# LED ドライバ付 1/1~1/4 デューティ 汎用 LCD ドライバ



ON Semiconducti

www.onsemi.jp

### 概要

LC75805PE はコントローラによる制御で、インパネ表示などに使える LED ドライバ付 1/1~1/4 デューティ汎用 LCD 表示ドライバである。また、最大 48 個の LED と最大 140 セグメントの LCD を直接駆動することができると共に、LED の輝度調整を行う PWM 機能も7ch 内蔵している。また、発振回路を内蔵しているため、発振用外付抵抗、外付容量を削減することができる。

### 特長

・スタティック駆動、1/2デューティ駆動、1/3デューティ駆動、1/4デュ ティ駆動の切換えをシリアルデータにてコントロール可能。

スタティック駆動時(I/Iデューティ駆動時) : 最大38セグメント表示可能 1/2デューティ駆動時 最大7.4セグメント表示可能

1/3デューティ駆動時 1/4デューティ駆動時 : 最大108セグメント表示可能 . 最大140セグメント表示可能

・コモン,セグメント出力波形のフレーム 周波数をシリアルデータにてコントロール可能。

- ・LEDの点灯/消灯をシリアルデータにてコントロール可能 (最大48個のLED駆動可能)
- ・LEDの輝度調整を行ってchのPWM機能付(分解能128ステップ)
- ・LEDドライバ出力波形のフレーム周波数をシリアルデータにてコントロール可能。
- シリアルデータの入力は、CCB\*フォーマットにてコントローラと通信(5 √対応)。
- ・パワーセーブモードによるバックアップ機能および全セグメント強制 消灯をシリアルデータにてコントロール可能。
- ・内部発振動作モード、外部クロック動作モードの切換えをシリアルデー タにてコントロール可能。
- ・表示データは、デコーダを介さずに表示されるため汎用性が高い。
- ・表示を強制消灯可能なINH端子付。
- 発振回路内蔵(発振用抵抗、容量内蔵)

PQFP100 14x20 / QIP100E

### ORDERING INFORMATION

See detailed ordering and shipping information on page 34 of this data sheet.

<sup>\*</sup> Computer Control Bus (CCB) は、ON Semiconductor のオリジナル・バス・フォーマットであり、バスのアドレスは全て ON Semiconductor が管理しています。

絶対最大定格 / Ta = 25°C, V<sub>SS</sub> = 0 V

	- 7 00			
項目	記号	条件	定格値	unit
最大電源電圧	V <sub>DD</sub> max	$V_{\mathrm{DD}}$	-0.3∼+6.5	V
入力電圧	$v_{\mathrm{IN}1}$	CE, CL, DI, INH, OSCI	-0.3~+6.5	V
出力電圧	V <sub>OUT</sub> 1	S1~S38, COM1~COM4	-0.3∼V <sub>DD</sub> +0.3	3.7
	V <sub>OUT</sub> 2	LD1~LD48	-0.3∼+35	V
出力電流	I <sub>OUT</sub> 1	S1~S38	300	μA
	I <sub>OUT</sub> 2	COM1∼COM4	3	
	I <sub>OUT</sub> 3	LD1~LD48	30	mA
許容消費電力	Pd max	Ta = 95°C	400	mW
動作周囲温度	Topr		-40~+95	$^{\circ}\!\mathbb{C}$
保存周囲温度	Tstg		<i>-</i> 55∼+150	$^{\circ}\!\mathbb{C}$

最大定格を超えるストレスは、デバイスにダメージを与える危険性があります。これらの定格値を超えた場合は、デバイスの機能性を過ない、ダメージが生じ、信頼性に影響を及ぼす危険性があります。

\*\*

「許容動作範囲 / Ta = −40°C~+95°C, VSS = 0 V

「項目 コロー

## 許容動作範囲 / $Ta = -40^{\circ}C \sim +95^{\circ}C$ , $V_{SS} = 0$ V

計谷割作配曲 / Ta = -40°C~+95°C, VSS = 0 V							
項目	記号	条件	#	min	typ	max	unit
電源電圧	$v_{DD}$	V <sub>DD</sub>		4. 5	1/	5. 5	V
入力「H」レベル電圧	$v_{\mathrm{IH}1}$	CE, CL, DI, $\overline{\text{INH}}$		0.87DD	6/1	$0.\overline{5}$	V
	$v_{\mathrm{IH}2}$	OSCI		6.8V <sub>D</sub> D	05 /	5. 5	V
入力「L」レベル電圧	$v_{\mathrm{IL}}$ 1	CE, CL, DI, INH	MD	0	1/100	0. 2V <sub>DD</sub>	V
	$v_{\rm IL}$ 2	OSCI	NE OI	0		0. 2V <sub>DD</sub>	V
出力プルアップ電圧	$v_{OUP}$	LD1~LD48 V <sub>DD</sub> =	4.5~5.5 V	0		30	V
外部クロック動作周波、	$f_{CK}$	OSCI 外部クロック	ウ動作モード [図3]	100	300	600	kHz
外部クロックデューティ	Dek	OSCI 外部クロック	ウ動作モード [図3]	30	50	70	%
データセットアップ時間	tds	CL, DI	[図1],[図2]	160			ns
データホールド時間	tdh	CL, DI	[図1], [図2]	160			ns
CEウエイト時間	tep	CF, CL	[図1], [図2]	160			ns
CEセットアップ時間	tcs	CE, CL	[図1], [図2]	160			ns
CEホールド時間	ch	CE, CL	[図1], [図2]	160			ns
「町レベルクロックパルス幅	tфН	CL	[図1], [図2]	160			ns
「L」レベルクロックパルス幅	tφL	CL	[図1], [図2]	160			ns
立ち上がり時間	tr	CE, CL, DI	[図1], [図2]		160		ns
立ち下がり時間	tf	CE, CL, DI	[図1], [図2]		160		ns
INH 切換え時間	tc	INH, CE	[図4], [図5]	10			μs
			[図6],[図7]	10			μο

推奨動作範囲を超えるストレスでは推奨動作機能を得られません。推奨動作範囲を超えるストレスの印加は、デパイスの信頼性に影響を与える危険性があります。

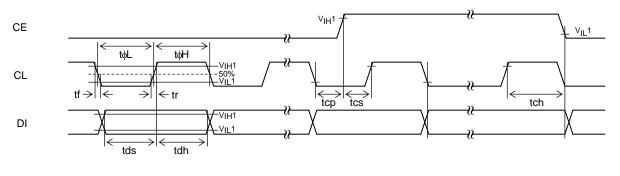
### 電気的特性 / 許容動作範囲において

項目	記号	<u> </u>	条件	min	typ	max	unit
ヒステリシス幅	$v_{\rm H}$	CE, CL, DI, INH			0. 1V <sub>DD</sub>		V
入力「H」レベル電流	I <sub>IH</sub> 1	CE, CL, DI, INH	V <sub>I</sub> = 5.5 V		עע	5. 0	
	I <sub>IH</sub> 2	OSCI	V <sub>T</sub> = 5.5 V			5. 0	μA
入力「L」レベル電流	I <sub>IL</sub> 1	CE, CL, DI, INH	$V_{I} = 0 V$	-5.0			
	I <sub>IL</sub> 2	OSCI	$V_{I} = 0 V$	-5. 0			μA
出力オフリーク 電流	I <sub>OFFH</sub>	LD1~LD48	$v_0 = 30 \text{ V}$			5.0	μА
出力「H」レベル電圧	V <sub>OH</sub> 1	S1~S38	$I_0 = -20 \mu A$	V <sub>DD</sub> -0. 9			
	V <sub>OH</sub> 2	COM1~COM4	$I_0 = -100  \mu A$	V <sub>DD</sub> -0. 9			V
出力「L」レベル電圧	V <sub>OL</sub> 1	S1~S38	Ι <sub>0</sub> = 20 μΑ			0.9	
	V <sub>OL</sub> 2	COM1~COM4	I <sub>0</sub> = 100 μA			0.9	V
	V <sub>OL</sub> 3	LD1~LD48	$I_0 = 20 \text{ mA}$		0. 25	0. 5	C
出力中間レベル電圧	V <sub>MID</sub> 1	S1~S36	1/3バイアス	2/3VDD		2/3V <sub>DD</sub>	
-			$I_0 = \pm 20  \mu A$	-0.9		+0.9	ĺ
	$V_{\rm MID}2$	S1∼S36	1/3バイアス	1/3V <sub>DD</sub>		1/3V <sub>DD</sub>	
_			$I_0 = \pm 20  \mu A$	-0.9	2 17.	+0.9	
	$V_{\rm MID3}$	COM1∼COM4	1/3バイアス	2/3V <sub>DD</sub>		2/3V <sub>DD</sub>	V
-	Victo 4	COM1~COM4	$I_0 = \pm 100 \text{ pA}$ $1/3/7/7$	-0.9 1/3V <sub>DD</sub>	60//	+0.9 1/3V <sub>DD</sub>	
	V <sub>MID</sub> 4	COM17 COM4	$10 = \pm 100  \mu A$	-0.9	13 "	+0.9	
	V <sub>MID</sub> 5	COM1, COM2	1/2バイアス	1/2V <sub>DD</sub>	21/1/	1/2V <sub>DD</sub>	
	MID		$I_0 = \pm 100  \mu A$	-0.9		+0.9	
発振周波数	fosc	内部発振回路	内部分振動作モート	240	300	360	kHz
電源電流	I <sub>DD</sub> 1	$v_{\mathrm{DD}}$	パワーセーブモード			15	
	IDD2	VDD	V <sub>DD</sub> = 5.5 V出力オープン 内部発振動作モード		750	1500	
	I <sub>DD</sub> 3	(ID)	V <sub>DD</sub> = 5.5 V出力オープン 外部クロック動作モード f <sub>CK</sub> = 300 kHz V <sub>IH</sub> 2 = 0.9V <sub>DD</sub>		750	1500	μА

<sup>※</sup> 電気的特性は改良のため予告なく変更する場合がある。

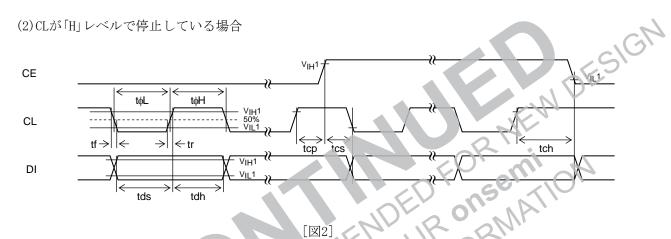
製品パラメータは、特別な記述が無い限り、記載されたテスト条件に対する電気的特性で示しています。異なる条件下で製品動作を行った時には、電気的特性で示している特性を得られない場合があります。

### (1)CLが「L」レベルで停止している場合

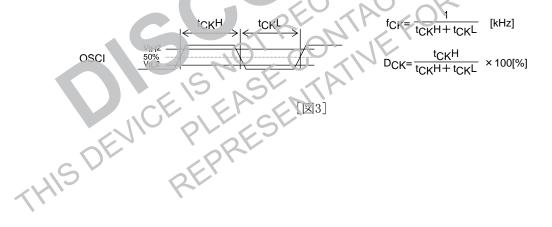


[図1]

## (2)CLが「H」レベルで停止している場合



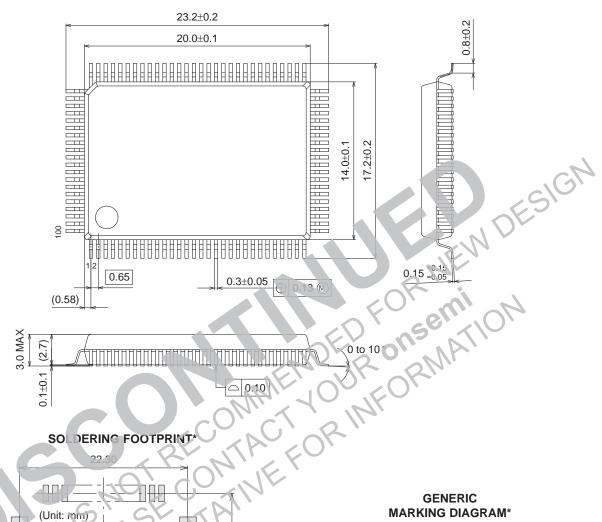
(3)外部クロック動作モード時のOSCI端子の



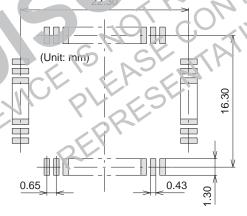
外形図 unit: mm

#### PQFP100 14x20 / QIP100E

CASE 122BV ISSUE A



## SO DERING FOOTPRINT



NOTE: The measurements are not to guarantee but for reference only.

\*For additional information on our Pb-Free strategy and soldering details, please download the ON Semiconductor Soldering and Mounting Techniques Reference Manual, SOLDERRM/D.

# **MARKING DIAGRAM\***



XXXXX = Specific Device Code

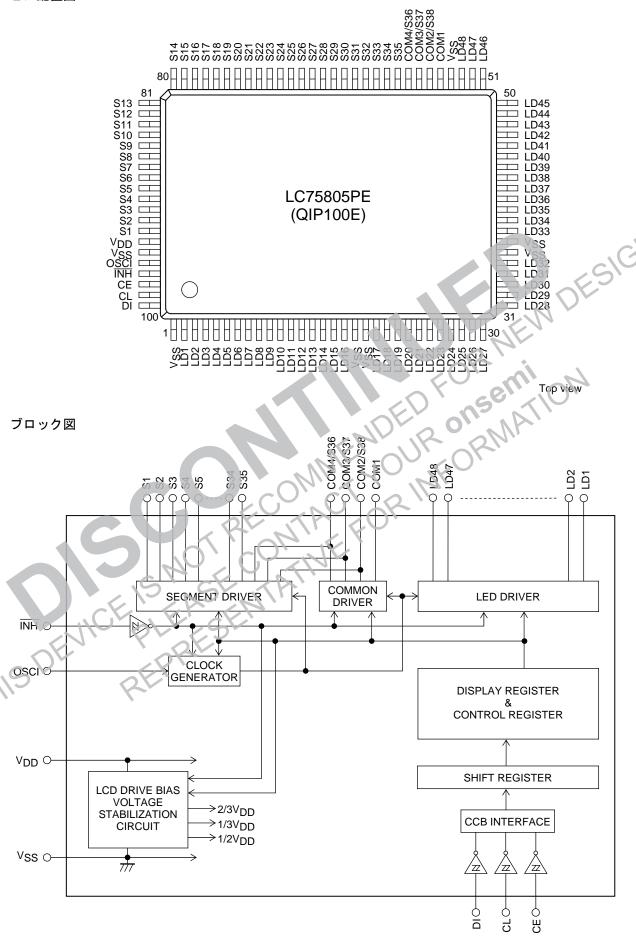
Y = Year

M = Month

DDD = Additional Traceability Data

\*This information is generic. Please refer to device data sheet for actual part marking. Pb-Free indicator, "G" or microdot "■", may or may not be present.

### ピン配置図



### 端子説明

端子説明					
端子名	端子番号	説明	アクティブ	I/0	未使用時 の処理
LD1~LD16 LD17~LD32 LD33~LD48	$2\sim17$ $20\sim35$ $38\sim53$	シリアルデータ入力により転送されたLED用表示データ を表示するLEDドライバ出力端子で、高耐圧オープンド レイン出力(プルアップ電圧30[V]max)となっている。ま た、PWM機能によりLEDの輝度調整も可能である。	_	0	OPEN
COM1	55	コモンドライバ出力端子で、フレーム周波数はfo[Hz]で			
COM2/S38	56	ある。			oppy.
COM3/S37	57	COM2/S38~COM4/S36は、コントロールデータにより、セ	_	0	OPEN
COM4/S36	58	グメント出力として使用することができる。			
S35~S1	59~93	シリアルデータ入力により転送されたLCD用表示データ を表示するセグメント出力端子である。	_	0	OPEN
OSCI	96	外部クロック入力端子であり、外部クロック動作モード時、fcK=100~600[kHz]のクロックを入力すること。また、内部発振動作モード時は、GNDに接続すること。		J	GND
		シリアルデータ転送用入力端子で、コントローラと		. 1 5	0
CE	98	接続する。	Н	A	
CL	99	CE: チップイネーブル		Ι	GND
DI	100	CL: 同期クロック	-	I	
		DI: 転送データ 表示消灯入力端子			-
ĪNH	97 SEP1	・INH=「L」(V <sub>SS</sub> ) ・消灯	L	I	GND
$v_{\mathrm{DD}}$	94	電源供給端子で、4.5V~5.5Vを供給すること。	_	_	_
Vss	1 18 19 36 37 54 95	電源供給端子で、GNDを接続すること。	_	_	_

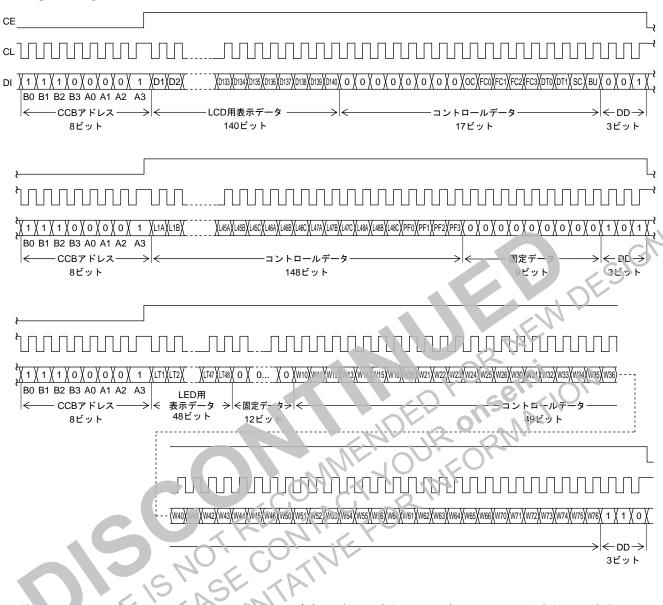
## シリアルデータ転送形式

1/4デューティ駆動時

①CLが「L」レベルで停止している場合

CE				
cL				,
DI		) ) )   <	コントロールデーター 17ビット	FC3\DT0\DT1\SC\BU\\ 0\\\ 0\\\ 1\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\\
		「「「「「「「「「」」」 46BX(46CX(L47AX(L47BX(L47CX(L48AX(L48BX トロールデータ 148ピット		
				リュー 「
<b>未</b> 70774 正1	の入力は、CLの立上し	ので内部に取り込	プロココココココココココココココココココココココココココココココココココココ	→ → CDD → 3ビット ッチされる。また、
• D1~D140 · · · · · · OC · · · · · · · · · · · ·	コモ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・	用表示データ (発振動作モード,外部 (シ,セグメント出力) の駆動方式設定(1/1~ ブメントの点灯,消 ドモード,パワーセ の輝度調整を行う ドライバ出力波形 用表示データ	クロック動作モード切換える 皮形のフレーム周波数設定コ 1/4 デューティ駆動方式の設定 が ロントロールデータ ・ 一ブモードのコントロック ら PWM 回路の Ch 設定コのフレーム周波数設定コーク WM 回路の PWM データ	ロントロールデータ E)コントロールデータ ールデータ ントロールデータ

②CL が「H」レベルで停止している場合



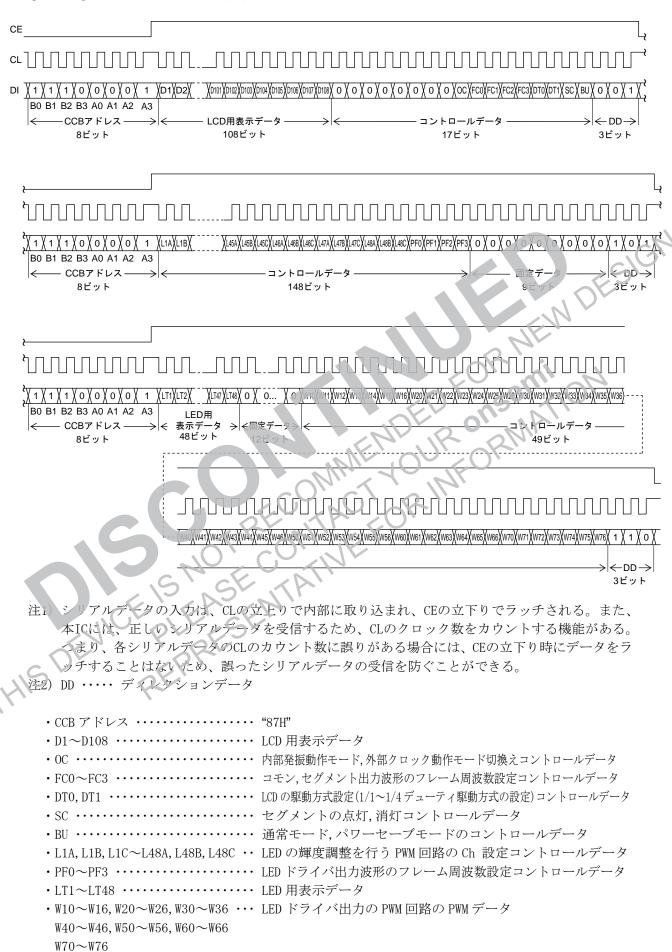
- 注1 シリアルデータの入力は、CLの立上りで内部に取り込まれ、CEの立下りでラッチされる。また、本ICには、正し、シリアルデータを受信するため、CLのクロック数をカウントする機能がある。 つまり、各シリアルデータのCLのカウント数に誤りがある場合には、CEの立下り時にデータをラッチすることはないため、誤ったシリアルデータの受信を防ぐことができる。
- 注2) DD ・・・・・ ディレクションデータ

・CCB アドレス ・・・・・・・・・・ "87H"
・D1~D140 ····· LCD 用表示データ
・OC ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・ 内部発振動作モード,外部クロック動作モード切換えコントロールデータ
• FC0~FC3 ・・・・・・・・・・・・ コモン, セグメント出力波形のフレーム周波数設定コントロールデータ
• DTO, DT1 ············· LCD の駆動方式設定(1/1~1/4 デューティ駆動方式の設定)コントロールデータ
・SC ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・
・BU ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・
・L1A, L1B, L1C~L48A, L48B, L48C ・・ LED の輝度調整を行う PWM 回路の Ch 設定コントロールデータ
・PFO~PF3 ・・・・・・・・・・ LED ドライバ出力波形のフレーム周波数設定コントロールデータ
・LT1~LT48 ······ LED 用表示データ
・W10~W16, W20~W26, W30~W36 ・・・ LED ドライバ出力の PWM 回路の PWM データ
W40~W46, W50~W56, W60~W66
W70∼W76

1/3デューティ駆動時 ①CLが「L」レベルで停止している場合



②CLが「H」レベルで停止している場合



1/2デューティ駆動時 ①CLが「L」レベルで停止している場合



②CLが「H」レベルで停止している場合



・W10~W16, W20~W26, W30~W36 ・・・ LED ドライバ出力の PWM 回路の PWM データ W40~W46, W50~W56, W60~W66 ₩70~₩76

・LT1~LT48 ······ LED 用表示データ

・L1A, L1B, L1C~L48A, L48B, L48C ・・ LED の輝度調整を行う PWM 回路の Ch 設定コントロールデータ ・PF0~PF3 ······LED ドライバ出力波形のフレーム周波数設定コントロールデータ

スタティック駆動時(1/1デューティ駆動時) ①CLが「L」レベルで停止している場合



②CLが「H」レベルで停止している場合



### コントロールデータの説明

(1)0C・・・・・ 内部発振動作モード,外部クロック動作モード切換えコントロールデータ このコントロールデータにより、内部発振動作モード,外部クロック動作モードを選択する。

Ī	OC	基本クロック動作モード	入力端子(OSCI)の状態
	0	内部発振動作モード	GNDに接続すること
Ī	1	外部クロック動作モード	外部よりクロック(f <sub>CK</sub> =100~600[kHz])を入力すること

(2) FC0~FC3 ・・・・ コモン, セグメント出力波形のフレーム周波数設定コントロールデータ このコントロールデータにより、コモン, セグメント出力波形のフレーム周波数の設定を行う。

		7 1 1	/ • /	/ 10 5	ラ、ロビマ,ビアアマド田/が次///ジ	2 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1
					コモン, セグメント出力波形	のフレーム周波数 fo[Hz]
	FC0	FC1	FC2	FC3	内部発振動作モード	外部クロック動作モード
•	1.00	rer	102	1.00	(コントロールデータOC=「0」,	(コントロールデータ0C=「1」,
					fosc=300[kHz]typ)	fCK=300[kHz]typ)
	0	0	0	0	fosc/4992	fcK/4992
	1	0	0	0	fosc/4608	f <sub>CK</sub> /4608
	0	1	0	0	fosc/4224	f <sub>CK</sub> /4224
	1	1	0	0	fosc/3840	f <sub>CK</sub> /3840
	0	0	1	0	fosc/3456	f <sub>K</sub> /3456
	1	0	1	0	fosc/3072	f <sub>CK</sub> /3072
	0	1	1	0	fosc/2688	fck (2688
	1	1	1	0	fose/2496	f <sub>CK</sub> /2496
	0	0	0	1	fosc/2448	f <sub>CF</sub> /2448
	1	0	0	1	fosc/2304	f <sub>CK</sub> /2304
	0	1	0	1	fosc/2112	f <sub>CK</sub> /2112
	1	1	0	1	fosc/1920	f <sub>CK</sub> /1920
	0	0	1	1	fosc/1798	f <sub>CK</sub> /1728
	1	0	1	1	fosc/1536	f <sub>CK</sub> /1536
	0	1	1	1	fosc/1344	f <sub>CK</sub> /1344
	1	1	1	1	fosc/1152	f <sub>CK</sub> /1152
			_			

(3) Df0 Df1・・・・ ICDの駆動方式設定(1/1~1/4デューティ駆動方式の設定)コントロールデータ このコントロールデータにより LCDの1/4デューティ・1/3バイアス駆動、1/3デューティ・1/3バ イアス駆動、1/2デューティ・1/2バイアス駆動、スタティック駆動(1/1デューティ駆動)の切換え を行う。

DTO	D/T1	LODERT系上十一年	各端子の状態			
D10	DTO DT1	T1 LCD駆動方式	COM2/S38	COM3/S37	COM4/S36	
0	0	1/4デューティ・1/3バイアス駆動方式	COM2	COM3	COM4	
1	0	1/3デューティ・1/3バイアス駆動方式	COM2	COM3	S36	
0	1	1/2デューティ・1/2バイアスス駆動方式	COM2	S37	S36	
1	1	スタティック駆動方式(1/1デューティ駆動方式)	S38	S37	S36	

注) COM2~COM4: コモン出力/S38~S36: セグメント出力

(4) SC ・・・・ セグメントの点灯, 消灯コントロールデータ

このコントロールデータにより、セグメントの点灯,消灯のコントロールを行う。

SC	表示状態
0	点灯
1	消灯

ただし、SC=「1」による消灯とは、セグメント出力端子から消灯波形が出力されることによる消灯である。

(5) BU · · · · 通常モード, パワーセーブモードのコントロールデータ

このコントロールデータにより、通常モード,パワーセーブモードのコントロールを行う。

BU	モード
0	通常モード
1	パワーセーブモード 内部発振動作モード(OC=「0」)時、内部発振回路の発振が停止し、外部クロック動作モード(OC=「1」)時、外部クロックの受信を停止する。また、コモン,セグメント出力端子はVSSレベルとなり、LEDドライバ出力端子はハイインピーダン、といる。

(6)L1A, L1B, L1C~L48A, L48B, L48C · · · · LEDの輝度調整を行うPWM回路の Ch設定コントロールデータ このコントロールデータにより、LEDドライバ出力端子LD1~LD48のPWM回路のChを設定する。

LnA	LnB	LnC	LEDドライバ出力LDnのPWM回路のCh
0	0	0	PWM回路の選択なし。 (LED用表示データLTnによるデューティ10%の点灯/消灯の設定は可能)
1	0	0	PWM回路(Ch1)を選択
0	1	0	PWM回路(Ch2)を選択
1	1	0	PW.[回路 (ch3)を選択
0	0	1	PWMD 路(Ch4)を選択
1	0	1	`WM回路(Ch5) を選択
0	1	1	PWM回路 (Ch6) を選択
1	1	1	PWM回路(Ch7)を選択

注) LnA, LnB, LnC (n=1~48) データは、LED ドライバ出力端子LDn (n-1~48) のPWM回路のChを設定する コントロールデータである

例えば、(L1A, L1B, L1C) = (1,0,0), (L11A, L11E, L11C) = (1,1,0), (L21A, L21B, L21C) = (0,1,1)を設定した場合、LEDトライバ出力端子LD1はPWM回路(Ch1)を選択し、LEDドライバ出力端子LD11はPWM回路(Ch3)を選択し、LEDドライバ出力端子LD21はPWM回路(Ch6)を選択する。

7)PFO~PF3・・・LEDドライバ出力波形のフレーム周波数設定コントロールデータ

このコントロールデータにより、PWM回路(Ch1~Ch7)を設定しているLEDドライバ出力端子のLEDドライバ出力端子のLEDドライバ出力端子のLEDドライバ出力端子のLEDドライバ出力端子のLEDドライバ出力端子のLED

T										
		110	0)		LEDドライバ出力波形のフレーム周波数 fp[Hz]					
	DEC	PF1	PF2	PF3	内部発振動作モード	外部クロック動作モード				
	PF0	PFI	PF2	rrs	(コントロールデータ0C=「0」,	(コントロールデータ0C=「1」,				
			08		fosc=300[kHz]typ)	f <sub>CK</sub> =300[kHz]typ)				
	0	0	0	0	fosc/1664	$f_{ m CK}/1664$				
Ĭ	1	0	0	0	fosc/1536	$f_{\mathrm{CK}}/1536$				
Ī	0	1	0	0	fosc/1408	f <sub>CK</sub> /1408				
Ī	1	1	0	0	fosc/1280	f <sub>CK</sub> /1280				
Ī	0	0	1	0	fosc/1152	f <sub>CK</sub> /1152				
Ī	1	0	1	0	fosc/1024	$f_{ ext{CK}}/1024$				
Ī	0	1	1	0	fosc/896	$\mathrm{f}_{\mathrm{CK}}/896$				
Ĭ	1	1	1	0	fosc/768	$\mathrm{f}_{\mathrm{CK}}/768$				
Î	0	0	0	1	fosc/640	f <sub>CK</sub> /640				
Î	1	0	0	1	fosc/512	f <sub>CK</sub> /512				

注) (PF0, PF1, PF2, PF3)=(X, 1, 0, 1), (X, X, 1, 1)を設定した場合には、(PF0, PF1, PF2, PF3)=(0, 1, 0, 0) 設定時のフレーム周波数(fosc/1408, fCK/1408)を選択する。

 $(8) \, \mathrm{W}10 \sim \! \mathrm{W}16, \, \mathrm{W}20 \sim \! \mathrm{W}26, \, \mathrm{W}30 \sim \! \mathrm{W}36, \, \mathrm{W}40 \sim \! \mathrm{W}46, \, \mathrm{W}50 \sim \! \mathrm{W}56, \, \mathrm{W}60 \sim \! \mathrm{W}66, \, \mathrm{W}70 \sim \! \mathrm{W}76$ 

・・・・ LEDドライバ出力のPWM回路のPWMデータ このコントロールデータにより、PWM回路(Ch1~Ch7)を設定しているLEDドライバ出力端子のLEDド ライバ出力波形の1フレーム当りのLED点灯時間を設定する。

ライ	バ出	力涉	皮形の	01フ	レー	- ム 🖁	りのLED点灯時間を
Wn0	Wn1	Wn2	Wn3	Wn4	Wn5	Wn6	1フレーム当りの LED点灯時間
0	0	0	0	0	0	0	(1/128) ×Tp
1	0	0	0	0	0	0	(2/128) ×Tp
0	1	0	0	0	0	0	$(3/128) \times Tp$
1	1	0	0	0	0	0	(4/128) ×Tp
0	0	1	0	0	0	0	(5/128) ×Tp
1	0	1	0	0	0	0	$(6/128) \times Tp$
0	1	1	0	0	0	0	$(7/128) \times Tp$
1	1	1	0	0	0	0	(8/128) ×Tp
0	0	0	1	0	0	0	(9/128) ×Tp
1	0	0	1	0	0	0	$(10/128) \times Tp$
0	1	0	1	0	0	0	$(11/128) \times Tp$ $(12/128) \times Tp$
0	0	1	1	0	0	0	$(12/128) \times Tp$
1	0	1	1	0	0	0	$(14/128) \times Tp$
0	1	1	1	0	0	0	$(15/128) \times Tp$
1	1	1	1	0	0	0	(16/128) ×Tp
0	0	0	0	1	0	0	(17/128) ×Tp
1	0	0	0	1	0	0	(18/128) ×Tp
0	1	0	0	1	0	0	(19/128) ×Tp
1	1	0	0	1	0	0	(20/128) ×Tp
0	0	1	0	1	0	0	(21/128) ×Tp
1	0	1	0	1	0	0	(22/128) ×Tp
0	1	1	0	1	0	0	$(23/128) \times Tp$
1	1	1	0	1	0	0	$(24/128) \times Tp$
0	0	0	1	1	0	0	(25/128) × Tp
1	0	0	1	1	0	0	(26/128) ×Tp
0	1	0	1	1	0	0	(27/128) × Tp
1	1	0	1	1	0	0	(HO) ILOX. (IP
0	0	1	1	1	0	0	(29/128) ×Tp (30/128) ×Tp
0	1	1	1	1	0	0	$(31/128) \times Tp$
1	1	1	1	1	0.	,	(32/128) ×Tp
0	0	0	0	0	1	0	(33/128) ×T
1	0	0	0	0	1	0	(34/128)×1p
0	1	0	0	0	1	0	(35/128) ×Tp
1	1	0	0	0	1	0	(36/128) × To
0	0	1	0	0	1	0	(37/128) × ſp
1	0	1	0	0	1	0	(38/128) × Tp
0	1	1	0	0	1	0	(39/128) ×T <sub>0</sub>
1	1	1	0	0	1	0	(40/128)×15
0	0	0	1	0	1	1.0	$(41/123) \times Tp$
1	0	0_		0		0	$(42/128) \times Tp$
0	1 1	0	1	0	1	0	(42/128) ×Tp
1	0	0	1	0	1	0	(44/128) × Tp
0	0	1	1	0	1 1		$(45/128) \times Tp$ $(46/128) \times Tp$
0	1	1	1	0		0	$(46/128) \times 1p$ $(47/128) \times Tp$
1	1	1	1	20	1	0	$(48/128) \times Tp$
0	0	0	0	1	1	0	(49/128) × Tp
1	0	0	0	1	1	0	(50/128) × Tp
0	1	0	0	1	1	0	$(51/128) \times Tp$
1	1	0	0	1	1	0	(52/128) ×Tp
0	0	1	0	1	1	0	(53/128) ×Tp
1	0	1	0	1	1	0	(54/128) ×Tp
0	1	1	0	1	1	0	$(55/128) \times Tp$
1	1	1	0	1	1	0	$(56/128) \times Tp$
0	0	0	1	1	1	0	(57/128) ×Tp
1	0	0	1	1	1	0	(58/128) ×Tp
0	1	0	1	1	1	0	(59/128) × Tp
1	1	0	1	1	1	0	$(60/128) \times \text{Tp}$
0	0	1	1	1	1	0	(61/128) × Tp
0	0	1	1	1	1	0	$(62/128) \times Tp$ $(63/128) \times Tp$
1	1	1	1	1	1	0	$(63/128) \times 1p$ $(64/128) \times Tp$
1	1	1	1	1	1	U	(04/ 120) ^ lp

定す	る。						
WnO	Wn1	Wn2	Wn3	Wn4	Wn5	Wn6	1フレーム当りの
0	0	0	0	0	0	1	LED点灯時間 (65/128)×Tp
1	0	0	0	0	0	1	(66/128) × Tp
0	1	0	0	0	0	1	(67/128) × Tp
1	1	0	0	0	0	1	(68/128) ×Tp
0	0	1	0	0	0	1	(69/128) × Tp
1	0	1	0	0	0	1	(70/128) ×Tp
0	1	1	0	0	0	1	(71/128) ×Tp
1	1	1	0	0	0	1	(72/128) × Tp
0	0	0	1	0	0	1	$(73/128) \times Tp$
1	0	0	1	0	0	1	$(74/128) \times Tp$
0	1	0	1	0	0	1	$(75/128) \times Tp$
1	1	0	1	0	0	1	(76/128) × Tp
0	0	1	1	0	0	1	(77/128) × Tp
1	0	1	1	0	0	1	(78/128) × Tp
0	1	1	1	0	0	1	$(7)/128) \times Tp$ $(30/128) \times Tp$
0	0	0	0	1	0	1	(81/128) × Tp
1	0	0	0	1	0	1	(82/128) ×Tp
0	1		0	1	0	1	(83/128) ×Tp
1	1	0	0	1	0	1	(84/128) ×Tp
0	0	1	0	1	0	7	$(85/128) \times Tp$
1	0	1	0	1	0	1	(86/128) ×Tp
0	1	1	0		0	1	(87/128) × Tp
1	1	1	0	1	0	1	(88/128) ×Tp
0	0	0		1	0_	1	(89/128)×Tp
1	0	0	1	1	0	1	(90/128) ×Tp
0		0	1	-0	0	1	(91/128) ×Tp
$\frac{1}{2}$	11	0	1)	1	0	717	(92/128) × Tp
0	0	1	1	1	0	1	(93/128) × Tp
0	HT.		1	1	0	1	$(94/128) \times Tp$ $(95/128) \times Tp$
	1	1	1	1	0	1	(96/128) × Tp
0	0		0	0	1	1	(97/128) × Tp
$\mathcal{J}_1$	0	0	0	0	1	1	(98/128) ×Tp
0	1	0	0	0	1	1	(99/128) ×Tp
1	1	0	0	0	1	1	(100/128) ×Tp
	0	1	0	0	1	1	$(101/128) \times Tp$
1	0	1	0	0	1	1	$(102/128) \times Tp$
0	1	1	0	0	1	1	$(103/128) \times Tp$
1	1	1	0	0	1	1	(104/128) ×Tp
0	0	0	1	0	1	1	(105/128) × Tp
1	0	0	1	0	1	1	(106/128) × Tp
1	1	0	1	0	1	1	$(107/128) \times Tp$ $(108/128) \times Tp$
0	0	1	1	0	1	1	$(108/128) \times Tp$ $(109/128) \times Tp$
1	0	1	1	0	1	1	$(103/128) \times Tp$ $(110/128) \times Tp$
0	1	1	1	0	1	1	(111/128) × Tp
1	1	1	1	0	1	1	(112/128) × Tp
0	0	0	0	1	1	1	(113/128) × Tp
1	0	0	0	1	1	1	(114/128) × Tp
0	1	0	0	1	1	1	$(115/128) \times Tp$
1	1	0	0	1	1	1	$(116/128) \times Tp$
0	0	1	0	1	1	1	(117/128) ×Tp
1	0	1	0	1	1	1	(118/128) × Tp
0	1	1	0	1	1	1	(119/128) ×Tp
1	1	1	0	1	1	1	(120/128) × Tp
0	0	0	1	1	1	1	$(121/128) \times Tp$
0	0	0	1	1	1	1	$(122/128) \times Tp$ $(123/128) \times Tp$
1	1	0	1	1	1	1	$(123/128) \times Tp$ $(124/128) \times Tp$
0	0	1	1	1	1	1	$(125/128) \times Tp$
1	0	1	1	1	1	1	$(126/128) \times Tp$
0	1	1	1	1	1	1	$(127/128) \times Tp$
1	1	1	1	1	1	1	(128/128) ×Tp
							•

注) W10~W16: PWM回路(Ch1)のPWMデータ/W20~W26: PWM回路(Ch2)のPWMデータ/W30~W36: PWM回路(Ch3)のPWMデータ W40~W46: PWM回路(Ch4)のPWMデータ/W50~W56: PWM回路(Ch5)のPWMデータ/W60~W66: PWM回路(Ch6)のPWMデータ W70~W76: PWM回路(Ch7)のPWMデータ Tp= 1 fp

## LCD用表示データの説明

(1)1/4デューティ駆動時のLCD用表示データと出力端子との対応

1/4/ ユーノ	1 別2男月	付いしてい	用衣小ノ	ークと
出力端子	COM1	COM2	COM3	COM4
S1	D1	D2	D3	D4
S2	D5	D6	D7	D8
S3	D9	D10	D11	D12
S4	D13	D14	D15	D16
S5	D17	D18	D19	D20
S6	D21	D22	D23	D24
S7	D25	D26	D27	D28
S8	D29	D30	D31	D32
S9	D33	D34	D35	D36
S10	D37	D38	D39	D40
S11	D41	D42	D43	D44
S12	D45	D46	D47	D48
S13	D49	D50	D51	D52
S14	D53	D54	D55	D56
S15	D57	D58	D59	D60
S16	D61	D62	D63	D64
S17	D65	D66	D67	D68
S18	D69	D70	D71	D72

出力端子	COM1	COM2	COM3	COM4
S19	D73	D74	D75	D76
S20	D77	D78	D79	D80
S21	D81	D82	D83	D84
S22	D85	D86	D87	D88
S23	D89	D90	D91	D92
S24	D93	D94	D95	D96
S25	D97	D98	D99	D100
S26	D101	D102	D103	D104
S27	D105	D106	D107	D108
S28	D109	D110	D111	D112
S29	D113	D114	D115	D116
S30	D117	D118	D119	D120
S31	D121	D122	D123	D124
S32	D125	D126	D127	D128
S33	D129	D130	D131	D132
\$34	D133	D134	D135	D136
S35	D137	D138	D139	D140

## 例えば、出力端子S21の場合、以下のようになる。

	表示ラ	データ		出力端子 (S21) の状態			
D81	D82	D83	D84	山川端子(821) 〇扒態			
0	0	0	0	CCM1 2, 3, 4に対するLCDセグメントが消灯			
0		0	1	COM4に対するLCDセグメントが点灯			
0	0	1	9	COM3に対するLCDセグメントが点灯			
0	0	S	1	COM3, 4に対するLCDセグメントが点灯			
0	7	0	0	COM2に対するLCDセグメントが点灯			
0	1	0	1	CO12,4に対するLCDセグメントが点灯			
0	1	1	0	COM2,3に対するLCDセグメントが点灯			
0	1	i	1	COM2, 3, 4に対するLCDセグメントが点灯			
1	0	0	0	COM1に対するLCDセグメントが点灯			
1	0	0	1	COM1,4に対するLCDセグメントが点灯			
1	0	1	0	COM1,3に対するLCDセグメントが点灯			
1	0	1	1	COM1, 3, 4に対するLCDセグメントが点灯			
1	1	0	0	COM1,2に対するLCDセグメントが点灯			
1	1	0	1	COM1, 2, 4に対するLCDセグメントが点灯			
1	1	1	0	COM1, 2, 3に対するLCDセグメントが点灯			
1	1	1	1	COM1, 2, 3, 4に対するLCDセグメントが点灯			

## (2)1/3デューティ駆動時のLCD用表示データと出力端子との対応

1/3デューテ	「イ駆動」	時のLCD	用表示テ
出力端子	COM1	COM2	COM3
S1	D1	D2	D3
S2	D4	D5	D6
S3	D7	D8	D9
S4	D10	D11	D12
S5	D13	D14	D15
S6	D16	D17	D18
S7	D19	D20	D21
S8	D22	D23	D24
S9	D25	D26	D27
S10	D28	D29	D30
S11	D31	D32	D33
S12	D34	D35	D36
S13	D37	D38	D39
S14	D40	D41	D42
S15	D43	D44	D45
S16	D46	D47	D48
S17	D49	D50	D51
S18	D52	D53	D54
S19	D55	D56	D57

	/ С III/J/III	, _ ~ //	1770	
	出力端子	COM1	COM2	COM3
	S20	D58	D59	D60
	S21	D61	D62	D63
	S22	D64	D65	D66
	S23	D67	D68	D69
	S24	D70	D71	D72
	S25	D73	D74	D75
	S26	D76	D77	D78
	S27	D79	D80	D81
	S28	D82	D83	D84
	S29	D85	D86	D87
	S30	D88	D89	D90
	S31	D91	D92	D93
	S32	D94	D95	D96
	S33	D97	D98	D99
	S34	D100	D101	D102
	S35	D103	D104	D105
	S36/C0M4	D106	D107	D108
	を選択。 ようになる。	MEN	DE	RO
	C 出水	''子(S21)	の状態	
-	るLCDセグメ	ントが消	灯	
	Dセグメントi			
-	Dセグメント7			
5	LCDセグメン	トが点灯		

注)S36/COM4端子は、セグメント出力を選択

#### 例えば、出力端子S21の場合、以下のようになる

	1 12 0 1		<u> </u>
表	表示データ	A	出力端子(S21)の状態
D61	D62	D63	口(7); 而 1 (321) 07 (7)
0	0	0	COM1.2,3に対するLCDセグメントが消灯
0	0	1	COM3に対するLCDセグメントが点灯
0	1	.00	COM2に対するLCDセグメントが点灯
0	1		COM2、3に対するLCDセグメントが点灯
1	0	0	COM1に対するLCDセグメントが点灯
1	10	Y	COM1, 3に対するLCDセグメントが点灯
01	1	0	COM1, 2に対するLCDセグメントが点灯
1	1	1	COM1, 2, 3に対するLCDセグメントが点灯

(3)1/2デューティ駆動時のLCD用表示データと出力端子との対応

./ 4 / ユー /	7 829	中子へつしてひり	円丕	ベルノ 一ク (		1 (1)
出力端子	COM1	COM2		出力端子	COM1	COM2
S1	D1	D2		S20	D39	D40
S2	D3	D4		S21	D41	D42
S3	D5	D6		S22	D43	D44
S4	D7	D8		S23	D45	D46
S5	D9	D10		S24	D47	D48
S6	D11	D12		S25	D49	D50
S7	D13	D14		S26	D51	D52
S8	D15	D16		S27	D53	D54
S9	D17	D18		S28	D55	D56
S10	D19	D20		S29	D57	D58
S11	D21	D22		S30	D59	D60
S12	D23	D24		S31	D61	D62
S13	D25	D26		S32	D63	D64
S14	D27	D28		S33	D65	D66
S15	D29	D30		S34	D67	D68
S16	D31	D32		S35	D69	D70
S17	D33	D34		S36/COM4	D71	D72
S18	D35	D36		S37/COM3	D73	D74
S19	D37	D38				
)S36/COM	4端子、	S37/COM	3端	子は、セク	・メント	出力を選
えば、出	力端子S	21の場合		以下のよう	になる。	14.
表示データ	7				(a)	1, 44
D41 D4	2			出力:	端子(S2)	りの状態
0	COM		トる!	 I CDセグメン	か消灯	
0 1	COM	2に対する	5 LCI	Dセグメント	が点灯	1
		- 1			(5.)	

注)S36/C0M4端子、S37/C0M3端子は

	表示ラ	データ	出力端子(S2i)の状態
	D41	D42	可2.23端丁(221) 62 (人)於
Ī	0	0	○M1,2に対するLCDセグメントが消灯
	0	1	OM2に対するLCDセグメントが点灯
	1	0	COViiに対する CDセグメント が点灯
I	1	1	COM1,2に対するLCDセグメントが点灯

(4) スタティック駆動時(1/1デューティ駆動時)のLCD用表示データと出力端子との対応

<u> </u>	ク ぬい野川で	1 (	1/17 ユーア	イがと野か
出力端子	COM1		出力端子	COM1
S1	D1		S21	D21
S2	D2		S22	D22
S3	D3		S23	D23
S4	D4		S24	D24
S5	D5		S25	D25
S6	D6		S26	D26
S7	D7		S27	D27
S8	D8		S28	D28
S9	D9		S29	D29
S10	D10		S30	D30
S11	D11		S31	D31
S12	D12		S32	D32
S13	D13		S33	D33
S14	D14		S34	D34
S15	D15		S35	D35
S16	D16		S36/COM4	D36
S17	D17		S37/COM3	D37
S18	D18		S38/COM2	D38
S19	D19			
		1		

	S8	D8	S28	D28				
	S9	D9	S29	D29				
	S10	D10	S30	D30				
	S11	D11	S31	D31	GR			
	S12	D12	S32	D32	2510			
	S13	D13	S33	D33				
	S14	D14	S34	D34				
	S15	D15	S35	D35	NEW DESIGN			
	S16	D16	S36/COM4	D36	a Riversian			
	S17	D17	S37/COM3	D37	EO, awy ow			
	S18	D18	S38/COM2	D38	CD, 226, 210,			
	S19	D19			I OF O'MA'			
	S20	D20			IEM-IIK ORIV.			
S14     D14       S15     D15       S16     D16       S17     D17       S18     D18       S19     D19       S20     D20       注) S36/COM4端子、S37/COM3端子 S38/COM2端子は、セグメント出力を選択。								
	例えば、出	力端子S21	の場合、以	下のよう	になる。			
	表示デー	夕 【		2/2				
	D21			出力	端子(821)の状態			
	0	COM1 (	こ対するLCDセ	グメント	が消失			
	1 COMIC 対する CDセブメントバ点灯							
THIS DEVICE PLEESEN								
DEVIO PLESE								
, 5	V.		· Y					
1410		KI						

## LED用表示データと出力端子との対応

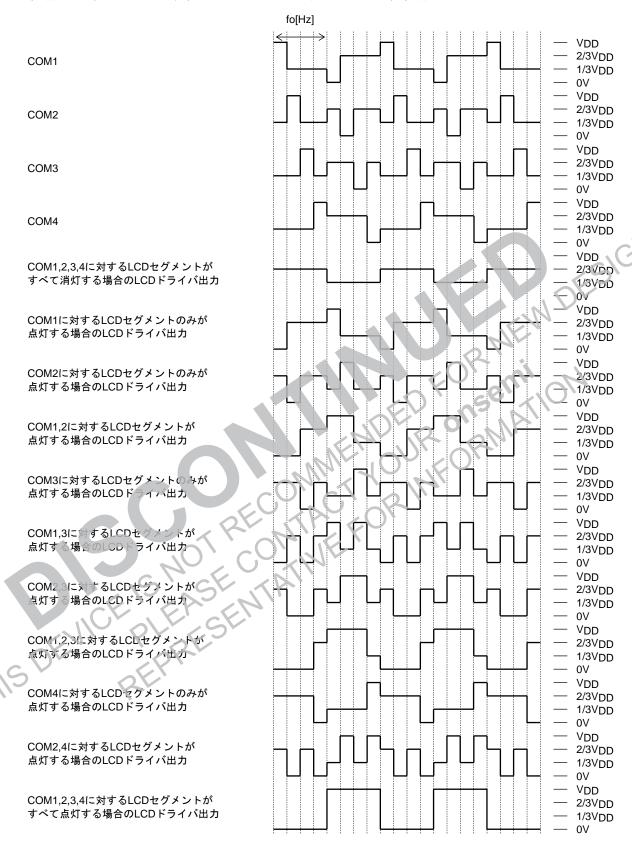
用表示デー	タと出力端子と	<u> </u>
出力端子	表示データ	
LD1	LT1	
LD2	LT2	
LD3	LT3	
LD4	LT4	
LD5	LT5	
LD6	LT6	
LD7	LT7	
LD8	LT8	
LD9	LT9	
LD10	LT10	
LD11	LT11	
LD12	LT12	
LD13	LT13	
LD14	LT14	
LD15	LT15	
LD16	LT16	
LD17	LT17	
LD18	LT18	
LD19	LT19	
LD20	LT20	
LD21	LT21	7
LD22	LT22	1
LD23	LT23	1
LD24	LT24	

出力端子	表示データ
LD25	LT25
LD26	LT26
LD27	LT27
LD28	LT28
LD29	LT29
LD30	LT30
LD31	LT31
LD32	LT32
LD33	LT33
LD34	LT34
LD35	LT35
LD36	LT36
LD37	LT37
LD38	LT38
LD39	LT39
LD40	LT40
LD41	LT41
LD42	LT42
LD43	LT43
LD44	LT44
LD45	LT45
LD46	LT46
LD47	LT47
LD48	L148
)/ ((	JI.IE
ì、以下のよ	こうになる。

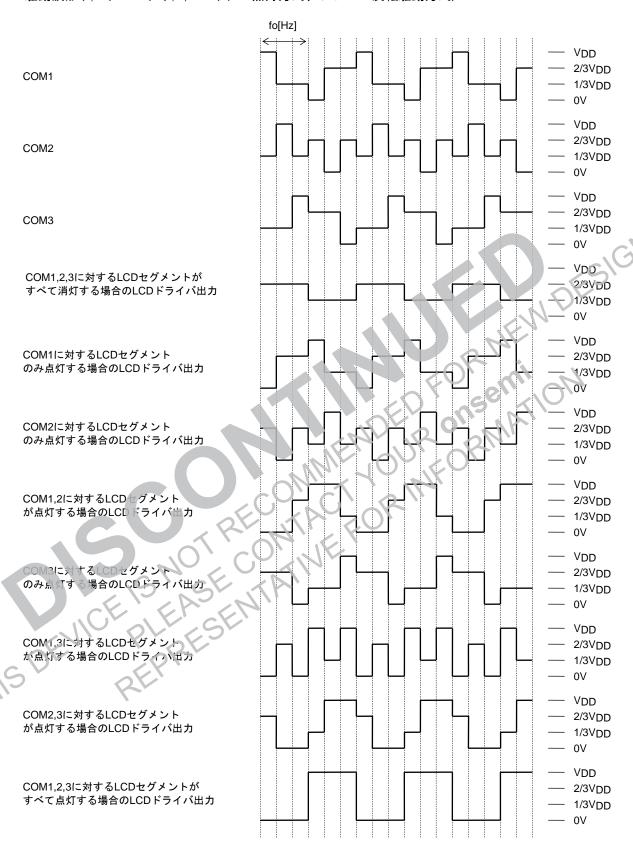


	NACION HIX							
	表示データ LT21	出力端子 (LD21) の状態						
0 LED消灯 (ハイインピーダンス出力)								
,		LED点灯						
3		注) (L91A, L21B, L21C)=(0, 0, 0) 時、デューティ100%でLED点灯						
		(L21A, L21B, L21C)=(1, 0, 0)時、PWM回路(Ch1)のPWMデータW10~W16の内容に応じてLED点灯						
		(L21A, L21B, L21C)=(0, 1, 0)時、PWM回路(Ch2)のPWMデータW20~W26の内容に応じてLED点灯						
	1	(L21A, L21B, L21C)=(1, 1, 0)時、PWM回路(Ch3)のPWMデータW30~W36の内容に応じてLED点灯						
		(L21A, L21B, L21C)=(0, 0, 1)時、PWM回路(Ch4)のPWMデータW40~W46の内容に応じてLED点灯						
		(L21A, L21B, L21C)=(1,0,1)時、PWM回路(Ch5)のPWMデータW50~W56の内容に応じてLED点灯						
		(L21A, L21B, L21C)=(0, 1, 1)時、PWM回路(Ch6)のPWMデータW60~W66の内容に応じてLED点灯						
		(L21A, L21B, L21C)=(1, 1, 1)時、PWM回路(Ch7)のPWMデータW70~W76の内容に応じてLED点灯						

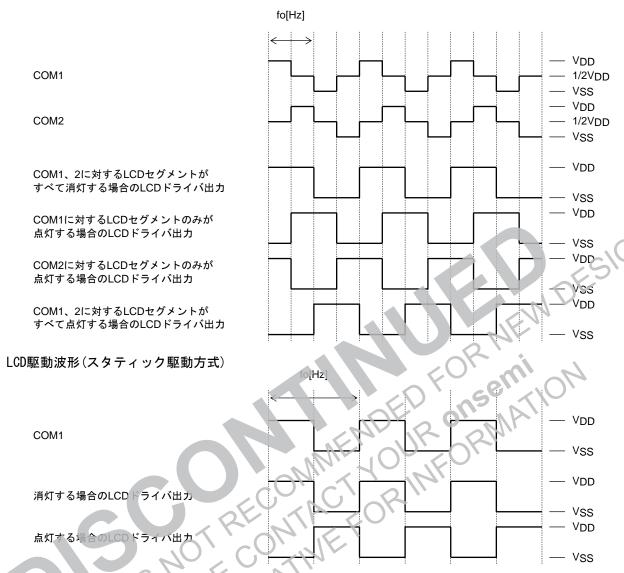
### LCD駆動波形(1/4デューティ, 1/3バイアス点灯方式、フレーム反転駆動方式)



LCD駆動波形(1/3デューティ,1/3バイアス点灯方式、フレーム反転駆動方式)

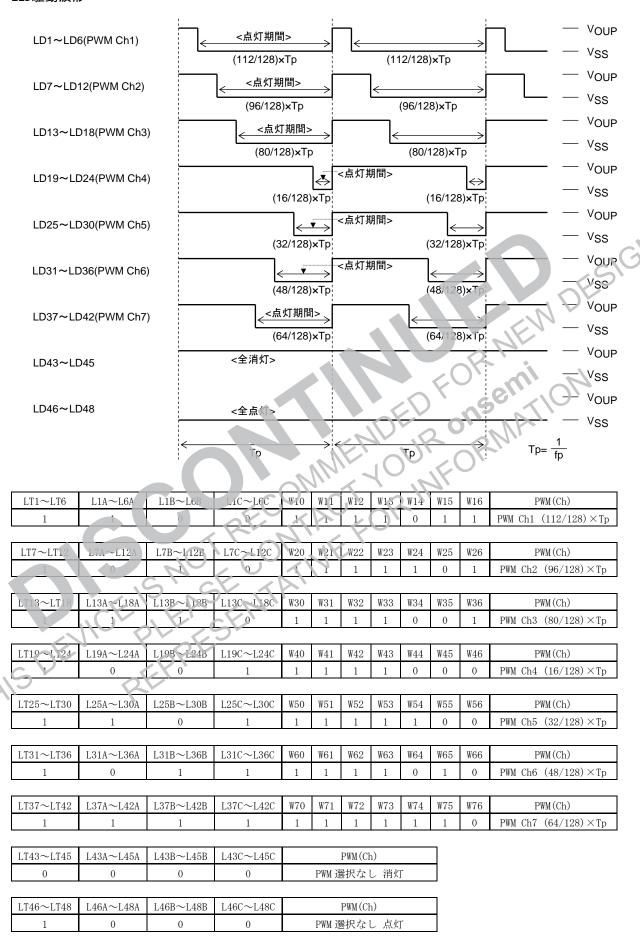


## LCD駆動波形(1/2デューティ、1/2バイアス駆動方式、フレーム反転駆動方式)



			5	コマーニン、セグメント出力波形のフレーム周波数 fo[Hz]		
FCO	FC1	FC2	FC3	PT部発振動作モード (コントロールデータOC=「0」, fosc=300[kHz] typ)	外部クロック動作モード (コントロールデータ0C=「1」, f <sub>CK</sub> =300[kHz] typ)	
0	0	0	0	fosc/4992	f <sub>CK</sub> /4992	
Y	0	0	0	fosc/4608	f <sub>CK</sub> /4608	
0	1	0	0	fosc/4224	$f_{ ext{CK}}/4224$	
1	1	0	0	fosc/3840	f <sub>CK</sub> /3840	
0	0	1	0	fosc/3456	f <sub>CK</sub> /3456	
1	0	1	0	fosc/3072	f <sub>CK</sub> /3072	
0	1	1	0	fosc/2688	$f_{CK}/2688$	
1	1	1	0	fosc/2496	f <sub>CK</sub> /2496	
0	0	0	1	fosc/2448	f <sub>CK</sub> /2448	
1	0	0	1	fosc/2304	$f_{ ext{CK}}/2304$	
0	1	0	1	fosc/2112	f <sub>CK</sub> /2112	
1	1	0	1	fosc/1920	f <sub>CK</sub> /1920	
0	0	1	1	fosc/1728	f <sub>CK</sub> /1728	
1	0	1	1	fosc/1536	f <sub>CK</sub> /1536	
0	1	1	1	fosc/1344	f <sub>CK</sub> /1344	
1	1	1	1	fosc/1152	$f_{\text{CK}}/1152$	

### LED駆動波形



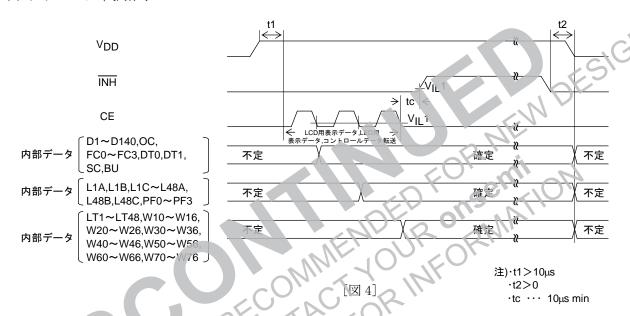
				LEDドライバ出力波形のフレーム周波数 fp[Hz]		
PF0	DE1	PPO	DDO	内部発振動作モード	外部クロック動作モード	
PFU	PF1	PF2	PF3	(コントロールデータ0C=「0」,	(コントロールデータ0C=「1」,	
				fosc=300[kHz]typ)	f <sub>CK</sub> =300[kHz]typ)	
0	0	0	0	fosc/1664	f <sub>CK</sub> /1664	
1	0	0	0	fosc/1536	f <sub>CK</sub> /1536	
0	1	0	0	fosc/1408	f <sub>CK</sub> /1408	
1	1	0	0	fosc/1280	f <sub>CK</sub> /1280	
0	0	1	0	fosc/1152	f <sub>CK</sub> /1152	
1	0	1	0	fosc/1024	$f_{ m CK}/1024$	
0	1	1	0	fosc/896	f <sub>CK</sub> /896	
1	1	1	0	fosc/768	fck/768	
0	0	0	1	fosc/640	f <sub>CK</sub> /640	
1	0	0	1	fosc/512	f <sub>CK</sub> /512	
		S SE	SNE	の、1)、(X, X, I, I)を設定した場合には、fosc/1408、fCK1/1408)を選択する。	IMF OK	

### INHと表示コントロールについて

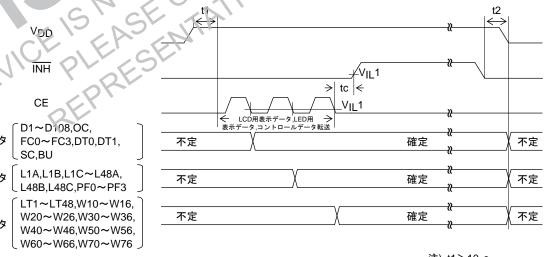
電源投入時、LSI内部のデータ(1/4デューティ駆動時:LCD用表示データD1~D140+LED用表示データ LT1~LT48+コントロールデータ、1/3デューティ駆動時:LCD用表示データD1~D108+LED用表示データ LT1~LT48+コントロールデータ、1/2デューティ駆動時:LCD用表示データD1~D74+LED用表示データ LT1~LT48+コントロールデータ、スタティック駆動時:LCD用表示データD1~D38+LED用表示データ LT1~LT48+コントロールデータ)は不定となっているので、電源投入と同時にINH=「L」とすることに より、LCD表示とLED表示を消灯し(LD1~LD48・・・ハイインピーダンス、COM1, COM2/S38~COM4/S36, S35 ~S1・・・VSSレベル)、この期間中にコントローラよりシリアルデータを転送し、終了後TNH=「H」とす ることにより、無意味表示を防止できる。

([図4], [図5], [図6], [図7]を参照)

### (1)1/4デューティ駆動時

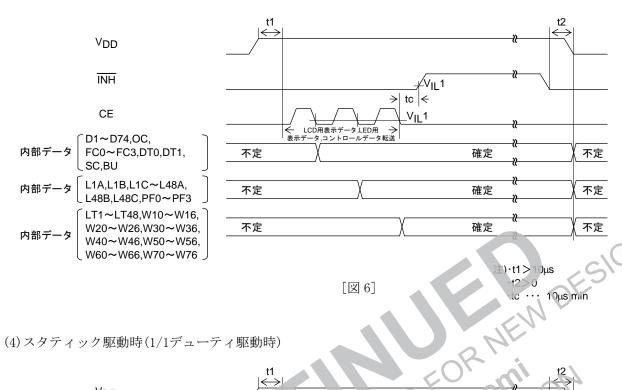




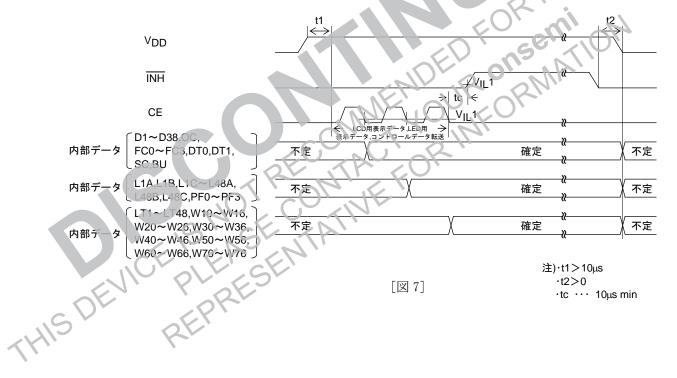


注)·t1>10µs ·t2>0 [図5]  $\cdot tc \ \cdots \ 10 \mu s \ min$ 

### (3)1/2デューティ駆動時



### (4) スタティック駆動時(1/1デューティ駆動時)

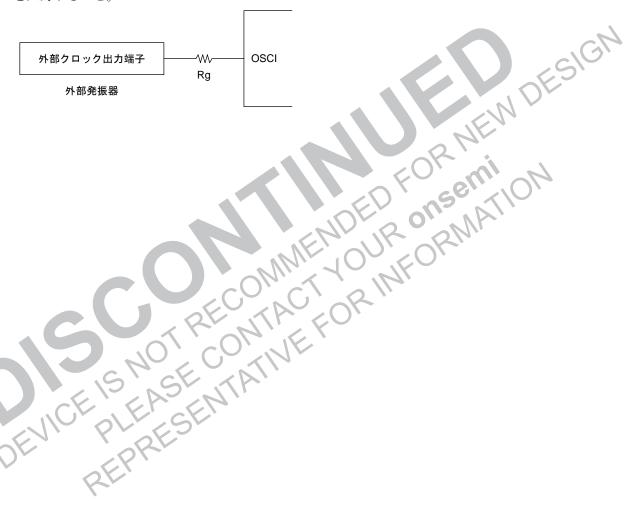


### OSCI端子の周辺回路について

(1) 内部発振動作モード(コントロールデータOC=「0」) 内部発振動作モードを選択した場合は、OSCI端子をGNDに接続すること。

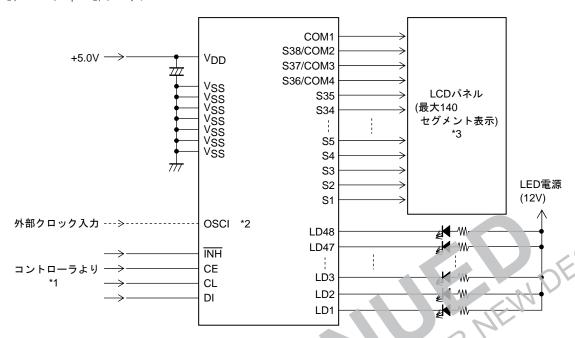


(2) 外部クロック動作モード(コントロールデータ0C=「1」) 外部クロック動作モードを選択した場合は、OSCI端子に外部からクロック( $f_{CK}=100\sim600[kHz]$ ) を入力すること。



#### 応用回路例 1

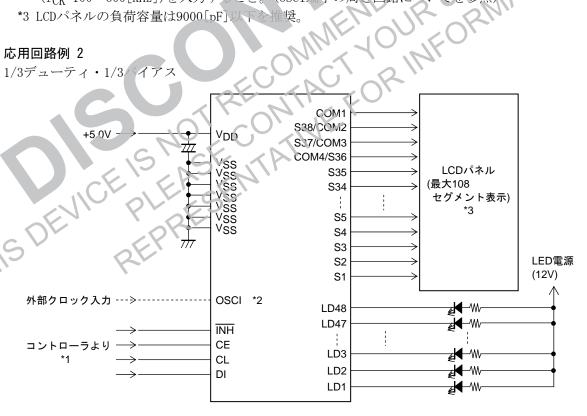
1/4デューティ・1/3バイアス



- \*1 コントローラと接続する端子(CE, CL, DI, INH)は 5 V対応
- \*2 外部クロック入力端子OSCIは5 V対応であり、内部発振動作モート(OC=[0])時は、OSCI端子を GNDへ接続し、外部クロック動作モート(OC=「1」)時は、OSCI端子に外部からクロック (fCK=100~600[kHz])を入力すること。(OSC1. 子の周辺回路に
- \*3 LCDパネルの負荷容量は9000[pF] 以下を推奨。

### 応用回路例 2

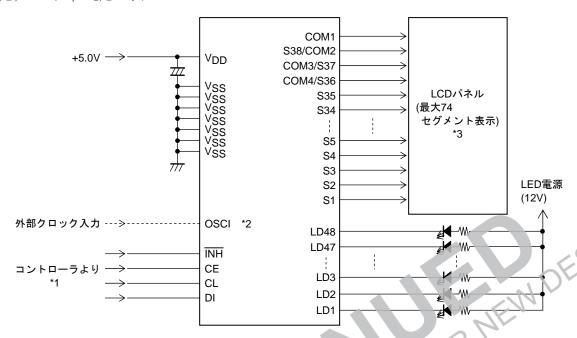
1/3デューティ・1/3 イアス



- \*1 コントローラと接続する端子(CE, CL, DI, INH)は、5 V対応。
- \*2 外部クロック入力端子OSCIは5 V対応であり、内部発振動作モード(OC=「O」)時は、OSCI端子を GNDへ接続し、外部クロック動作モード(OC=「1」)時は、OSCI端子に外部からクロック (f<sub>CK</sub>=100~600[kHz])を入力すること。(OSCI端子の周辺回路についてを参照)
- \*3 LCDパネルの負荷容量は9000[pF]以下を推奨。

#### 応用回路例 3

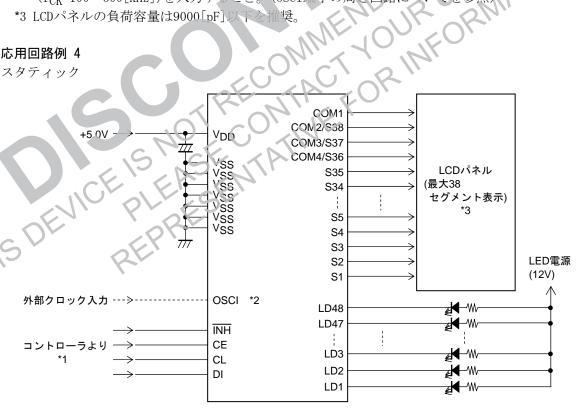
1/2デューティ・1/2バイアス



- \*1 コントローラと接続する端子(CE, CL, DI, INH)は 5 V対応
- \*2 外部クロック入力端子OSCIは5 V対応であり、内部発振動作モート(OC=[0])時は、OSCI端子を GNDへ接続し、外部クロック動作モート(OC=「1」)時は、OSCI端子に外部からクロック (fCK=100~600[kHz])を入力すること。(OSC1. 子の周辺回路に
- \*3 LCDパネルの負荷容量は9000[pF] 以下を推奨。

### 応用回路例 4

スタティック



- \*1 コントローラと接続する端子(CE, CL, DI, INH)は、5 V対応。
- \*2 外部クロック入力端子OSCIは5 V対応であり、内部発振動作モード(OC=「O」)時は、OSCI端子を GNDへ接続し、外部クロック動作モード(OC=「1」)時は、OSCI端子に外部からクロック (f<sub>CK</sub>=100~600[kHz])を入力すること。(OSCI端子の周辺回路についてを参照)
- \*3 LCDパネルの負荷容量は9000[pF]以下を推奨。

#### ORDERING INFORMATION

Device	Package	Shipping (Qty / Packing)
LC75805PEH-3H	QIP100E(14X20) (Pb-Free / Halogen Free)	250 / Tray Foam
LC75805PES-3H	QIP100E(14X20) (Pb-Free / Halogen Free)	250 / Tray Foam



On Semicor actor and the ON Semiconductor logo are trademarks of Semiconductor Components Industries, LLC dba ON Semiconductor or its subsidiaries in the United States and/or other countries. On Semiconductor owns the rights to a number of patents, trademarks, copyrights, trade secrets, and other intellectual property. A listing of ON Semiconductor's product/patent coverage may be accessed at www.onsemi.com/site/pdf/Patent-Marking.pdf. ON Semiconductor reserves the right of make changes without further notice to any products herein. ON Semiconductor makes no warranty, representation or guarantee regarding the suitability of its products of rany particular purpose, nor does ON Semiconductor assume any liability arising out of the application or use of any product or circuit, and specifically disclaims any and all liability, including without limitation special, consequential or incidental damages. Buyer is responsible for its products and applications using ON Semiconductor products, including compliance with all laws, regulations and safety requirements or standards, regardless of any support or applications information provided by ON Semiconductor. "Typicals" parameters which may be provided in ON Semiconductor data sheets and/or pecifications and do vary in different applications and actual performance may vary over time. All operating parameters, including "Typicals" must be validated for each customer application by customer's technical experts. ON Semiconductor does not convey any license under its patent rights nor the rights of others. ON Semiconductor products are not designed, intended, or authorized for use as a critical component in life support systems or any FDA Class 3 medical devices or medical devices with a same or similar classification in a foreign jurisdiction or any devices intended for implantation in the human body. Should Buyer purchase or use ON Semiconductor products for any such unintended or unauthorized application, Buyer shall indemnify and hold ON Semiconductor and its officers, e

ON Semiconductor 及び ON SemiconductorのロゴはON Semiconductorという商号を使うSemiconductor Components Industries, LLC 若しくはその子会社の米国及び/または他の国における商標です。ON Semiconductorは特許、商標、著作権、トレードシークレット(営業秘密)と他の知的所有権に対する権利を保有します。ON Semiconductorの製品特許の適用対象リストについては、以下のリンクからご覧いただけます。www.onsemi.com/site/pdf/Patent-Marking.pdf. ON Semiconductorは通告なして、本書記載の製品の変更を行うことがあります。ON Semiconductorは、いかなる特定の目的での製品の適合性について保証しておらず、また、お客様の製品において回路の応用や使用から生じた責任、特に、直接的、間接的、偶発的な損害など一切の損害に対して、いかなる責任も負うことはできません。お客様は、ON Semiconductor によって提供されたサポートやアプリケーション情報の如何にかかわらず、すべての法令、規制、安全性の要求あるいは標準の遵守を含む、ON Semiconductor 製品を使用したお客様の製品とアプリケーションについて一切の責任を負うものとします。ON Semiconductor データシートや仕様書に示される可能性のある「標準的」パラメータは、アプリケーションになっては異なることもあり、実際の性能も時間の経過により変化する可能性があります。「標準的」パラメータを含むすべての動作パラメータは、で使用になるアプリケーションに応じて、お客様の専門技術者において分検証されるようお願い致します。ON Semiconductorは、その特許権やその他の権利の下、いかなるライセンスも許諾しません。ON Semiconductor 製品は、生命維持装置や、いかなるFDA(米国食品医薬品)クラス3の医療機器、FDAが管轄しない地域において同一もしくは類似のものと分類される医療機器、あるいは、人体への移植を対象とした機器における重要部品などへの使用を意図した設計はされておらず、また、これらを使用対象としておりません。お客様が、このような意図されたものではない、許可されていないアプリケーション用にON Semiconductor 製品を購入または使用した場合、たとえ、ON Semiconductor がその部品の設計または製造に関して過失があったと主張されたとしても、そのような意図せぬ使用、また未許可の使用に関連した死傷等から、直接、又は間接的に生じるすべてのクレーム、費用、損害、経費、および升速出料などを、お客様の責任において補償をお願いいたします。また、ON Semiconductor がその部品の設計または製造に関して過失があったと主張されたとしても、そのような意図せぬ使用、また未許可の使用に関連した死傷等から、直接、又は間接的に生じるすべてのクレーム、費用、損害、経費、および升速出来などを、お客様の責任において補償をお願いいたします。ON Semiconductor は雇用機会均等 / 差別撤廃雇用主です。ON Semiconductor は雇用機会均等 / 差別撤廃雇用主です。の資料は適用されるあらゆる著作権法の対象となっており、いかなる損害もよっても関係的