

メモリ FeRAM

8M (1024 K×8) ビット Quad SPI

MB85RQ8MX

■ 概 要

MB85RQ8MX は,1,048,576 ワード ×8 ビット構成の FeRAM (Ferroelectric Random Access Memory: 強誘電体ランダムアクセスメモリ)です。

MB85RQ8MX は,四つの双方向 I/O を用いて,54 MB/s までの高速書込み / 読出しが可能な,クワッドシリアルペリフェラルインタフェース (QSPI) を採用しています。

MB85RQ8MX は、SRAM のようにデータバックアップ用バッテリを使用することなくデータ保持が可能です。

MB85RQ8MX に採用しているメモリセルは 10^{14} 回 (+ 85 °C 時) の書込み / 読出し動作が可能で, フラッシュメモリや E^2 PROM の書換え可能回数を大きく上回ります。

MB85RQ8MX は,高速書込みが可能であり,書込みのための待ち時間を必要とせず,フラッシュメモリや E²PROM のような長い書込み時間も必要としません。したがって,ネットワーキング,ゲーム,産業用コンピューティング,カメラ, RAID コントローラなどに最適です。

■特 長

・ビット構成 :1,048,576 ワード ×8 ビット

・シリアルペリフェラルインタフェース:SPI (Serial Peripheral Interface) / Dual SPI / Quad SPI

SPI モード 0 (0,0) とモード 3 (1,1) に対応

・書込み :単一データ入力/デュアルデータ入力/デュアルアドレス入力およびデータ入

力 / クワッドデータ入力 /クワッドアドレス入力およびデータ入力 /

DPI モード/OPI モード

・読出し : 単一データ出力 / 高速単一データ出力 / 高速デュアルデータ出力 /

高速デュアルアドレス入力およびデータ出力/

高速クワッドデータ出力/高速クワッドアドレス入力およびデータ出力/

DPI モード/QPI モード/XIP モード

動作周波数 :108 MHz (READ コマンドを除く)

・ 書込み / 読出し耐性 :10¹³ 回 (+ 105 °C), 10¹⁴ 回 (+ 85 °C)

・データ保持特性 :10 年(+105°C), 95 年(+55°C), 200 年以上(+35°C)

・動作電源電圧 :2.7 V ~ 3.6 V (単一電源)

・ 低消費電力 : 動作電源電流 18 mA (Max@Quad I/O 108 MHz)

スタンバイ電流 30 μA (Typ), 180 μA (Max)

ディープパワーダウン電流 6 μA (Typ), 10 μA (Max) ハイバーネート電流 0.4μA (Typ), 5 μA (Max)

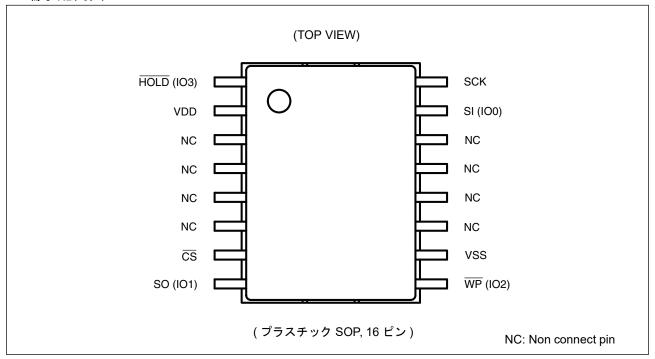
・動作周囲温度 :- 40 °C ~+ 105 °C

・パッケージ :プラスチック SOP, 16 ピン

本製品は RoHS 指令に適合しています。

富士通セミコンダクターメモリソリューション株式会社はRAMXEED株式会社に社名変更しました。RAMXEED株式会社は既存の富士通の製品型格のまま引き続き製品提供しサポートしていきます。

■ 端子配列図

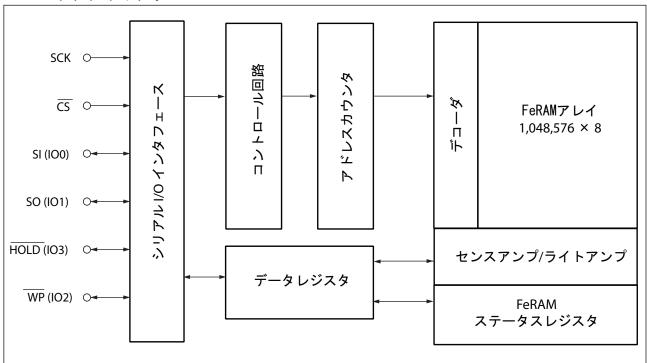


■ 端子機能説明

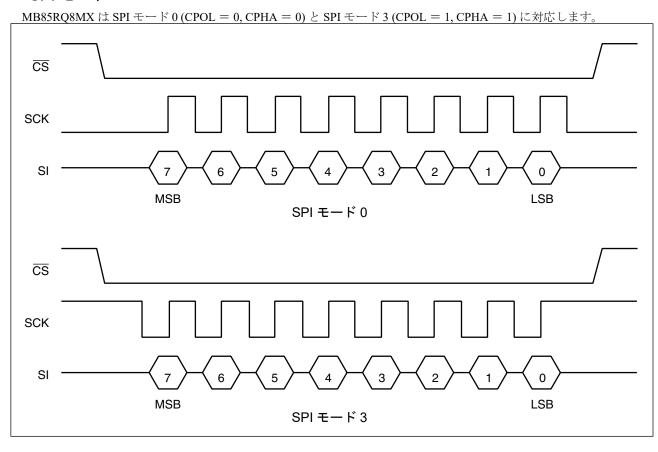
端子番号	端子名	機能説明
7	CS	チップセレクト端子 チップを選択状態にするための入力端子です。 \overline{CS} が "H" レベルのとき,チップは非選択(スタンバイ)状態となり, SO は High- Z になります。このとき,他の端子の入力は無視されます。 \overline{CS} が"L" レベルのとき,チップは選択(アクティブ)状態となります。オペコード入力前に \overline{CS} を立ち下げる必要があります。
9	WP (IO2)	ライトプロテクト端子 (Quad SPI モードを除く) ステータスレジスタへの書込みを制御する端子です。WP と WPEN(「■ ステータスレジスタ」参照)とが関連して,ステータスレジスタの書込みをプロテクトします。詳細な説明は,「■ 書込みプロテクト」を参照してください。(Quad SPI モードのときは,IO2 として動作。)
1	HOLD (IO3)	ホールド端子 (Quad SPI モードを除く) チップを非選択状態にせずにシリアル入出力を休止するときに使用します。 HOLD が "L" レベルのとき,ホールド動作となり, SO は High-Z に, SCK, SI は don't care になります。詳細な説明は「■ ホールド動作」を参照してください。 (Quad SPI モードのときは, IO3 として動作。)
16	SCK	シリアルクロック端子 シリアルデータの入出力のためのクロック入力端子です。入力データは SCK の立上りエッジ に同期して取り込まれ,出力データは SCK の立下りエッジに同期して出力されます。
15	SI (IO0)	シリアルデータ入力端子 (Dual SPI/Quad SPI モードを除く) シリアルデータの入力端子です。オペコード,アドレス,書込みデータを入力します。 (Dual SPI/Quad SPI モードのときは, IOO として動作。)
8	SO (IO1)	シリアルデータ出力端子 (Dual SPI/Quad SPI モードを除く) シリアルデータの出力端子です。FeRAM メモリセルアレイの読出しデータ, ステータスレジ スタのデータを出力します。スタンバイ時は High-Z です。 (Dual SPI/Quad SPI モードのときは, IO1 として動作。)
2	VDD	電源電圧端子
10	VSS	グランド端子

^{*} Quad SPI モード命令を使用するとき , SI, SO, \overline{WP} 及び \overline{HOLD} 端子は , それぞれ双方向端子 IO0, IO1, IO2 及び IO3 として動作します。

■ ブロックダイヤグラム



■ SPIモード



■ シリアルペリフェラルインタフェース (SPI)

SPI

MB85RQ8MX は SPI のスレーブとして動作します。SPI モードは,SI 入力端子からオペコード,アドレス又はデータを SCK の立上りエッジに同期して取り込み,SO 出力端子から読出しデータ又はステータスレジスタの値を,SCK の立下り エッジに同期して出力します。

Dual SPI

MB85RQ8MX は Dual SPI のスレーブとして動作します。MB85RQ8MX は , FRDO, FRDAD, WDD 及び WDAD コマンド を使用する Dual SPI モード , EDPI 及び ESPI 遷移コマンドを使用する DPI モード , 並びに XIP モードに対応しています。 Dual SPI モード命令を使用するとき , SI, SO 端子は , それぞれ双方向端子 IOO, IO1 として動作します。

Quad SPI

4

MB85RQ8MX は Quad SPI のスレーブとして動作します。MB85RQ8MX は , FRQO, FRQAD, WQD 及び WQAD コマンドを使用する Quad SPI モード , EQPI 及び ESPI 遷移コマンドを使用する QPI モード , 並びに XIP モードに対応しています。 Quad SPI モード命令を使用するとき , SI, SO, WP 及び HOLD 端子は , それぞれ双方向端子 IOO, IO1, IO2 及び IO3 として動作します。

■ ステータスレジスタ1

ビット番号	ビット名	説明		
7	WPEN	ステータスレジスタライトプロテクト 不揮発性メモリ (FeRAM) からなるビットです。WPEN は WP 入力と関連し てステータスレジスタの書込みをプロテクトします (「■ 書込みプロテクト」を参照)。WRSR コマンドによる書込み, RDSR コマンドによる読出し が可能です。		
6	QPI	QPI モードビット QPI モードの使用可否を設定します。揮発性メモリからなるビットで電源 立上げ後は"0"にリセットされます。 "1" = QPI モードを使用する。EQPI コマンドでセットします。 "0" = QPI モードを使用しない。ESPI/EDPI コマンドでリセットできます。 RDSR コマンドで読出しが可能ですが,WRSR コマンドで書き込むことはできません。ステータスレジスタ1とステータスレジスタ2のQPIビットの内容は同一です。		
5	LC1	LC (Latency Control) モードビット 不揮発性メモリからなるビットです。FRDO,FRDAD,FRQO 及び FRQAD コ マンドにおける , ダミーサイクル数を設定します (「■LC モード」を参照)。		
4	LC0	WRSR コマンドによる書込み、RDSR コマンドによる読出しが可能です。		
3	BP1	ブロックプロテクト 不揮発性メモリからなるビットです。WRITE, WDD, WDAD, WQD 及び		
2	BP0	WQAD コマンドにおける, 書込みプロテクトのブロックサイズを定義します(「■ ブロックプロテクト」を参照)。WRSR コマンドによる書込み, RDSR コマンドによる読出しが可能です。		
1	WEL	ライトイネーブルラッチ FeRAM アレイおよびステータスレジスタが書込み可能であることを示します。揮発性メモリからなるビットで電源立上げ後は"0"にリセットされます。 "1"=書き込み可能。WREN コマンドでセットします。 "0"=書き込み不可。WRDI コマンドでもリセットできます。 RDSR コマンドで読出しが可能ですが、WRSR コマンドで書き込むことはできません。WEL は以下の動作の後リセットされます。 電源立上げ後 WRDI コマンド認識後 DPD モードからの復帰後 ハイバーネードモードからの復帰後 本品種は連続書き込みモードに対応しており、以下の動作後も WEL はリセットされず、連続して書込みコマンドを実行することができます。 WRSR コマンド WRSR コマンド WRITE コマンド WDD コマンド WDAD コマンド WQAD コマンド		
0	0	"0" 固定です。		

■ ステータスレジスタ 2

ビット番号	ビット名	説明
7	RFU	"0" 固定です。
6	QPI	QPI モードビット QPI モードの使用可否を設定します。揮発性メモリからなるビットで電源 立上げ後は"0"にリセットされます。 "1" = QPI モードを使用する。EQPI コマンドでセットします。 "0" = DPI モードを使用しない。ESPI/EDPI コマンドでリセットできます。 RDSR2 コマンドで読出しが可能です。 ステータスレジスタ1とステータスレジスタ2のQPIビットの内容は同一です。
5	DP1	DPI モードビット DPI モードの使用可否を設定します。揮発性メモリからなるビットで電源 立上げ後は "0" にリセットされます。 "1" = DPI モードを使用する。EDPI コマンドでセットします。 "0" = DPI モードを使用しない。ESPI/EQPI コマンドでリセットします。 RDSR2 コマンドで読出しが可能です。
4	RFU	"0" 固定です。
3	RFU	"0" 固定です。
2	RFU	"0" 固定です。
1	RFU	"0" 固定です。
0	RFU	"0" 固定です。

■ オペコード

MB85RQ8MX はオペコードで指定される 10 種の SPI モードコマンド,4 種の Dual SPI モードコマンド,4 種の Quad SPI モードコマンド,4 種の Quad SPI モードコマンド及び 5 種のモード切り替えコマンドを受け付けます。オペコードは下表に示す 8 ビットからなるコードです。これ以外の無効なコードは入力しないでください。オペコード入力中に \overline{CS} を立ち上げるとコマンドは実行されません。

		1016 421-	+^° - 1*	最大動作	D.D.	ODI	VID	LC
ŧ−ŀ*	コード名	機能	オペコード	周波数 (MHz)	DPI	QPI	XIP	
	WREN	セットライトイネーブルラッチ	0000 0110в	108	Yes	Yes	No	No
	WRDI	リセットライトイネーブルラッチ	0000 0100в	108	Yes	Yes	No	No
	RDSR	リードステータスレジスタ	0000 0101в	108	Yes	Yes	No	No
	WRSR	ライトステータスレジスタ	0000 0001в	108	Yes	Yes	No	No
SPI	RDSR2	リードステータスレジスタ 2	0011 0101в	108	Yes	Yes	No	No
511	READ	リードメモリコード	0000 0011в	40	No	No	No	No
	WRITE	ライトメモリコード	0000 0010в	108	No	No	No	No
	RDID	リードデバイス ID	1001 1111в	108	Yes	Yes	No	No
	RUID	リードユニーク ID	0100 1100в	108	No	No	No	No
	FSTRD	ファストリードメモリコード	0000 1011в	108	No	No	Yes	No
	FRDO	ファストリードデュアル出力	0011 1011в	108*	Yes	No	Yes	Yes
Dual	FRDAD	ファストリードデュアルアドレス&データ	1011 1011в	108*	Yes	No	Yes	Yes
SPI	WDD	ライトデュアルデータ	1010 0010в	108	Yes	No	No	No
	WDAD	ライトデュアルアドレス&データ	1010 0001в	108	Yes	No	No	No
	FRQO	ファストリードクワッド出力	0110 1011в	108*	No	Yes	Yes	Yes
Quad	FRQAD	ファストリードクワッドアドレス&データ	1110 1011в	108*	No	Yes	Yes	Yes
SPI	WQD	ライトクワッドデータ	0011 0010в	108	No	Yes	No	No
	WQAD	ライトクワッドアドレス&データ	0001 0010в	108	No	Yes	No	No
	EDPI	イネーブル DPI モード	0011 0111в	108	No	Yes	No	No
	EQPI	イネーブル QPI モード	0011 1000в	108	Yes	No	No	No
t-h˙ 切替	ESPI	ディスイネーブル DPI/QPI モード	1111 1111в	108	Yes	Yes	No	No
	DPD	ディープパワーダウンモード	1011 1010в	108	Yes	Yes	No	No
	HIBER- NATE	ハイバーネートモード	1011 1001в	108	Yes	Yes	No	No

*:ダミーサイクルの数を最大値に設定した場合の動作周波数です(■LCモード参照)。

(注意事項)

- 1. "Yes": 該当するモードで使用可能, "No": 該当するモードは使用不可
- 2. 電源立上げ後の最初のコマンドとして, FRQAD コマンドを入力しないでください。FRQAD コマンドの前に,必ず他のいずれかのコマンドを実行してください。
- 3-1. アドレス (3 バイト) のシリアル入力順
 - SI= X, X, X, X, A19, A18, A17, A16, A15, A14, A13, A12, A11, A10, A9, A8, A7, A6, A5, A4, A3, A2, A1, A0 (上位 4 ビットは無効)
- 3-2. アドレス (3 バイト) のデュアル入力方順
 - IO0=X, X, A18, A16, A14, A12, A10, A8, A6, A4, A2, A0
 - IO1=X, X, A19, A17, A15, A13, A11, A9, A7, A5, A3, A1
 - (上位4ビットは無効)
- 3-3. アドレス (3 バイト) のクワッド入力方順
 - IO0=X, A16, A12, A8, A4, A0
 - IO1=X, A17, A13, A9, A5, A1
 - IO2=X, A18, A14, A10, A6, A2

IO3=X, A19, A15, A11, A7, A3 (上位4ビットは無効)

4-1. シリアルデータ SI (or SO)=D7, D6, D5, D4, D3, D2, D1, D0 4-2. デュアルデータ IO0=D6, D4, D2, D0 IO1=D7, D5, D3, D1 4-3. クワッドデータ IO0=D4, IO1=D5, IO2=D6,

D0 D1

DΙ

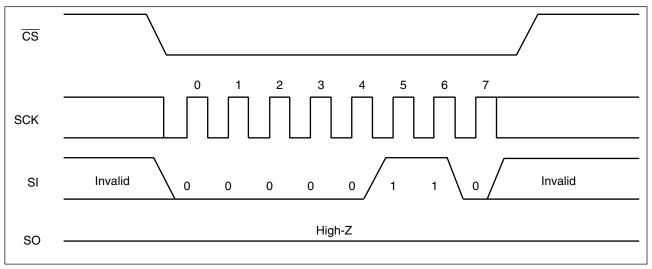
D2

IO3=D7, D3

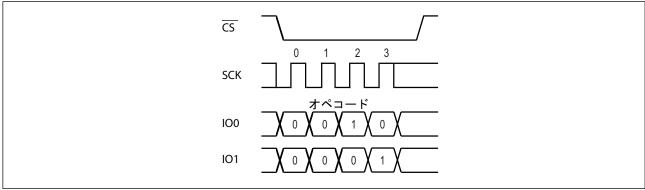
■ コマンド

WREN

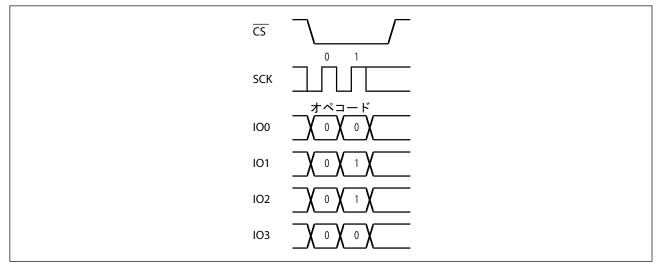
WREN コマンドは WEL (ライトイネーブルラッチ) をセットします。書込み動作 (WRSR, WRITE, WDD, WDAD, WQD 及び WQAD コマンド) を行う前には、WREN コマンドで WEL をセットする必要があります。 WREN コマンドは、最大 108 MHz までの動作に対応しています。



WREN Command Sequence



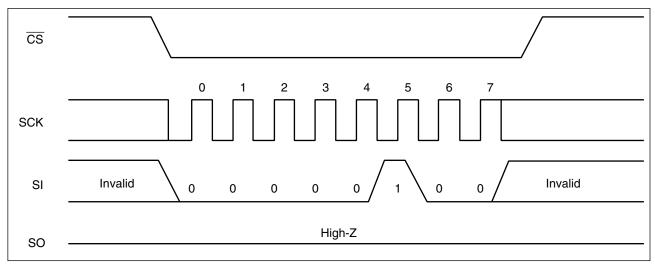
WREN Command Sequence (DPI mode)



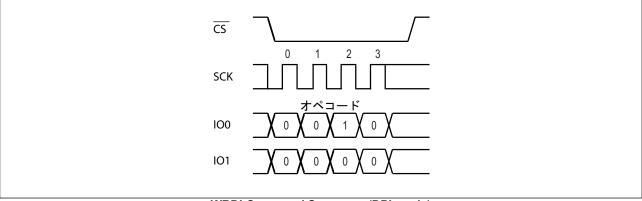
WREN Command Sequence (QPI mode)

WRDI

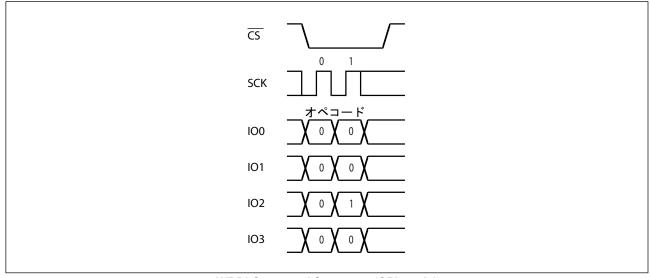
WRDI コマンドは WEL (ライトイネーブルラッチ) をリセットします。WEL がリセットされると書込み動作 (WRSR, WRITE, WDD, WDAD, WQD 及び WQAD コマンド) が実行されなくなります。WRDI コマンドは,最大 108 MHz までの動作に対応しています。



WRDI Command Sequence



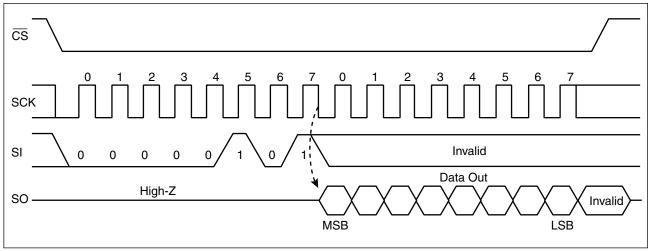
WRDI Command Sequence (DPI mode)



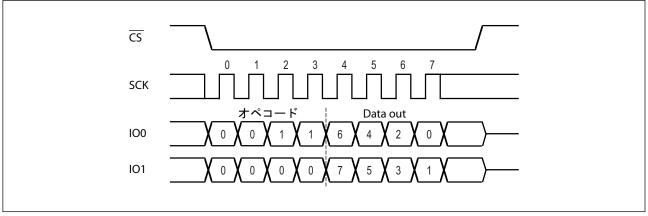
WRDI Command Sequence (QPI mode)

· RDSR

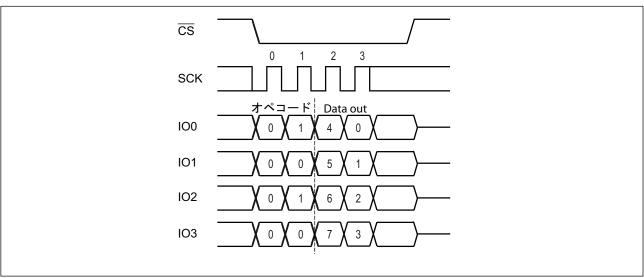
RDSR コマンドはステータスレジスタ 1 のデータを読み出します。 \overline{CS} の立下げ後, RDSR のオペコードを SI に入力し、SCK に更に 8 サイクルのクロックを入力します。このとき, SI の値は無効です。SO は SCK の立下りエッジに同期して出力されます。最後に \overline{CS} を立上げます。RDSR コマンドでは \overline{CS} の立上げ前に SCK を送り続けることでステータスレジスタを繰り返し読み出すことも可能です。RDSR コマンドは、最大 108 MHz までの動作に対応しています。



RDSR Command Sequence



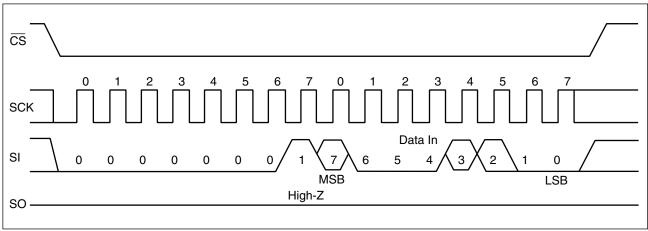
RDSR Command Sequence (DPI mode)



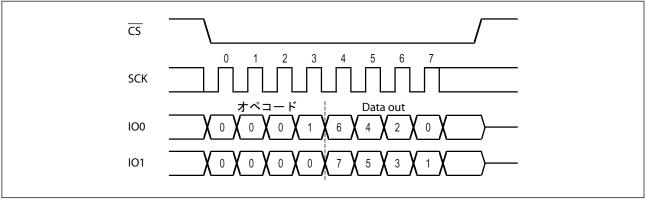
RDSR Command Sequence (QPI mode)

WRSR

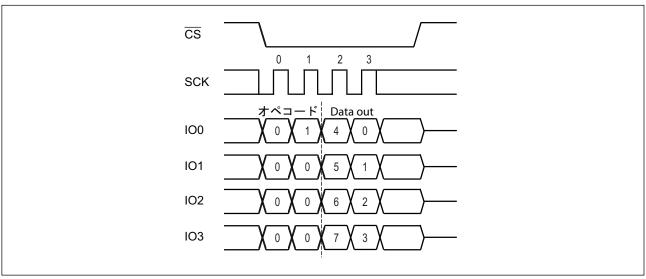
WRSR コマンドはステータスレジスタ 1 の不揮発性メモリビットにデータを書き込みます。 $\overline{\text{CS}}$ の立下げ後,SI 端子に WRSR のオペコードの後,8 ビットの書込みデータを入力します。最後に $\overline{\text{CS}}$ を立上げます。QPI モードビットは WRSR コマンドでは書込みできません。ビット 6 に対応する SI の値は無視されます。WEL(ライトイネーブルラッチ)は WRSR コマンドでは書込みできません。ビット 1 に対応する SI の値は無視されます。ステータスレジスタのビット 0 は "0" 固定であり書込みできません。ビット 0 に対応する SI の値は無視されます。 $\overline{\text{WP}}$ 端子は,WRSR コマンドの発行前までに必ず値を確定し,コマンドシーケンス終了まで変更しないでください。WRSR コマンドは,最大 108 MHz までの動作に対応しています。



WRSR Command Sequence



WRSR Command Sequence (DPI mode)



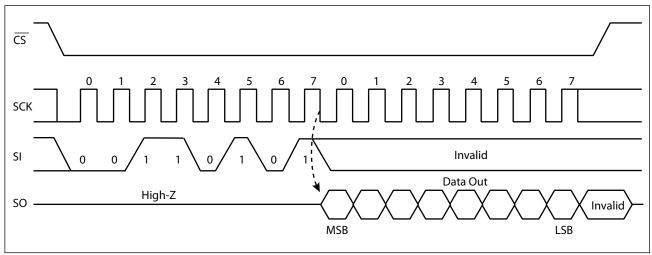
WRSR Command Sequence (QPI mode)



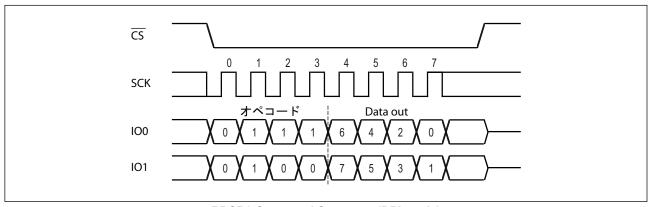
· RDSR2

RDSR2 コマンドはステータスレジスタ 2 のデータを読み出します。 $\overline{\text{CS}}$ の立下げ後,SI 端子に RDSR2 のオペコードを入力し、SCK に更に 8 サイクルのクロックを入力します。このとき、SI の値は無効です。SO は SCK の立下りエッジに同期して出力されます。最後に $\overline{\text{CS}}$ を立上げます。RDSR2 コマンドでは $\overline{\text{CS}}$ の立ち上げ前に SCK を送り続けることでステータスレジスタ 2 を繰り返し読みだすことも可能です。RDSR2 コマンドは,最大 108 MHz までの動作に対応しています。

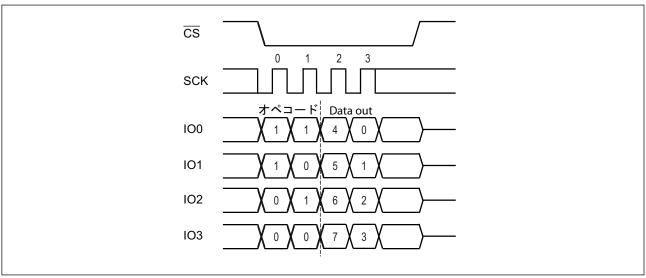
ステータスレジスタ2は読み出しにのみ対応しており、ステータスレジスタ2の内容をWRSRなどのコマンドにより直接書き換えることはできません。



RDSR2 Command Sequence



RDSR2 Command Sequence (DPI mode)

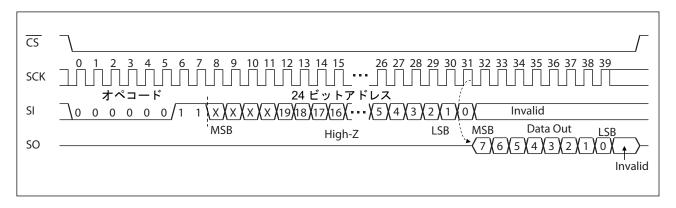


RDSR2 Command Sequence (QPI mode)



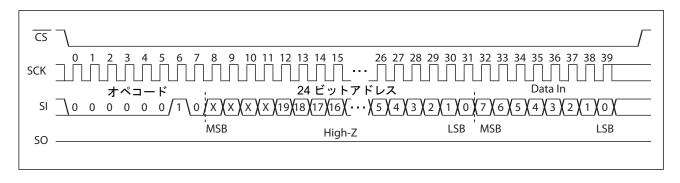
READ

READ コマンドは FeRAM メモリセルアレイのデータを読み出します。 \overline{CS} の立下げ後,SI に READ のオペコードと任意の 24 ビットのアドレスを入力します。アドレスの上位 4 ビットは無効です。その後,SCK に 8 サイクルのクロックを入力します。SO は SCK の立下りエッジに同期して 8 ビットのデータを出力します。この読出し中,SI の値は無効です。 \overline{CS} を立ち上げると READ コマンドは終了しますが, \overline{CS} 立上げ前に引き続き SCK に 8 サイクルずつクロックを送り続けることで,アドレスを自動インクリメントして読出しを続けることが可能です。最上位アドレスに達するとロールオーバして 0番地に戻り,読出しサイクルは際限なく続けられます。READ コマンドは,最大 40 MHz までの動作に対応しています。



WRITE

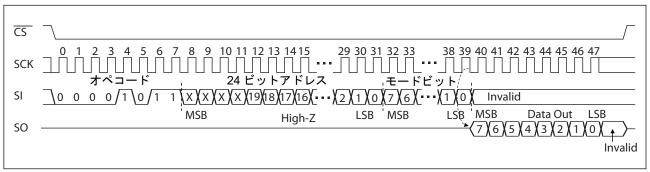
WRITE コマンドは FeRAM メモリセルアレイにデータを書き込みます。 \overline{CS} の立下げ後,SI に WRITE のオペコードと任意の 24 ビットのアドレスおよび 8 ビットの書込みデータを入力します。アドレスの上位 4 ビットは無効です。8 ビットの書込みデータを入力した時点で FeRAM メモリセルアレイにデータを書き込みます。 \overline{CS} を立ち上げると WRITE コマンドは終了しますが, \overline{CS} 立上げ前に引き続き書込みデータを 8 ビットずつ送り続けることで,アドレスを自動インクリメントして書込みを続けることが可能です。最上位アドレスに達するとロールオーバして 0 番地に戻り,書込みサイクルは際限なく続けられます。WRITE コマンドは,最大 108 MHz までの動作に対応しています。



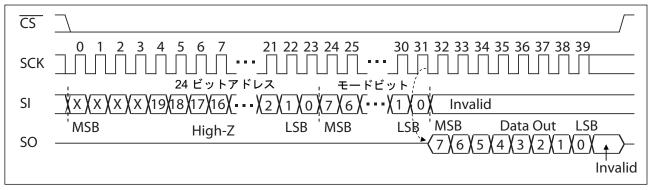
FSTRD

FSTRD コマンドは FeRAM メモリセルアレイのデータを読み出します。 $\overline{\text{CS}}$ の立下げ後,SI に FSTRD のオペコードと任意の 24 ビットのアドレスに続いて 8 ビットのモードビットを入力します。アドレスの上位 4 ビットは無効です。その後,SCK に 8 サイクルのクロックを入力します。SO は SCK の立下りエッジに同期して 8 ビットデータを出力します。この読出し中,SI の値は無効です。 $\overline{\text{CS}}$ を立ち上げると FSTRD コマンドは終了しますが, $\overline{\text{CS}}$ 立上げ前に引き続き SCK に 8 サイクルずつクロックを送り続けることで,アドレスを自動インクリメントして読出しを続けることが可能です。最上位アドレスに達するとロールオーバして 0 番地に戻り,読出しサイクルは際限なく続けられます。FSTRD コマンドは,最大 108 MHz までの動作に対応しています。

アドレス入力後のモードビットの設定値によって、FSTRDのオペコード無しにアドレス切替えを行うことが可能です。このオペコード入力を削除した動作モードを、XIPモードと呼びます。モードビットの値がEFH又はAFHの場合は、FSTRD モードに留まります。次のアドレスを FSTRD のオペコード無しに(\overline{CS} を立上げ、そして \overline{CS} の立下げ後)入力でき、8 サイクル分を削除できます。もし、モードビットの値が EFH 又は AFH を除いた任意の値の場合は、 \overline{CS} を立上げ後に FSTRD モードを解除し、SPI コマンドの受信が可能となります。モードビットの値が確定しないので、モードビットの期間に \overline{CS} を立ち上げないでください。



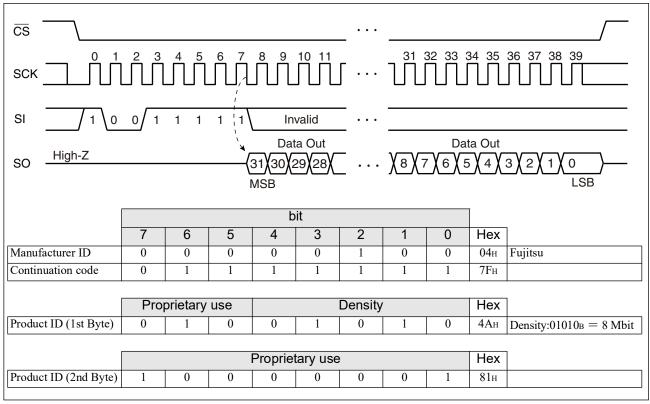
FSTRD Command Sequence



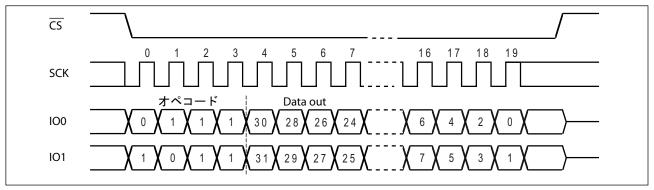
FSTRD Command Sequence (XIP mode)

· RDID

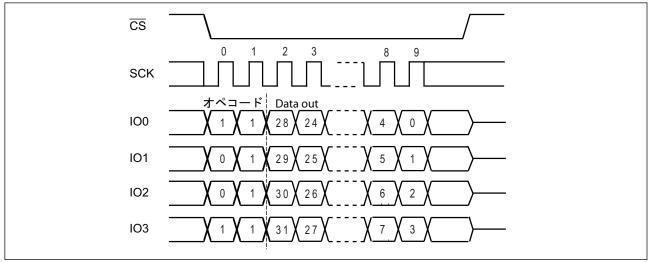
RDID コマンドは、固定のデバイス ID を読み出します。 $\overline{\text{CS}}$ の立下げ後、SI 端子に RDID のオペコードを入力し、SCK に 更に 32 サイクルのクロックを入力します。このとき、SI の値は無効です。SO は SCK の立下りエッジに同期して出力され ます。出力は Manufacturer ID (8bit) / Continuation code (8bit) / Product ID (1st Byte) / Product ID (2nd Byte) の順に出力されま す。最後に $\overline{\text{CS}}$ を立上げます。RDID コマンドでは、32 ビットのデバイス ID 出力後、SO は最終ビットの出力状態を $\overline{\text{CS}}$ の立上げまで保持します。RDID コマンドは、最大 108 MHz までの動作に対応しています。



RDID Command Sequence



RDID Command Sequence (DPI mode)

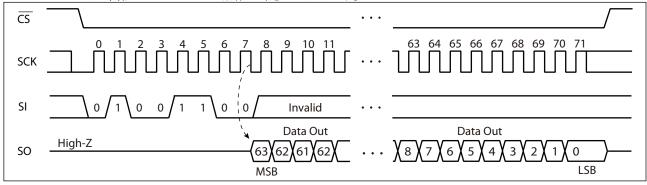


RDID Command Sequence (QPI mode)

•RUID

RUID コマンドは、デバイスごとに一意の 64 ビットのユニーク ID は読み出します。SI 端子に RUID のオペコードを入力後,SCK に 64 サイクルのクロックを入力します。このとき、SI の値は無効です。SO は SCK の立下りエッジに同期して出力されます。

RUID コマンドは、最大 108MHz までの動作に対応しております。



■ LC モード

次に示す読出しコマンドは、モードビットと最初の読出しデータとの間に、使用周波数に応じたレイテンシー時間が必要です。

- FRDO
- FRDAD
- FRQO
- FRQAD

不揮発性メモリからなるレイテンシービット(LC1, LC0)には、あらかじめ、SCKの周波数に応じたダミーサイクルの数 (=レイテンシー時間)を設定します。MB85RQ8MXは、設定されたダミーサイクル後、直ちに読出しを開始します。

動作周波数に対するダミーサイクルの数

		FRDO, FRD	AD コマンド時	FRQO, FRQAD コマンド時		
LC1	LC0	ダミーサイクル の数	ダミーサイクル SCK の最大周波数 ダミ の数 (MHz)		SCK の最大周波数 (MHz)	
0	0	4(8)	108	6(8)	108	
0	1	2(6)	78	4(6)	78	
1	0	0(4)	46	2(4)	46	
1	1	0(4)	46	0(2)	15	

^{*:}ダミーサイクル数の()内はモードビットのクロック数を加算した値になります。

■ Dual SPI モードコマンド

· FRDO (Fast Read Dual Output)

FRDO コマンドは,最大動作周波数 108 MHz にてデータを 2 ビット単位 (IO0(SI), IO1(SO)) で出力することを除き, FSTRD コマンドの動作と似ています。FRDO コマンドのデータ転送速度は,FSTRD コマンドの 2 倍です。

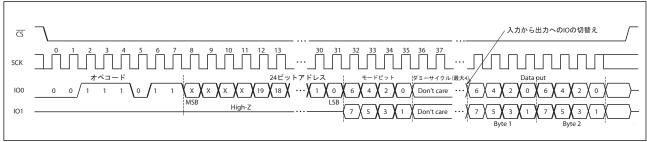
 $\overline{\text{CS}}$ の立下げ後、 $\overline{\text{IO0}}$ にFRDOのオペコードと任意の24ビットのアドレスを入力します。アドレスの上位4ビットは無効です。その後,2つの $\overline{\text{IO}}$ を用いた 4 サイクル分のモードビットに続いて,ダミーサイクルを入力します。ダミーサイクルの数は、 $\overline{\text{SCK}}$ の周波数に応じて,あらかじめレイテンシービット($\overline{\text{LC1}}$, $\overline{\text{LC0}}$) に設定します。

オペコード,アドレスおよびモードビットを SCK の立上りエッジに同期して取込みます。その後,2つの IO を用いて,2 ビット単位で SCK の立下りエッジに同期してデータを出力します。

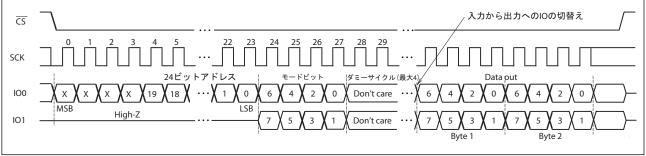
 $\overline{\text{CS}}$ を立ち上げるとFRDOコマンドは終了しますが, $\overline{\text{CS}}$ 立上げ前に引続きSCKに4サイクルずつクロックを送り続けることで,アドレスを自動インクリメントして読出しを続けることが可能です。最上位アドレスに達するとロールオーバして0番地に戻り,読出しサイクルは際限なく続けられます。

アドレス入力後のモードビットの設定値によって,FRDO のオペコード無しにアドレス切替えを行うことが可能です。このオペコード入力を削除した動作モードを,XIPモードと呼びます。モードビットの値が EFH 又は AFH の場合は,FRDO モードに留まります。次のアドレスを FRDO のオペコード無しに (\overline{CS} を立上げ,そして \overline{CS} の立下げ後) 入力でき,8 サイクル分を削除できます。もし,モードビットの値が EFH 又は AFH を除いた任意の値の場合は, \overline{CS} を立上げ後に FRDO モードを解除し,SPI コマンドの受信が可能となります。モードビットの値が確定しないので,モードビット及びダミーサイクルの期間に \overline{CS} を立ち上げないでください。

最初のデータ出力の SCK 立下げ前に,IO 端子の負荷を High-Z にしてください。データ出力中に \overline{CS} を立ち上げると,FRDO コマンドは終了します。



FRDO Command Sequence



FRDO Command Sequence (XIP mode)

· FRDAD (Fast Read Dual Address and Data)

FRDAD コマンドは,最大動作周波数 108 MHz にてアドレスビット (A23 から A0) を 2 ビット単位 (IO0(SI), IO1(SO)) で 入力し,更にスループットを向上させたことを除き,FRDO コマンドの動作と似ています。

 $\overline{\text{CS}}$ の立下げ後, IO0 に FRDAD のオペコードを入力します。その後2つの IO を用い,16 サイクル分のアドレスビット (24 ビット) とモードビット (8 ビット) に続いて,ダミーサイクルを入力します。アドレスの上位4 ビットは無効です。ダミーサイクルの数は、SCK の周波数に応じて、あらかじめレイテンシービット (LC1, LC0) に設定します。

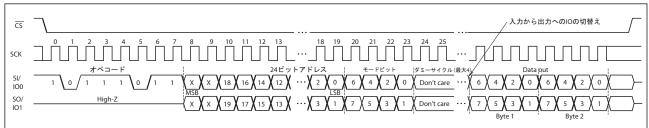
オペコード,アドレスおよびモードビットを SCK の立上りエッジに同期して取込みます。その後,2つのIOを用いて,2ビット単位でSCK の立下りエッジに同期してデータを出力します。

 $\overline{\text{CS}}$ を立ち上げるとFRDADコマンドは終了しますが、 $\overline{\text{CS}}$ 立上げ前に引続きSCKに4サイクルずつクロックを送り続けることで、アドレスを自動インクリメントして読出しを続けることが可能です。最上位アドレスに達するとロールオーバして0番地に戻り、読出しサイクルは際限なく続けられます。

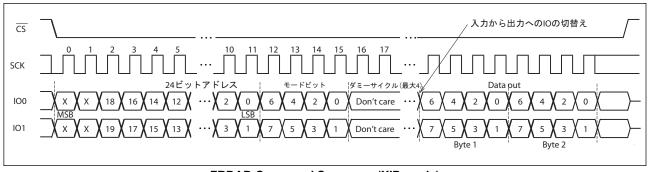
アドレス入力後のモードビットの設定値によって、FRDADのオペコード無しにアドレス切替えを行うことが可能です。このオペコード入力を削除した動作モードを、XIPモードと呼びます。モードビットの値がEFH又はAFHの場合は、FRDAD モードに留まります。次のアドレスを FRDAD のオペコード無しに(\overline{CS} を立上げ、そして \overline{CS} の立下げ後)入力でき、8 サイクル分を削除できます。もし、モードビットの値が EFH 又は AFH を除いた任意の値の場合は、 \overline{CS} を立上げ後に FRDAD モードを解除し、SPI/Dual SPI/Quad SPI コマンドの受信が可能となります。モードビットの値が確定しないので、モードビット及びダミーサイクルの期間に \overline{CS} を立ち上げないでください。

最初のデータ出力の SCK 立下げ前に,IO 端子の負荷を High-Z にしてください。データ出力中に $\overline{\text{CS}}$ を立ち上げると,FRDAD コマンドは終了します。

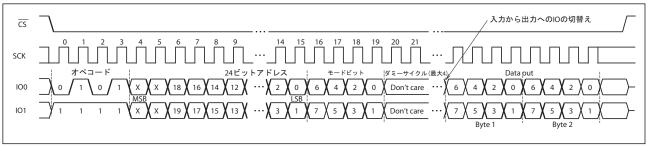
EDPI コマンドによって設定され、ESPI,EQPI コマンドによって解除される DPI モードは、FRDAD のオペコードを 2 ビット単位で SCK の立上がりで取込みます。



FRDAD Command Sequence



FRDAD Command Sequence (XIP mode)



FRDAD Command Sequence (DPI mode)

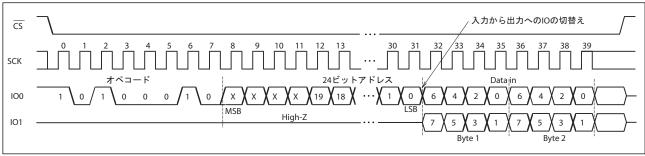
21

· WDD (Write Dual Data)

WDD コマンドは,最大動作周波数 108 MHz にてデータを 4 ビット単位 (IO0(SI), IO1(SO)) で入力することを除き, WRITE コマンドの動作と似ています。 WDD コマンドのデータ転送速度は, WRITE コマンドの 2 倍です。

でSの立下げ後、IOOにWDDのオペコードと任意の24ビットのアドレスを入力します。アドレスの上位4ビットは無効です。2つのIOを用いて4サイクル分のデータ8ビットを入力した時点で、FeRAMにデータを書込みます。オペコード、アドレスおよびデータをSCKの立上りエッジに同期して取込みます。

 $\overline{\text{CS}}$ を立ち上げるとWDDコマンドは終了しますが, $\overline{\text{CS}}$ 立上げ前に引続き4サイクル毎に8ビットの書込みデータを送り続けることで,アドレスを自動インクリメントして書込みを続けることが可能です。最上位アドレスに達するとロールオーバして0番地に戻り,書込みサイクルは際限なく続けられます。



WDD Command Sequence

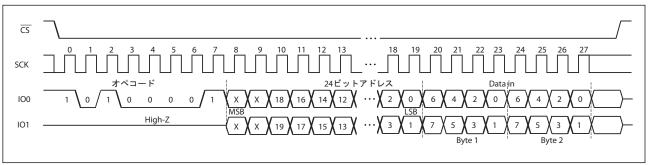
·WDAD (Write Dual Address and Data)

WDAD コマンドは,最大動作周波数 108 MHz にてアドレスビット (A23 から A0) を 4 ビット単位 (IO0(SI), IO1(SO)) で入力し, 更にスループットを向上させたことを除き, WQD コマンドの動作と似ています。

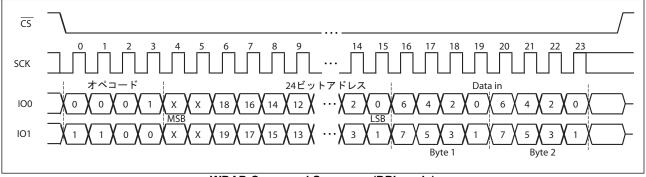
 $\overline{\text{CS}}$ の立下げ後, IO0にWDADのオペコードを入力します。その後2つのIOを用い, 12サイクル分のアドレスビット(24ビット)を入力します。アドレスの上位 4 ビットは無効です。2 つの IO を用いて 4 サイクル分のデータ 8 ビットを入した時点で, FeRAM にデータを書込みます。オペコード, アドレスおよびデータを SCK の立上りエッジに同期して取込みます。

 $\overline{\text{CS}}$ を立ち上げるとWDADコマンドは終了しますが、 $\overline{\text{CS}}$ 立上げ前に引続き4サイクル毎に8ビットの書込みデータを送り続けることで、アドレスを自動インクリメントして書込みを続けることが可能です。最上位アドレスに達するとロールオーバして0番地に戻り、書込みサイクルは際限なく続けられます。

EDPI コマンドによって設定され, ESPI, EQPI コマンドによって解除される DPI モードは, WDAD のオペコードを 2 ビット単位で SCK の立上がりで取込みます。



WDAD Command Sequence



WDAD Command Sequence (DPI mode)

■ Quad SPI モードコマンド

· FRQO (Fast Read Quad Output)

FRQO コマンドは,最大動作周波数 108 MHz にてデータを 4 ビット単位 (IO0(SI), IO1(SO), IO2(WP), IO3(HOLD)) で出力することを除き,FSTRD コマンドの動作と似ています。FRQO コマンドのデータ転送速度は,FSTRD コマンドの 4 倍です。

 $\overline{\text{CS}}$ の立下げ後, $\overline{\text{IO0}}$ にFRQOのオペコードと任意の $\overline{\text{24}}$ ビットのアドレスを入力します。アドレスの上位 $\overline{\text{4}}$ ビットは無効です。その後, $\overline{\text{4}}$ つの $\overline{\text{IO}}$ を用いた $\overline{\text{2}}$ サイクル分のモードビットに続いて, $\overline{\text{4}}$ ミーサイクルを入力します。ダミーサイクルの数は、 $\overline{\text{SCK}}$ の周波数に応じて、あらかじめレイテンシービット($\overline{\text{LC1}}$, $\overline{\text{LC0}}$)に設定します。

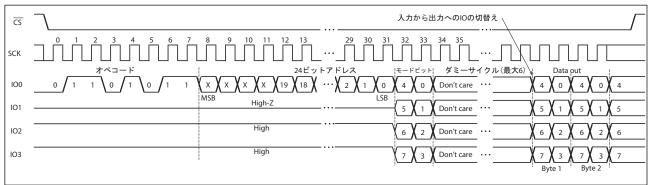
オペコード,アドレスおよびモードビットを SCK の立上りエッジに同期して取込みます。その後,4つのIOを用いて,4ビット単位でSCK の立下りエッジに同期してデータを出力します。

 $\overline{\text{CS}}$ を立ち上げるとFRQOコマンドは終了しますが、 $\overline{\text{CS}}$ 立上げ前に引続きSCKに2サイクルずつクロックを送り続けることで,アドレスを自動インクリメントして読出しを続けることが可能です。最上位アドレスに達するとロールオーバして0番地に戻り,読出しサイクルは際限なく続けられます。

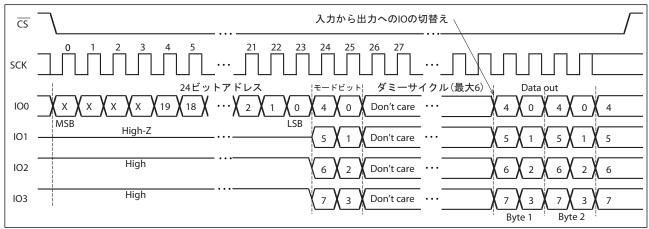
アドレス入力後のモードビットの設定値によって,FRQO のオペコード無しにアドレス切替えを行うことが可能です。このオペコード入力を削除した動作モードを,XIPモードと呼びます。モードビットの値が EFH 又は AFH の場合は,FRQO モードに留まります。次のアドレスを FRQO のオペコード無しに (\overline{CS} を立上げ,そして \overline{CS} の立下げ後)入力でき,8 サイクル分を削除できます。もし,モードビットの値が EFH 又は AFH を除いた任意の値の場合は, \overline{CS} を立上げ後に FRQO モードを解除し,SPI コマンドの受信が可能となります。モードビットの値が確定しないので,モードビット及びダミーサイクルの期間に \overline{CS} を立ち上げないでください。

最初のデータ出力の SCK 立下げ前に,IO 端子の負荷を High-Z にしてください。データ出力中に $\overline{ ext{CS}}$ を立ち上げると,

FRQO コマンドは終了します。



FRQO Command Sequence



FRQO Command Sequence (XIP mode)

· FRQAD (Fast Read Quad Address and Data)

FRQAD コマンドは,最大動作周波数 108 MHz にてアドレスビット (A23 から A0) を 4 ビット単位 (IO0(SI), IO1(SO), IO2(WP), IO3(HOLD)) で入力し,更にスループットを向上させたことを除き,FRQO コマンドの動作と似ています。

でSの立下げ後, IOOにFRQADのオペコードを入力します。その後4つのIOを用い、8サイクル分のアドレスビット(24ビット)とモードビット(8ビット)に続いて、ダミーサイクルを入力します。アドレスの上位4ビットは無効です。ダミーサイクルの数は、SCKの周波数に応じて、あらかじめレイテンシービット(LC1、LC0)に設定します。

オペコード,アドレスおよびモードビットを SCK の立上りエッジに同期して取込みます。その後,4つのIO を用いて,4ビット単位で SCK の立下りエッジに同期してデータを出力します。

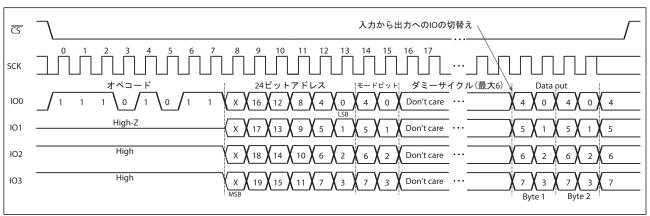
 $\overline{\text{CS}}$ を立ち上げるとFRQADコマンドは終了しますが, $\overline{\text{CS}}$ 立上げ前に引続きSCKに2サイクルずつクロックを送り続けることで,アドレスを自動インクリメントして読出しを続けることが可能です。最上位アドレスに達するとロールオーバして0番地に戻り,読出しサイクルは際限なく続けられます。

電源立上直後は、FRQAD コマンドを入力しないでください。FRQAD コマンドの前に、必ず他のいずれかのコマンドを一度実行してください。

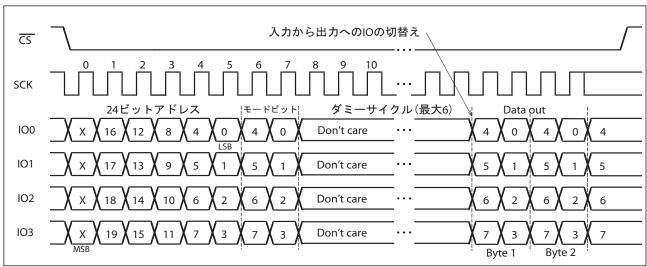
アドレス入力後のモードビットの設定値によって、FRQADのオペコード無しにアドレス切替えを行うことが可能です。このオペコード入力を削除した動作モードを、XIPモードと呼びます。モードビットの値がEFH又はAFHの場合は、FRQAD モードに留まります。次のアドレスを FRQAD のオペコード無しに(\overline{CS} を立上げ、そして \overline{CS} の立下げ後)入力でき、8 サイクル分を削除できます。もし、モードビットの値が EFH 又は AFH を除いた任意の値の場合は、 \overline{CS} を立上げ後に FRQAD モードを解除し、SPI/Dual SPI/Quad SPI コマンドの受信が可能となります。モードビットの値が確定しないので、モードビット及びダミーサイクルの期間に \overline{CS} を立ち上げないでください。

最初のデータ出力の SCK 立下げ前に,IO 端子の負荷を High-Z にしてください。データ出力中に $\overline{\text{CS}}$ を立ち上げると,FRQAD コマンドは終了します。

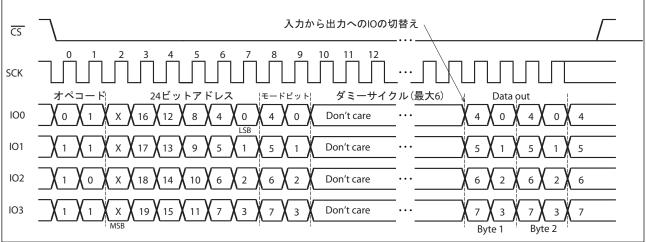
EQPI コマンドによって設定され、ESPI/EDPI コマンドによって解除される QPI モードは、FRQAD のオペコードを 4 ビット単位で SCK の立上がりで取込みます。



FRQAD Command Sequence



FRQAD Command Sequence (XIP mode)



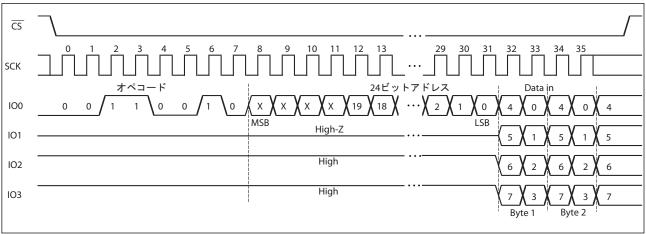
FRQAD Command Sequence (QPI mode)

WQD (Write Quad Data)

WQD コマンドは,最大動作周波数 108 MHz にてデータを 4 ビット単位 (IO0(SI), IO1(SO), IO2(WP), IO3(HOLD)) で入力 することを除き, WRITE コマンドの動作と似ています。 WQD コマンドのデータ転送速度は, WRITE コマンドの 4 倍です。

 $\overline{\text{CS}}$ の立下げ後, $\overline{\text{IO0}}$ に $\overline{\text{WQD}}$ のオペコードと任意の $\overline{\text{24}}$ ビットのアドレスを入力します。アドレスの上位 $\overline{\text{4}}$ ビットは無効です。 $\overline{\text{4}}$ つの $\overline{\text{IO}}$ を用いて $\overline{\text{2}}$ サイクル分のデータ $\overline{\text{8}}$ ビットを入力した時点で, $\overline{\text{FeRAM}}$ にデータを書込みます。オペコード,アドレスおよびデータを $\overline{\text{SCK}}$ の立上りエッジに同期して取込みます。

 $\overline{\text{CS}}$ を立ち上げるとWQDコマンドは終了しますが, $\overline{\text{CS}}$ 立上げ前に引続き2サイクル毎に8ビットの書込みデータを送り続けることで,アドレスを自動インクリメントして書込みを続けることが可能です。最上位アドレスに達するとロールオーバして0番地に戻り,書込みサイクルは際限なく続けられます。



WQD Command Sequence

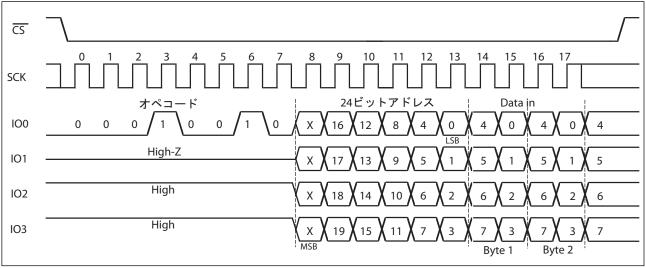
WQAD (Write Quad Address and Data)

WQAD コマンドは,最大動作周波数 108 MHz にてアドレスビット (A23 から A0) を 4 ビット単位 (IO0(SI), IO1(SO), IO2(WP), IO3(HOLD)) で入力し,更にスループットを向上させたことを除き,WQD コマンドの動作と似ています。

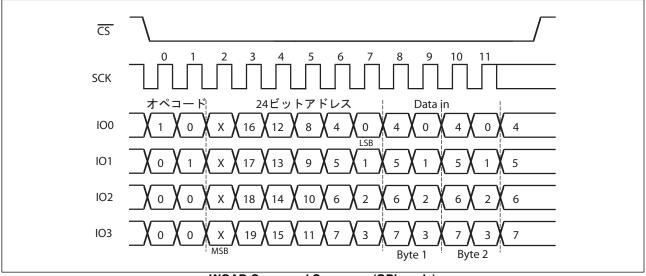
でSの立下げ後, IOOにWQADのオペコードを入力します。その後4つのIOを用い,6サイクル分のアドレスビット(24ビット)を入力します。アドレスの上位4ビットは無効です。4つのIOを用いて2サイクル分のデータ8ビットを入した時点で,FeRAMにデータを書込みます。オペコード、アドレスおよびデータをSCKの立上りエッジに同期して取込みます。

 $\overline{\text{CS}}$ を立ち上げるとWQADコマンドは終了しますが、 $\overline{\text{CS}}$ 立上げ前に引続き2サイクル毎に8ビットの書込みデータを送り続けることで、アドレスを自動インクリメントして書込みを続けることが可能です。最上位アドレスに達するとロールオーバして0番地に戻り、書込みサイクルは際限なく続けられます。

EQPI コマンドによって設定され、ESPI、EDPI コマンドによって解除される QPI モードは、WQAD のオペコードを 4 ビット単位で SCK の立上がりで取込みます。



WQAD Command Sequence



WQAD Command Sequence (QPI mode)

■ DPI モードコマンド

DPI モードは2つのIO を用いて、オペコードの入力サイクルを8サイクルから4サイクルに短縮できます。 EDPIコマンドによってDPIモードに遷移し、ステータスレジスタ2のbit5を"1"セットします。ステータスレジスタ2のbit5は、電源立上げ後、又はESPI、EQPIコマンドによるDPIモードの解除によって"0"にリセットされます。 電源立上げ後は、DPIモードは解除されます。

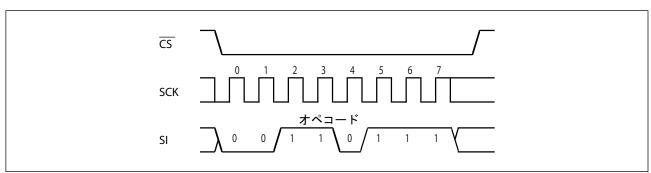
DPI モードに対応するコマンドリスト

モード	コード名	機能	オペコード	最大動作周波 数 (MHz)	QPI	XIP
	WREN	セットライトイネーブルラッチ	0000 0110в	108	Yes	No
	WRDI	リセットライトイネーブルラッチ	0000 0100в	108	Yes	No
	RDSR	リードステータスレジスタ 1	0000 0101в	108	Yes	No
SPI	WRSR	ライトステータスレジスタ 1	0000 0001в	108	Yes	No
	RDSR2	リードステータスレジスタ 2	0011 0101в	108	Yes	No
	WRITE	ライトメモリコード	0000 0010в	108	Yes	No
	RDID	リードデバイス ID	1001 1111в	108	Yes	No
	FRDO	ファストリードデュアル出力	0011 1011в	108*	Yes	Yes
Dual	FRDAD	ファストリードデュアルアドレス&データ	1011 1011в	108*	Yes	Yes
SPI	WDD	ライトデュアルデータ	1010 0010в	108	Yes	No
	WDAD	ライトデュアルアドレス&データ	1010 0001в	108	Yes	No
	EQPI	イネーブル QPI モード	0011 1000в	108	Yes	No
チード	ESPI	ディスイネーブル DPI/QPI モード	1111 1111в	108	Yes	No
切替	DPD	ディープパワーダウンモード	1011 1010в	108	Yes	No
	HIBER- NATE	ハイバーネートモード	1011 1001в	108	Yes	No

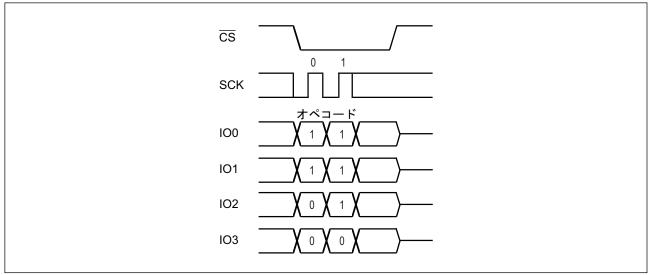
^{*:}ダミーサイクルの数を最大値に設定した場合の動作周波数です(■LCモード参照)。

• EDPI (Enable DPI mode)

EDPI コマンドによって,最大動作周波数 108~MHz にて DPI モードに遷移します。CS の立下げ後, SI(100) に EDPI のオペコードを入力します。CS を立ち上げると EDPI コマンドは終了します。DPI モード期間は,ステータスレジスタ 2~O bit 5~M "1" にセットされ,電源立下げ又は ESPI, EQPI コマンドが入力されるまでは,DPI モードに留まります。



EDPI Command Sequence



EDPI Command Sequence (QPI mode)

■ QPI モードコマンド

QPI モードは4つの IO を用いて,オペコードの入力サイクルを8サイクルから2サイクルに短縮できます。

EQPI コマンドによって QPI モードに遷移し、ステータスレジスタ 1 の bit 6 を "1" セットします。ステータスレジスタ 1 およびステータスレジスタ 2 の bit 6 は、電源立上げ後、又は ESPI、EDPI コマンドによる QPI モードの解除によって "0" にリセットされます。

電源立上げ後は, QPI モードは解除されます。

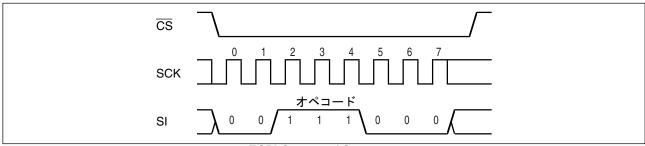
QPI モードに対応するコマンドリスト

モード	コード名	機能	オペコード	最大動作周波 数 (MHz)	QPI	XIP
	WREN	セットライトイネーブルラッチ	0000 0110в	108	Yes	No
	WRDI	リセットライトイネーブルラッチ	0000 0100в	108	Yes	No
	RDSR	リードステータスレジスタ 1	0000 0101в	108	Yes	No
SPI	WRSR	ライトステータスレジスタ 1	0000 0001в	108	Yes	No
	RDSR2	リードステータスレジスタ 2	0011 0101в	108	Yes	No
	WRITE	ライトメモリコード	0000 0010в	108	Yes	No
	RDID	リードデバイス ID	1001 1111в	108	Yes	No
	FRQO	ファストリードクワッド出力	0110 1011в	108*	Yes	Yes
Quad	FRQAD	ファストリードクワッドアドレス&データ	1110 1011в	108*	Yes	Yes
SPI	WQD	ライトクワッドデータ	0011 0010в	108	Yes	No
	WQAD	ライトクワッドアドレス&データ	0001 0010в	108	Yes	No
	EDPI	ディスイネーブル DPI モード	0011 0111в	108	Yes	No
モード	ESPI	ディスイネーブル DPI/QPI モード	1111 1111в	108	Yes	No
七一ト 切替	DPD	ディープパワーダウンモード	1011 1010в	108	Yes	No
	HIBER- NATE	ハイバーネートモード	1011 1001в	108	Yes	No

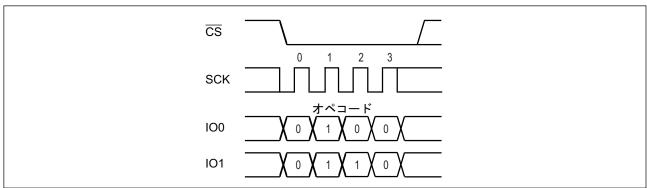
^{*:}ダミーサイクルの数を最大値に設定した場合の動作周波数です(■LCモード参照)。

• EQPI (Enable QPI mode)

EQPI コマンドによって,最大動作周波数 $108\,\mathrm{MHz}$ にて QPI モードに遷移します。 $\overline{\mathrm{CS}}$ の立下げ後, SI(100) に EQPI のオペコードを入力します。 $\overline{\mathrm{CS}}$ を立ち上げると EQPI コマンドは終了します。QPI モード期間は,ステータスレジスタの bit $6\,\mathrm{mu}$ "I" にセットされ,電源立下げ又は ESPI,EDPI コマンドが入力されるまでは,QPI モードに留まります。



EQPI Command Sequence

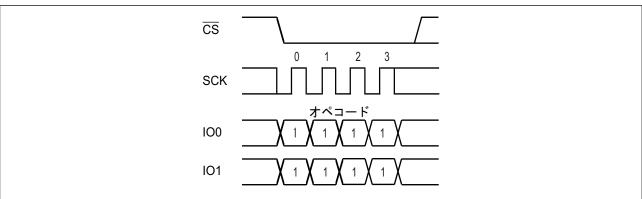


EQPI Command Sequence(DPI mode)

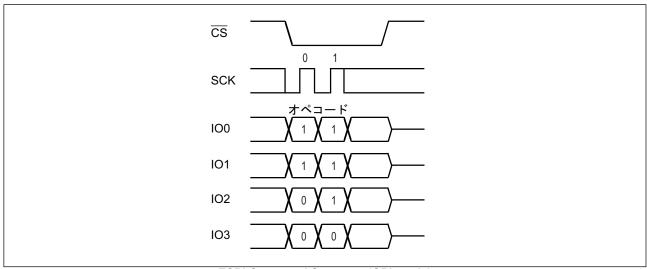
■ DPI/QPI モードの解除

•ESPI (Enable SPI mode)

ESPI コマンドによって,最大動作周波数 108 MHz にてステータスレジスタ 1 の bit 6 の値,およびステータスレジスタ 2 の bit6/5 の値を 0 にセットし, DPI/QPI モードから SPI モードに戻ります。 $\overline{\text{CS}}$ の立下げ後, ESPI のオペコードを入力します。 $\overline{\text{CS}}$ を立ち上げると ESPI コマンドは終了します。



ESPI Command Sequence(DPI mode)



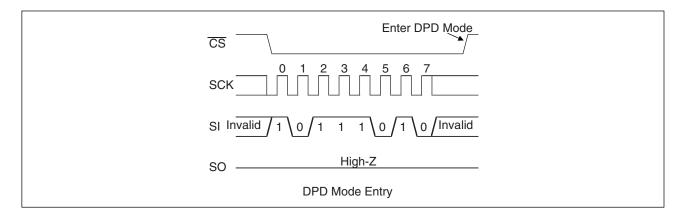
ESPI Command Sequence(QPI mode)

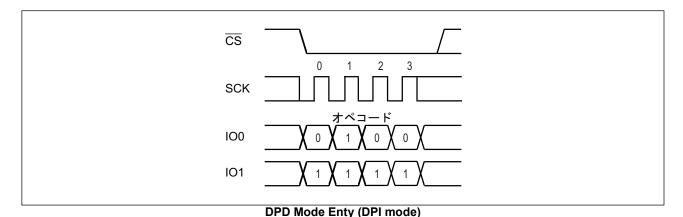
■ ディープパワーダウンモード/ハイバーネートモード

DPD(Deep Power Down Mode)

DPD コマンドは , LSI をディープパワーダウンモードと呼ばれる低消費電力モードに移行します。ディープパワーダウンモードへの移行は , DPD コマンドのオペコード入力後の \overline{CS} 立上りエッジにて行われます。しかし , DPD コマンドのオペコード入力後の \overline{CS} 立上げ前に , SCK を 1CLK でも入力した場合 , DPD コマンドはキャンセルされます。

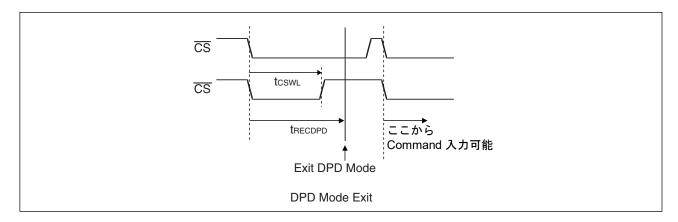
ディープパワーダウンモードに移行すると、SCK 端子および SI 端子への入力は無効となり、SO は High-Z となります。また、DPI/QPI モードは解除され、SPI モードに戻ります。





DPD Mode Entry (QPI mode)

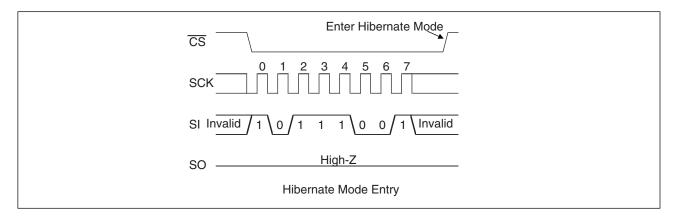
ディープパワーダウンモードから通常動作への復帰は , \overline{CS} の立下げから trecdpd (max $10~\mu s$) 経過後に行われます (下図参照)。 trecdpd 経過前に \overline{CS} を "H" に戻すことは可能ですが , "H" に戻した \overline{CS} を trecdpd 経過前に再度立ち下げることは禁止です。

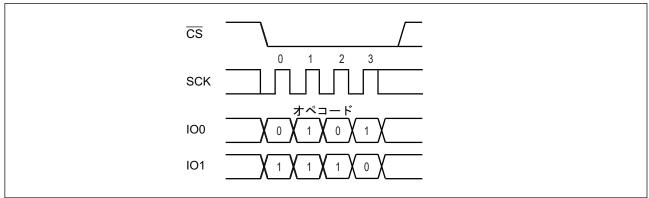


HIBERNATE

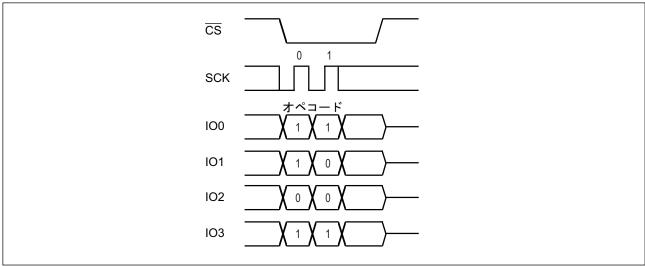
HIBERNATE コマンドは、LSI をハイバーネートと呼ばれる休止モードに移行します。ハイバーネートモードへの移行は、HIBERNATE コマンドのオペコード入力後の $\overline{\text{CS}}$ 立上りエッジにて行われます。しかし、HIBERNATE コマンドのオペコード入力後の $\overline{\text{CS}}$ 立上げ前に、SCK を 1CLK でも入力した場合、HIBERNATE コマンドはキャンセルされます。

ハイバーネートモードに移行すると、SCK 端子および SI 端子への入力は無効となり、SO は High-Z となります。また、 DPI/QPI モードは解除され、SPI モードに戻ります。



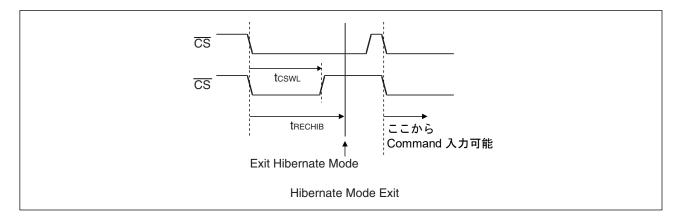


Hibernate Mode Enty (DPI mode)



Hibernate Mode Entry (QPI mode)

ハイバーネートモードから通常動作への復帰は、 \overline{CS} の立下げから \overline{CS} を \overline{CS} を "H"に戻すことは可能ですが、"H"に戻した \overline{CS} を \overline{CS} を \overline{CS} を "H"に戻すことは可能ですが、"H"に戻した \overline{CS} を \overline{CS} を



■ ブロックプロテクト

ステータスレジスタの BP1, BP0 の値により WRITE, WDD, WDAD, WQD, および WQAD コマンドでの書込みプロテクトブロックを設定できます。

BP1	BP0	プロテクトブロック
0	0	なし
0	1	C0000н~FFFFFн (上位 1/4)
1	0	80000н ~ FFFFFн (上位 1/2)
1	1	00000н ~ FFFFFн(すべて)

■ 書込みプロテクト

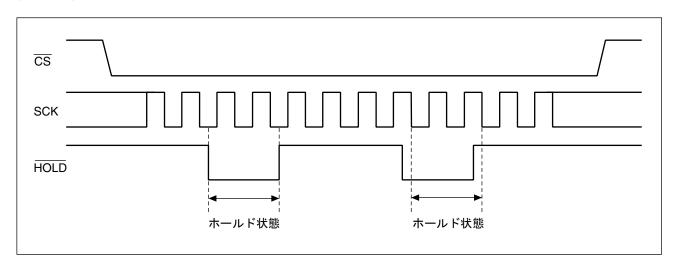
WEL, WPEN, WP の値により WRITE, WDD, WDAD, WQD, WQAD および WRSR コマンドの書込み動作がプロテクトされます。

WEL	WPEN	WP	プロテクトブロック	アンプロテクトブロック	ステータスレジスタ
0	X	X	プロテクト	プロテクト	プロテクト
1	0	X	プロテクト	アンプロテクト	アンプロテクト
1	1	0	プロテクト	アンプロテクト	プロテクト
1	1	1	プロテクト	アンプロテクト	アンプロテクト

■ ホールド動作

 $\overline{\text{CS}}$ を"L"レベルに保ったまま $\overline{\text{HOLD}}$ を"L"レベルにすると、コマンドが中止されることなくホールド状態に保たれます。ホールド状態の始まりと終わりのタイミングは、下図に示すように $\overline{\text{HOLD}}$ 端子入力がホールド状態に遷移したとき、SCKが"H"レベルか"L"レベルかで異なります。SCKが"L"レベルの時に $\overline{\text{HOLD}}$ 端子を"L"レベルにした場合は、SCKが"L"レベルの時に $\overline{\text{HOLD}}$ 端子を"L"レベルにした場合は、SCKが"L"レベルに戻してください。同様に、SCKが"H"レベルの時に $\overline{\text{HOLD}}$ 端子を"L"レベルにした場合は、SCKが"H"レベルの時に $\overline{\text{HOLD}}$ 端子を"H"レベルに戻してください。ホールド状態では任意のコマンドの動作は中断され、SCK、SI 入力は don't care となります。また読出しコマンド (RDSR、RDSR2、READ、FSTRD、FRDO、FRDAD)において SO が High-Z になります。ホールド状態において $\overline{\text{CS}}$ を立ち上げると、コマンド処理を終了します。ただし、コマンド認識前に終了した場合、WEL はホールド状態に遷移する前の値を保持します。

(注意事項) Quad SPI モード (FRQO, FRQAD, WQD および WQAD) 及び QPI モードの期間中, ホールド動作はできません。



■ 絶対最大定格

15日	- -7 P	定村	出仕	
項目	記号	最小	最大	単位
電源電圧*	V_{DD}	- 0.5	+ 4.0	V
入力電圧*	Vin	- 0.5	$V_{DD} + 0.5 (\le 4.0)$	V
出力電圧*	Vout	- 0.5	$V_{DD} + 0.5 (\le 4.0)$	V
動作周囲温度	TA	- 40	+ 105	°C
保存温度	Tstg	- 55	+ 125	°C

^{*:} Vss = 0 V を基準にした値です。

<注意事項> 絶対最大定格を超えるストレス (電圧、電流、温度など) の印加は、半導体デバイスを破壊する可能性があります。したがって、定格を一項目でも超えることのないようご注意ください。

■ 推奨動作条件

百日	an P.		単位		
項目	記号	最小	標準	最大	中 世
電源電圧*1	V _{DD}	2.7	3.3	3.6	V
動作周囲温度*2	TA	- 40	_	+ 105	°C

*1: Vss = 0 V を基準にした値です。

*2:本デバイスだけが動作している場合の動作周囲温度です。パッケージ表面の温度とほぼ同じと考えてください。

<注意事項> 推奨動作条件は、半導体デバイスの正常な動作を確保するための条件です。電気的特性の規格値は、すべて この条件の範囲内で保証されます。常に推奨動作条件下で使用してください。この条件を超えて使用すると 信頼性に悪影響を及ぼすことがあります。

データシートに記載されていない項目,使用条件,論理の組合せでの使用は,保証していません。記載されている以外の条件での使用をお考えの場合は,必ず事前に営業部門までご相談ください。

■ 電気的特性

1. 直流特性

(推奨動作条件において)

45 D	記号条件	規格値			₩ /⊥	
項目		最小	標準	最大	単位	
		$\overline{\mathrm{CS}} = \mathrm{V}_{\mathrm{DD}}$	_	_	1	μA
入力リーク電流	ILI	\overline{WP} , \overline{HOLD} , SCK, $SI = 0 \text{ V} \sim V_{DD}$	_	_	1	μΑ
出力リーク電流	Ilo	$SO = 0 V \sim V_{DD}$	_	_	1	μΑ
		SCK = 20 MHz (SPI)	_	1.7	_	mA
		SCK = 40MHz (SPI)	_	3.1	_	mA
新 <i>比</i> ·康·斯·泰		SCK = 108 MHz (SPI)	_	7.8	12	mA
動作電源電流 IDD	IDD	SCK = 20 MHz (Quad SPI)	_	2.9	_	mA
		SCK = 40MHz (Quad SPI)	_	5.4	_	mA
		SCK = 108 MHz (Quad SPI)	_	13.5	18	mA
スタンバイ電流	Isb	$\begin{array}{c} SCK = SI = \overline{CS} = \overline{WP} = \\ \overline{HOLD} = V_{DD} \end{array}$	_	30	180	μА
ディープパワーダウン電流	Izzdpd	$\overline{\mathrm{CS}} = \mathrm{SCK} = \mathrm{V}_{\mathrm{DD}}$	_	6	10	μΑ
ハイバーネート電流	Izzhib	$\overline{\mathrm{CS}} = \mathrm{SCK} = \mathrm{V}_{\mathrm{DD}}$		0.4	5	μΑ
"H" レベル入力電圧	Vih	$V_{DD} = 2.7 \text{ V} \sim 3.6 \text{ V}$	$V_{DD} \times 0.8$		$V_{\mathrm{DD}}+0.3$	V
"L" レベル入力電圧	VIL	$V_{DD} = 2.7 \text{ V} \sim 3.6 \text{ V}$	- 0.5	_	$V_{DD} \times 0.2$	V
"H" レベル出力電圧	Voh	$I_{OH} = -2mA$	$V_{\mathrm{DD}}-0.5$	_	_	V
"L" レベル出力電圧	Vol	$I_{OL} = 2mA$	_	_	0.4	V

2. 交流特性

2. 文派特注	-7.0	Æ IIL	規格値		単位
項目	記号 条件		最小	最大	
COLL by a ball by W.	fск	READ を除くすべてのコマンド	0	108*3	MHz
SCK クロック周波数	ICK	READ コマンド	0	40	MHz
カー カルフFHB	torr	READ を除くすべてのコマンド	4	_	ns
クロックハイ時間	tсн	READ コマンド	11	_	ns
九只,九只,吐眼	tor	READ を除くすべてのコマンド	4	_	ns
クロックロー時間	tcl	READ コマンド	11	_	ns
チップセレクトセットアップ時間	tcsu		5	_	ns
チップセレクトホールド時間	tcsh		5	_	ns
出力ディセーブル時間*2	tod		_	7	ns
出力データ確定時間*2	todv		_	7	ns
出力ホールド時間	tон		0	_	ns
	to	ライトサイクル後 (SPI/DPI モード時)	40	_	ns
		ライトサイクル後 (QPI モード時)	80	_	ns
非選択時間		リードサイクル後 (SPI/DPI モード時)	40	_	ns
		リードサイクル後 (QPI モード時)*1	80	_	ns
		リードサイクル後 (XIP モード時)*1	100	_	ns
データセットアップ時間	tsu		3	_	ns
データホールド時間	tн		4	_	ns
HOLD セットアップ時間	ths		4	_	ns
HOLD ホールド時間	tнн		4	_	ns
HOLD 出力フローティング時間*2	tHZ		_	7	ns
HOLD 出力アクティブ時間*2	tlz		_	7	ns
DPD/ ハイバーネート復帰パルス 長さ	tcswl		100	_	ns
DPD 復帰時間	trecdpd		_	10	ns
ハイバーネート復帰時間	trechib		_	450	ns

^{* 1:} リードサイクル後の to は, 通常 40 ns です。ただし, QPI モードおよび XIP モードの場合は, 特定アドレスの読出し後を除き, to が長く (80 ns または 100 ns) なります。アドレス A1=1 であり他のアドレスが任意の値の場合の QPI モード, または, アドレス A1=1, A0=1 であり他のアドレスが任意の値の場合の XIP モード, これらのアドレスを読出した後の to は 40 ns です。

- *2:この試験項目には,交流負荷等価回路2を適用する。他の試験項目には,交流負荷等価回路1を適用する。
- *3: FRQO、FRDAD、FRQO 及び FRQAD コマンドについては、ダミーサイクルの数を最大値に設定した場合の動作 周波数です。

(■LC モード参照)。

38

交流特性測定条件

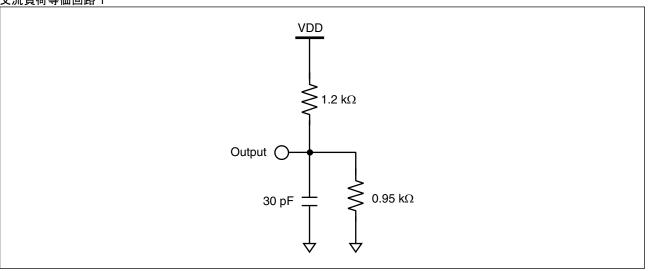
電源電圧 $:2.7 \text{ V} \sim 3.6 \text{ V}$ 動作周囲温度 $:-40 \text{ °C} \sim +105 \text{ °C}$

入力電圧振幅 :VIH = VDD

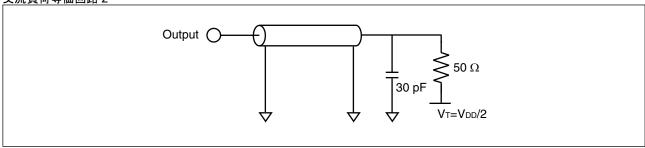
 $V_{IL}\!=V_{SS}$

入力立上り時間:2 ns入力立下り時間:2 ns入力判定レベル:VDD/2出力判定レベル:VDD/2

交流負荷等価回路 1





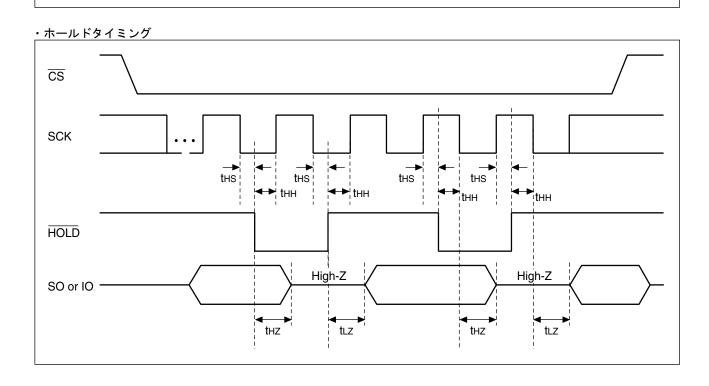


3. 端子容量

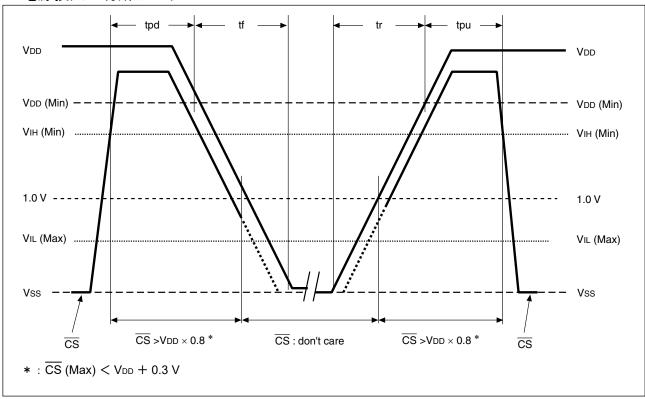
 項目	記号	 	規村	各値	単位
	品石	* * * * * * * * * * * * * * * * * * *	最小	最大	半四
入出力容量	Ci/o	VDD = 1.8V,	_	4	pF
入力容量	Cı	VIN = VOUT = $0V \sim VDD$, f = 1 MHz, Ta = $+25$ °C	_	4	pF

■ タイミングダイヤグラム

・シリアルデータタイミング tD $\overline{\mathsf{CS}}$ → tcsh - tcsu tcH tcl tch SCK tsu Valid in SI or IO todv toн 🔫 ► top SO or IO _____ High-Z High-Z Valid out Invalid : H or L



■ 電源投入・切断シーケンス



福日	= 3 □	規格値		単位	
項目	記号	最小	最大	- 中心	
電源 OFF 時の CS レベル保持時間	tpd	400	_	ns	
電源 ON 時の CS レベル保持時間	tpu	250	_	μs	
電源の立上げ時間	tr	0.05		ms/V	
電源の立下げ時間	tf	0.1	_	ms/V	

規定されたリードサイクル,ライトサイクルまたは電源投入・切断シーケンスを守らない動作が実行された場合,記憶データの保証はできません。

■ FeRAM の特性

百日	規格値		出仕	備考	
項目	最小	単位 最大)用 <i>行</i>	
サバフ. / 	1013*2	_	同	動作周囲温度 TA = + 105 °C	
書込み/読出し耐性*1	1014			動作周囲温度 TA = + 85 °C	
	10	_		動作周囲温度 TA = + 105 °C	
三 万亿柱铁州 *3	40	_	年	動作周囲温度 TA = + 85 ℃	
データ保持特性 *3	95	_		動作周囲温度 TA = + 55 °C	
	≥ 200			動作周囲温度 TA = + 35 °C	

- * 1: 書込み / 読出し耐性の値は、FeRAM の行単位での読出しおよび書込み回数の合計値に対して適用されます。これは FeRAM が読出し時も書込みを行うためです。メモリは 1 つの行あたり 32 本の内部出力で構成されており、アドレス A0,A1 のみを切り替えて 8 本の出力を選択します。連続読み出し / 書き込み動作においては、あるアドレスを選択した後、自動インクリメントして A0,A1 が (0,0) から (1,1) になるまでの間は、読出し / 書込み回数は合計で 1 回とカウントされます。その後、さらに自動インクリメントして次の行に切り替わると読出し / 書込み回数は各々の行で新たに 1 回カウントされます。/CS を一旦上げた後、再び同じ行を選択する動作を行った場合は、その行に対して 2 回目がカウントされます。
- * 2: + 105 ℃条件下での 1013 回以上について継続評価中。
- * 3: データ保持特性の最小年数は出荷直後に初めて読み書きしたデータの保持時間です。これらの保持時間は、信頼性評価結果からの換算値です。

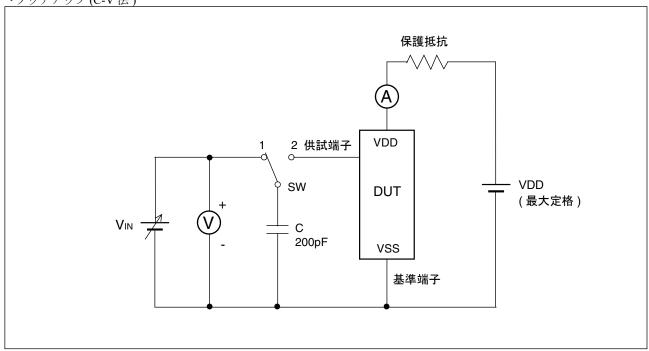
■ 使用上の注意

リフロー後にデータの書込みを行ってください。リフロー前のデータは保証できません。

■ ESD・ラッチアップ

試験項目	DUT	規格値
ESD HBM(人体帯電モデル) JESD22-A114 準拠		+ 2000 V 以上 - 2000 V 以下
ESD CDM(デバイス帯電モデル) JESD22-C101 準拠	MB85RQ8MXPF-G-BCE1 MB85RQ8MXPF-G-BCERE1	+ 1000 V 以上 - 1000 V 以下
ラッチアップ (C-V 法) Proprietary method		+ 200 V 以上 - 200 V 以下

・ラッチアップ (C-V 法)



(注意事項) SW を約2秒間隔で1~2に交互に切り換え,電圧を印加します。

これを1回とし,5回行います。

ただし、5回までにラッチアップ現象が発生した場合は、直ちに試験を中止します。

■ リフロー条件および保管期限

JEDEC 条件, Moisture Sensitivity Level 3 (IPC / JEDEC J-STD-020E)。

■ 含有規制化学物質対応

本製品は, REACH 規則, EU RoHS 指令, 中国 RoHS に準拠しております。

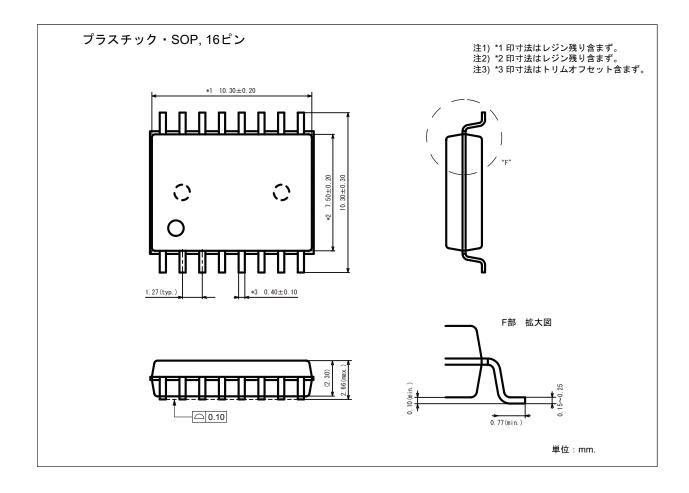
■ オーダ型格

型格	パッケージ	出荷形態	最小出荷単位
MB85RQ8MXPF-G-BCE1	プラスチック・SOP, 16 ピン	トレイ	<u></u> *
MB85RQ8MXPF-G-BCERE1	プラスチック・SOP, 16 ピン	エンボステーピング	500

^{*}最小出荷単位については、営業部門にご確認ください。

■ パッケージ・外形寸法図

プラスチック・SOP, 16ピン	リードピッチ	1.27mm
	パッケージ幅 × パッケージ長さ	7.50mm x 10.3mm
	リード形状	ガルウィング
	封止方法	プラスチックモールド
	取付け高さ	2.66mm MAX



■ 捺印図

[MB85RQ8MXPF-G-BCE1]
[MB85RQ8MXPF-G-BCERE1]

RQ8MX
1550 V00
E1

[プラスチック SOP, 16 ピン]
1550: 年週コード
V00: 整理番号
E1: 環境記号

■ 包装

(1) MB85RQ8MXPF-G-BCE1

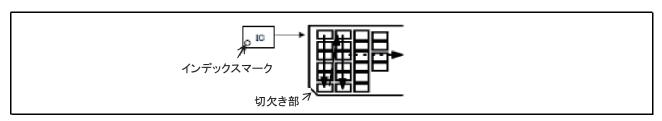
1. トレイ

1.1 IC 収納トレイ

最大収納個数					
個 / トレイ 個 / 内装箱 個 / 外装箱					
160 1600 6400					

トレイ: JEDEC Standard 準拠 1.2 IC 収納トレイ -4-CLOSE C3.0-19x15.20=288.8 10.23 9.00 10.33 SECTION A-A(6:1) 7.00 4.40 SECTION B-B(6:1) 単位:mm

1.3 IC 収納方向



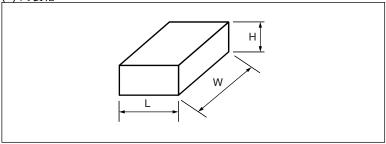
1.4 製品表示ラベル (例)

内装箱/アルミラミネート



1.5 包装箱外形寸法図

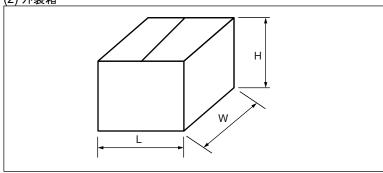
(1) 内装箱



L	W	Н
165	360	75

(単位:mm)

(2) 外装箱



L	W	Н
355	385	195

(単位:mm)

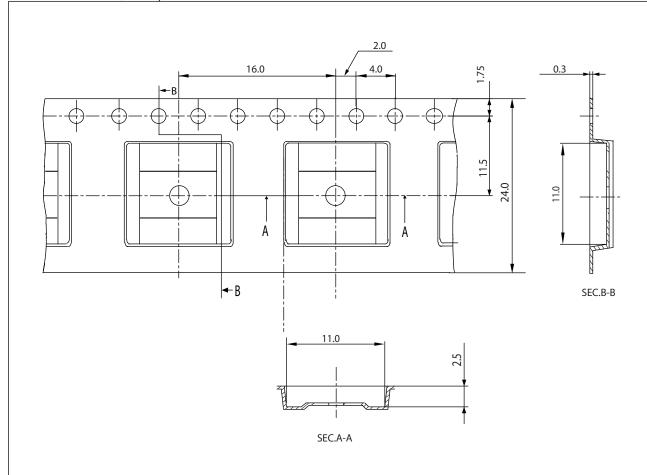
(2) MB85RQ8MXPF-G-BCERE1

2. エンボステープ

2.1 IC 収納数

最大収納個数					
個 / リール 個 / 内装箱 個 / 外装箱					
500	500	3000			

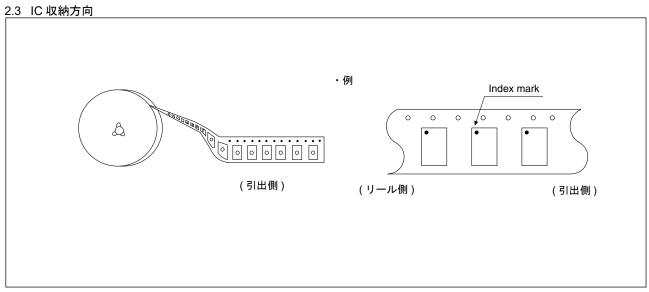
2.2 テープ寸法図(模式図)

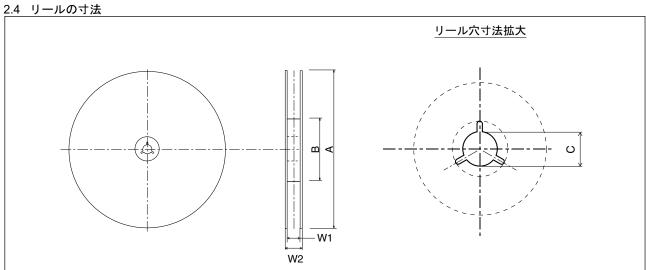


単位:mm

耐熱温度:耐熱性ではありません。

テープ、リールでのベーキング処理はできません。





 単位:mm

 A
 B
 C
 W1
 W2

 254
 100
 13
 25.5
 29.5

2.5 製品表示ラベル (例)

内装箱/アルミラミネート袋/(エンボステーピングの場合には,リールにも貼付)

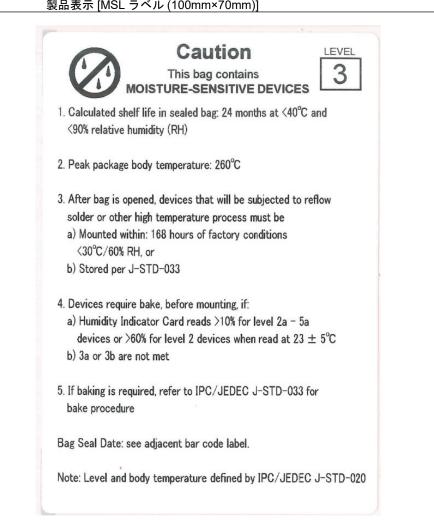
製品表示 [C-3 ラベル (50mm×100mm) +補助ラベル (20mm×100mm)]



表示 II: アルミラミネート袋

DS501-00074-1v1-J

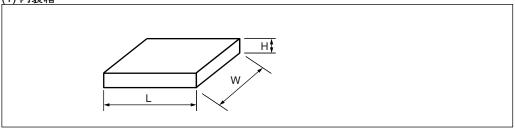
製品表示 [MSL ラベル (100mm×70mm)]



- MSL ラベル

2.6 包装箱外形寸法図

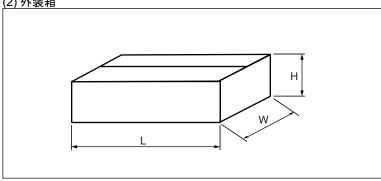
(1) 内装箱



テープ幅	L	W	Н
24	265	260	50

(単位:mm)

(2) 外装箱



L	W	Н
565	270	180

(単位:mm)

■ 本版での主な変更内容

変更箇所は、本文中のページ左側の|によって示しています。

ページ	場所	変更内容
P.1, 41	書き込み/読み出し特性	10 ¹³ 回→ 10 ¹³ 回(+105°C), 10 ¹⁴ 回(+85°C)

RAMXEED 株式会社

〒 222-0033

神奈川県横浜市港北区新横浜二丁目 100 番 45(新横浜中央ビル) https://ramxeed.com/jp/

本資料の記載内容は、予告なしに変更することがありますので、製品のご購入やご使用などのご用命の際は、当社営業窓口にご確認ください。

本資料に記載された動作概要や応用回路例などの情報は、半導体デバイスの標準的な動作や使い方を示したもので、実際に使用する機器での動作を保証するものではありません。したがって、お客様の機器の設計においてこれらを使用する場合は、お客様の責任において行ってください。これらの使用に起因する損害などについては、当社はその責任を負いません。

本資料は、本資料に記載された製品および動作概要・回路図を含む技術情報について、当社もしくは第三者の特許権、著作権等の知的財産権やその他の権利の使用権または実施権を許諾するものではありません。また、これらの使用について、第三者の知的財産権やその他の権利の実施ができることの保証を行うものではありません。したがって、これらの使用に起因する第三者の知的財産権やその他の権利の侵害などについて、当社はその責任を負いません。

本資料に記載された製品は、通常の産業用、一般事務用、パーソナル用、家庭用などの一般的用途に使用されることを意図して設計・製造されています。極めて高度な安全性が要求され、仮に当該安全性が確保されない場合、直接生命・身体に対する重大な危険性を伴う用途(原子力施設における核反応制御、航空機自動飛行制御、航空交通管制、大量輸送システムにおける運行制御、生命維持のための医療機器、兵器システムにおけるミサイル発射制御など)、または極めて高い信頼性が要求される用途(海底中継器、宇宙衛星など)に使用されるよう設計・製造されたものではありません。したがって、これらの用途へのご使用をお考えのお客様は、必ず事前に当社営業窓口までご相談ください。ご相談なく使用されたことにより発生した損害などについては、当社は責任を負いません。

半導体デバイスには、ある確率で故障や誤動作が発生します。本資料に記載の製品を含め当社半導体デバイスをご使用いただく場合は、当社半導体デバイスに故障や誤動作が発生した場合も、結果的に人身事故、火災事故、社会的な損害などを生じさせないよう、お客様の責任において、装置の冗長設計、延焼対策設計、過電流防止対策設計、誤動作防止設計などの安全設計をお願いします。

本資料に記載された製品および技術情報を輸出または非居住者に提供する場合は,外国為替及び外国貿易法および米国輸出管理関連法規などの規制を ご確認の上,必要な手続きをおとりください。

本資料に記載されている社名および製品名などの固有名詞は、各社の商標または登録商標です。