1/1~1/4 デューティ汎用 LCD ドライバ

ON Semiconductor®

www.onsemi.jp

概要

LC75843UGAはコントローラによる制御で、電子同調の周波数表示 などに使える1/1~1/4デューティ汎用LCD表示ドライバで、最大100 セグメントまでのLCDを直接駆動することができると共に、最大4 本までの汎用出力ポートも制御することができる。また、最大3CH のPWM出力を内蔵しているため、RGBのLEDバックライトの輝度調 整を行うこともできる。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 デュー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。

1/1デューティ駆動時:最大28セグメント表示可能 1/2デューティ駆動時:最大54セグメント表示可能

1/3デューティ駆動時: 最大78セグメント表示可能 1/4デューティ駆動時:最大100セグメント表示可能

- ・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 (3.3 V / 5 V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。
- ・セグメント出力ポート/汎用出力ポートの切換えをシリアルデータ にてコントロール可能。

(最大4本の汎用出力ポート)

- ・最大3 CHのPWM出力機能付 (汎用出力ポートより出力)。
- ・最大1 CHのクロック出力機能付 (汎用出力ポートより出力)。
- 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。
- ・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。
- ・LCD駆動バイアス電圧安定化回路内蔵。
- ・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)
- ・AEC-Q100認定, PPAP対応可



TSSOP36 5.6x9.75 / TSSOP36 (275 mil)

ORDERING INFORMATION

See detailed ordering and shipping information on page 35 of this data sheet.

^{*} 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_{SS} = 0 V

項目	記号	条件	定格値	unit
最大電源電圧	V _{DD} max	V_{DD}	-0.3∼+6.8	V
入力電圧	v_{IN}	CE, CL, DI, INH, OSCI	-0.3∼+6.8	V
出力電圧	V _{OUT}	S1~S28, COM1~COM4, P1~P4	-0.3∼V _{DD} +0.3	V
出力電流	I _{OUT} 1	S1~S28	300	μA
	I _{OUT} 2	COM1~COM4	3	
	I _{OUT} 3	P1~P4	5	mA
許容消費電力	Pd max	Ta = 105℃	50	mW
動作周囲温度	Topr		-40~+105	$^{\circ}\!$
保存周囲温度	Tstg		- 55∼+125	$^{\circ}\!$

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損ない、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~+105°C, V_{SS} = 0 V

項目	記号	É	条件	min	typ	max	unit
電源電圧	v _{DD}	V _{DD}		4. 5		6. 3	V
入力「H」レベル電圧	$v_{\mathrm{IH}1}$	CE, CL, DI, INH		0. 4V _{DD}		6. 3	V
	$v_{\mathrm{IH}2}$	OSCI		0. 4V _{DD}		6. 3	V
入力「L」レベル電圧	$v_{\rm IL}$ 1	CE, CL, DI, INH		0		0. 2V _{DD}	V
	$v_{\rm IL}$ 2	OSCI		0		0. 2V _{DD}	V
外部クロック動作周波数	fcK	OSCI 外部クロ	ック動作モード [図3]	10	300	600	kHz
外部クロックデューティ	D _{CK}	OSCI 外部クロ	ック動作モード [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	tcp	CE, 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	tch	CE, CL	[図1], [図2]	160			ns
「H」レベルクロックパルス幅	tφH	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] [図6], [図7]	10			μs

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、デバイスの信頼性に影響を与える危険性があります。

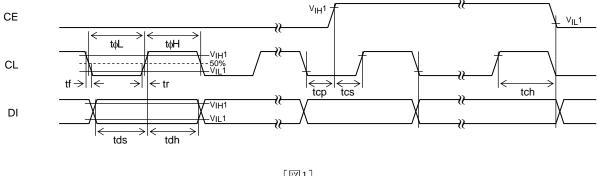
電気的特性 / 許容動作範囲において

項目	記号	端子	条件	min	typ	max	unit
ヒステリシス幅	v_{H}	CE, CL, DI, INH			0. 03V _{DD}		V
入力「H」レベル	$I_{IH}1$	CE, CL, DI, INH	$V_{I} = 6.3 \text{ V}$			5. 0	
電流	$I_{\mathrm{IH}}2$	OSCI	$V_{I} = 6.3 \text{ V}$			5. 0	μA
入力「L」レベル	I _{IL} 1	CE, CL, DI, INH	$V_{I} = 0 V$	-5.0			
電流	I _{IL} 2	OSCI	$V_{I} = 0 V$	-5.0			μA
出力「H」レベル	V _{OH} 1	S1~S28	$I_0 = -20 \mu A$	V _{DD} -0. 9			
電圧	V _{OH} 2	COM1∼COM4	$I_0 = -100 \mu A$	V _{DD} -0. 9			V
	V _{OH} 3	P1~P4	$I_0 = -1 \text{ mA}$	V _{DD} -0. 9			
出力「L」レベル	V _{OL} 1	S1~S28	I ₀ = 20 μA			0.9	
電圧	V _{OL} 2	COM1∼COM4	Ι _Ο = 100 μΑ			0.9	V
	V _{OL} 3	P1~P4	$I_{O} = 1 \text{ mA}$			0.9	
出力中間レベル	V _{MID} 1	S1~S25, S28	1/3バイアス	2/3V _{DD}		2/3V _{DD}	
電圧			$I_0 = \pm 20 \mu A$	-0.9		+0.9	
	$V_{\rm MID}2$	S1~S25, S28	1/3バイアス	1/3V _{DD}		$1/3V_{DD}$	
			$I_0 = \pm 20 \mu A$	-0.9		+0.9	
	$V_{\mathrm{MID}}3$	COM1∼COM4	1/3バイアス	2/3V _{DD}		$2/3V_{DD}$	V
			$I_0 = \pm 100 \mu A$	-0.9		+0.9	, '
	$V_{\rm MID}4$	COM1∼COM4	1/3バイアス	1/3V _{DD}		$1/3V_{DD}$	
			$I_0 = \pm 100 \mu A$	-0.9		+0.9	
	$V_{\mathrm{MID}}5$	COM1, COM2	1/2バイアス	$1/2V_{DD}$		$1/2V_{DD}$	
			$I_0 = \pm 100 \mu A$	-0.9		+0.9	
発振周波数	fosc	内部発振回路	内部発振動作モード	240	300	360	kHz
電源電流	I _{DD} 1	V _{DD}	パワーセーブモード			100	
	$I_{DD}2$	v_{DD}	V _{DD} = 6.3 V 出力オープン		750	1500	
			内部発振動作モード			1000	
	$I_{DD}3$	v_{DD}	V _{DD} = 6.3 V 出力オープン				μA
			外部クロック動作モード				L
			$f_{CK} = 300 \text{ kHz}$		750	1500	
			$V_{IH}2 = 0.5V_{DD}$				
			$V_{IL}2 = 0.1V_{DD}$]			

[※] 電気的特性は改良のため予告なく変更する場合がある。

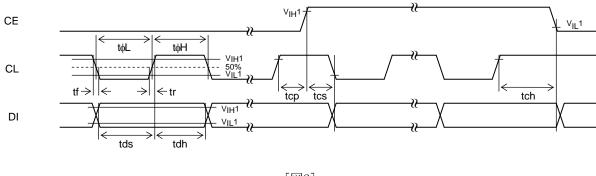
製品パラメータは、特別な記述が無い限り、記載されたテスト条件に対する電気的特性で示しています。異なる条件下で製品動作を行った時には、電気的特性で示している特性を得られない場合があります。

(1)CLが「L」レベルで停止している場合



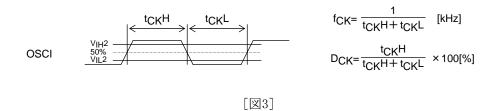
[図1]

(2)CLが「H」レベルで停止している場合



[図2]

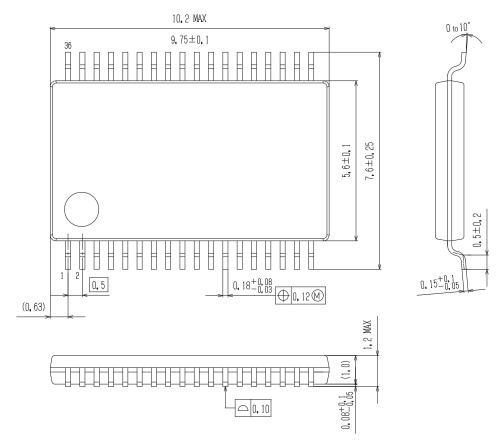
(3)外部クロック動作モード時のOSCI端子のクロックタイミング



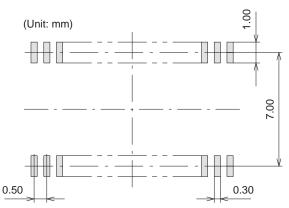
外形図 unit:mm

TSSOP36 5.6x9.75 / TSSOP36 (275 mil)

CASE 948BC ISSUE A



SOLDERING FOOTPRINT*



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

GENERIC MARKING DIAGRAM*



XXXXX = Specific Device Code

Y = Year

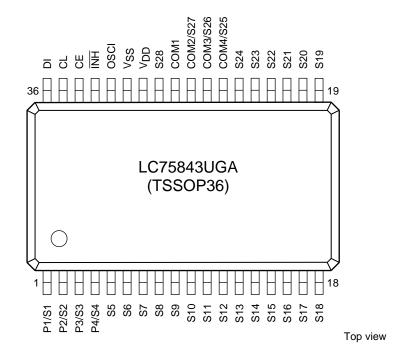
M = Month

DDD = Additional Traceability Data

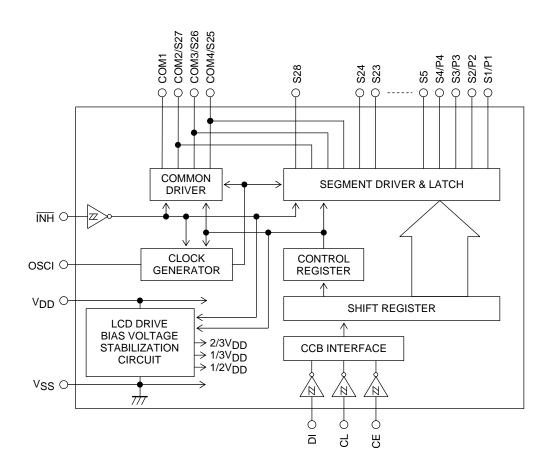
^{*}For additional information on our Pb-Free strategy and soldering details, please download the ON Semiconductor Soldering and Mounting Techniques Reference Manual, SOLDERRM/D.

^{*}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



ブロック図

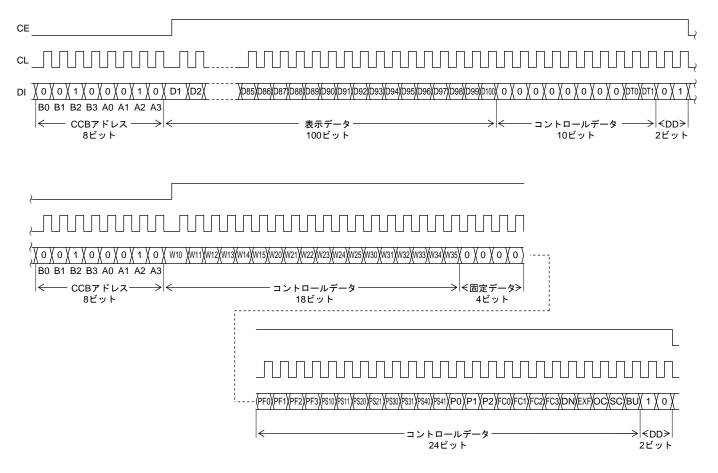


端子説明

地工就明					
端子名	端子番号	説明	アクティブ	I/0	未使用時 の処理
S1/P1~S4/P4 S5~S24 S28	1~4 5~24 29	シリアルデータ入力により転送された表示データを表示するセグメント出力端子である。S1/P1~S4/P4は、コントロールデータにより汎用出力ポートとして使用することができる。	_	0	OPEN
COM1 COM2/S27 COM3/S26 COM4/S25	28 27 26 25	コモンドライバ出力端子で、フレーム周波数はfo[Hz]である。 COM2/S27~COM4/S25は、コントロールデータにより、セグメント出力として使用することができる。	_	0	OPEN
OSCI	32	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、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。	_	Ι	GND
CE	34	シリアルデータ転送用入力端子で、コントローラと 接続する。	Н	Ι	
CL	35	CE: チップイネーブル		Ι	GND
DI	36	CL:同期クロック DI:転送データ	_	Ι	
ĪNH	33	表示消灯入力端子 ・INH=「L」(V _{SS})・・・消灯 S1/P1~S4/P4=「L」(V _{SS}) (強制的に汎用出力ポートを選択し、 V _{SS} レベルに固定される。) S5~S24, S28=「L」(V _{SS}) COM1=「L」(V _{SS}) COM2/S27~COM4/S25=「L」(V _{SS}) 内部発振動作停止 外部クロック入力禁止 ・INH=「H」(V _{DD})・・・点灯 内部発振動作可能 (内部発振動作モード時) 外部クロック入力可能 (外部クロック動作モード時) ただし、消灯中にシリアルデータを転送することは 可能である。	L	I	GND
V _{DD}	30	電源供給端子で、4.5V~6.3Vを供給すること。	_	_	_
v_{SS}	31	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

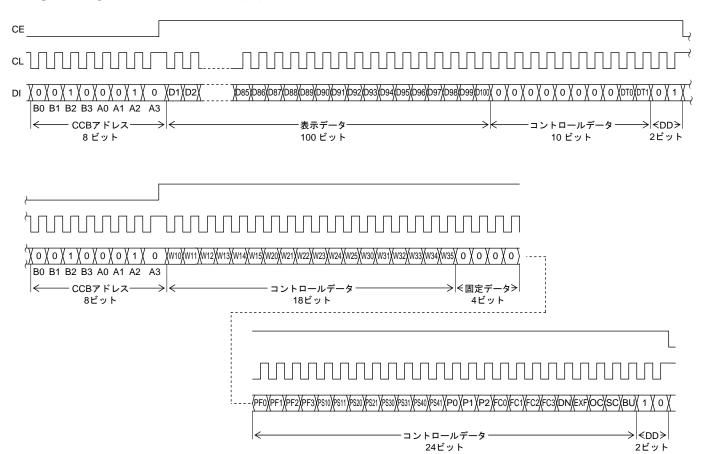
- (1)1/4デューティ時
- ① CLが「L」レベルで停止している場合



沙 子)	DD	 デ /	1 / 7	3/-	ンデー	27
7+-)	1)1)	 ティ		ンコ	ンテー	\sim

- ・CCBアドレス ・・・・・・・・・ "44H"
- ・D1~D100 ····· 表示データ
- ・DTO, DT1 ············ 1/1~1/4デューティ駆動の切換えコントロールデータ
- ・W10~W15, W20~W25, W30~W35 ・・・ PWM出力のPWMデータ
- ・PF0~PF3 ·····・PWM出力波形のフレーム周波数設定コントロールデータ
- ・PS10, PS11~PS40, PS41 ······· 汎用出力ポート(P1~P4)の機能設定コントロールデータ
- ・P0~P2 ・・・・・・・・・・・・ セグメント出力ポート/汎用出力ポート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
- ・DN ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・ S28端子の状態設定コントロールデータ
- ・EXF ・・・・・・・・・・・・・・ 外部クロック動作周波数設定コントロールデータ
- ・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
- ・SC ·····・セグメントの点灯, 消灯コントロールデータ
- ・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

② CLが「H」レベルで停止している場合



 注) DD ···· ディレクションデータ

 · CCBアドレス ··· "44H"

 · D1~D100 ··· 表示データ

 · DT0, DT1 ··· 1/1~1/4デューティ駆動の切換えコントロールデータ

 · W10~W15, W20~W25, W30~W35 ··· PWM出力のPWMデータ

 · PF0~PF3 ··· PWM出力波形のフレーム周波数設定コントロールデータ

 · PS10, PS11~PS40, PS41 ··· 汎用出力ポート(P1~P4)の機能設定コントロールデータ

 · P0~P2 ··· セグメント出力ポート/汎用出力ポート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

 · DN ··· S28端子の状態設定コントロールデータ

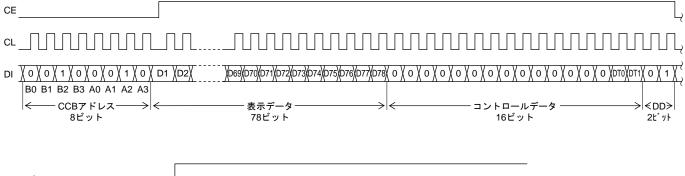
 · EXF ··· 外部クロック動作周波数設定コントロールデータ

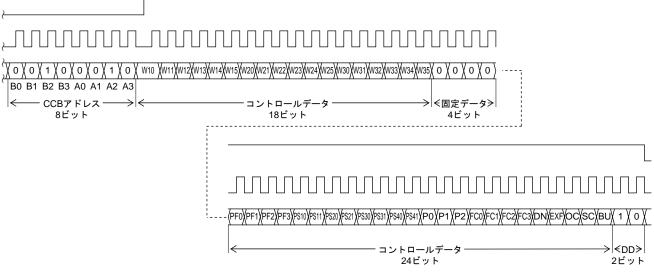
 · OC ··· 内部発振動作モード,外部クロック動作モード切換えコントロールデータ

 · セグメントの点灯,消灯コントロールデータ

・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

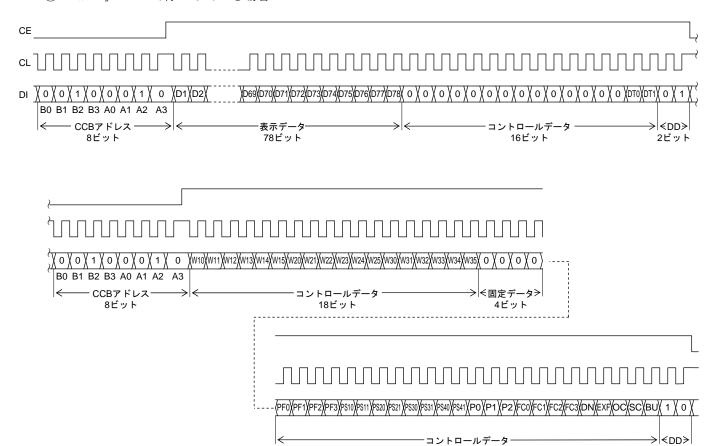
- (2)1/3デューティ時
- ① CLが「L」レベルで停止している場合





注) DD ・・・・・ ディレクションデータ
・CCBアドレス ・・・・・・・・・・・・・・・・ "44H"
・D1~D78 ····· 表示データ
・DTO, DT1 ・・・・・・・・・・・ 1/1~1/4デューティ駆動の切換えコントロールデータ
・W10~W15, W20~W25, W30~W35 ・・・ PWM出力のPWMデータ
・PFO~PF3 ····・PWM出力波形のフレーム周波数設定コントロールデータ
・PS10, PS11~PS40, PS41 ・・・・・・・ 汎用出力ポート(P1~P4)の機能設定コントロールデータ
・P0~P2 ・・・・・・・・・・・・・・・ セグメント出力ポート/汎用出力ポート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
・DN ・・・・・・・・・・・・・・ S28端子の状態設定コントロールデータ
・EXF ・・・・・・・・・・・・・ 外部クロック動作周波数設定コントロールデータ
・00 ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・
・SC ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・
・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

② CLが「H」レベルで停止している場合

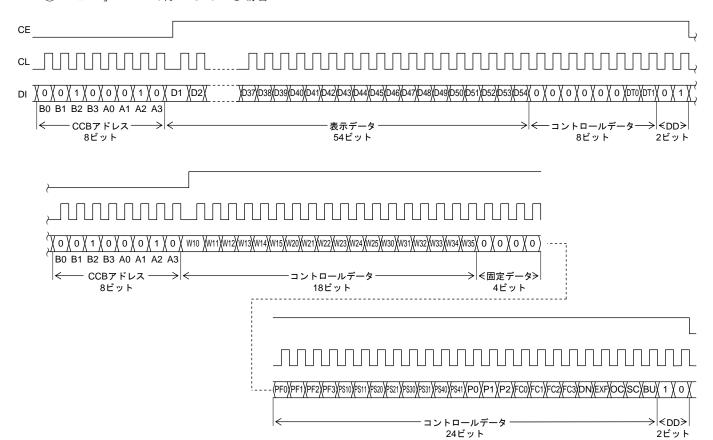


24ビット

2ビット

注) DD ・・・・・ ディレクションデータ
・CCBアドレス ・・・・・・・・・・ "44H"
D1~D78 ····· 表示データ
・DTO, DT1 ・・・・・・・・・・・・ $1/1\sim1/4$ デューティ駆動の切換えコントロールデータ
・W10~W15, W20~W25, W30~W35 ・・・ PWM出力のPWMデータ
・PF0~PF3 ····・・・・・・・・・ PWM出力波形のフレーム周波数設定コントロールデータ
・PS10, PS11~PS40, PS41 ・・・・・・・ 汎用出力ポート(P1~P4)の機能設定コントロールデータ
・P0~P2 ・・・・・・・・・・・・ セグメント出力ポート/汎用出力ポート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
・DN ・・・・・・・・・・・・・・ S28端子の状態設定コントロールデータ
・EXF ・・・・・・・・・・・・・・・・ 外部クロック動作周波数設定コントロールデータ
・00 ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・
・SC ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・
・BU ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・

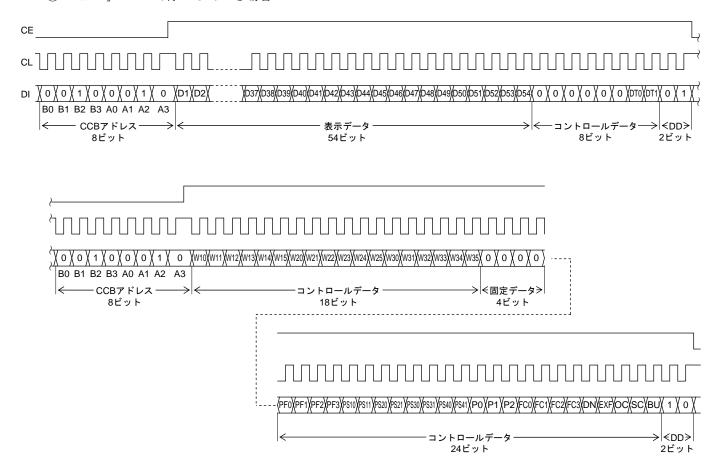
- (3)1/2デューティ時
- ① CLが「L」レベルで停止している場合



注) DD ・・・・・ ディレクションデー:

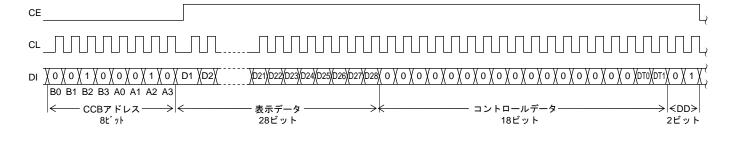
- ・CCBアドレス ・・・・・・・・・ "44H"
- D1~D54 ····· 表示データ
- ・DTO, DT1 ··········· 1/1~1/4デューティ駆動の切換えコントロールデータ
- ・W10~W15, W20~W25, W30~W35 ・・・ PWM出力のPWMデータ
- ・PF0~PF3 ・・・・・・・・・・・・・ PWM出力波形のフレーム周波数設定コントロールデータ
- ・PS10, PS11~PS40, PS41 ······· 汎用出力ポート(P1~P4)の機能設定コントロールデータ
- FC0~FC3 • • • ・ ・ コモン, セグメント出力波形のフレーム周波数設定コントロールデータ
- ・DN ・・・・・・・・・ S28端子の状態設定コントロールデータ
- ・EXF ・・・・・・・・・・・・・・・・ 外部クロック動作周波数設定コントロールデータ
- ・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
- ・SC ·····・ セグメントの点灯, 消灯コントロールデータ
- ・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

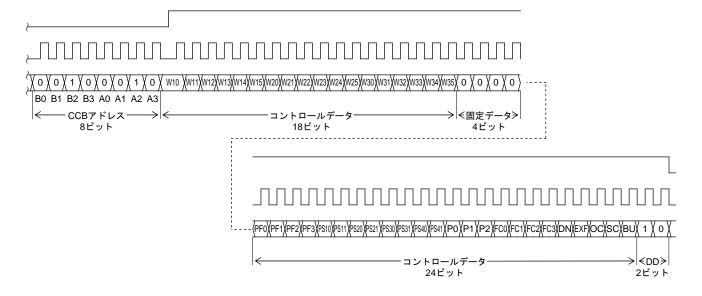
② CLが「H」レベルで停止している場合



注) DD ・・・・・ ディレクションデータ
・CCBアドレス ・・・・・・・・・・・・・・・ "44H"
・D1~D54 ····· 表示データ
・DTO, DT1 ・・・・・・・・・・・・ 1/1~1/4デューティ駆動の切換えコントロールデータ
・W10~W15, W20~W25, W30~W35 ・・・ PWM出力のPWMデータ
・PFO~PF3 ····・・・・・・・・・・ PWM出力波形のフレーム周波数設定コントロールデータ
・PS10, PS11~PS40, PS41 ・・・・・・・ 汎用出力ポート(P1~P4)の機能設定コントロールデータ
・P0~P2 ・・・・・・・・・・・・・・・・ セグメント出力ポート/汎用出力ポート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
・DN ・・・・・・・・・・・・・・ S28端子の状態設定コントロールデータ
・EXF ・・・・・・・・・・・・・・・ 外部クロック動作周波数設定コントロールデータ
・00 ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・
・SC ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・
・BU ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・

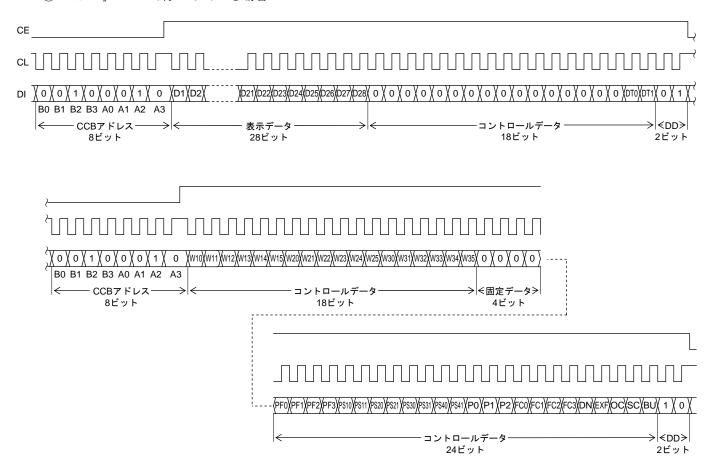
- (4) スタティック時(1/1デューティ時)
- ① CLが「L」レベルで停止している場合





注) DD ····・ ディレクションデータ
・CCBアドレス ・・・・・・・・・・・ "44H"
・D1~D28 ····· 表示データ
・DTO, DT1 ・・・・・・・・・・ 1/1~1/4デューティ駆動の切換えコントロールデータ
・W10~W15, W20~W25, W30~W35 ・・・ PWM出力のPWMデータ
・PFO~PF3 ・・・・・・・・・ PWM出力波形のフレーム周波数設定コントロールデータ
・PS10, PS11~PS40, PS41 ・・・・・・・ 汎用出力ポート(P1~P4)の機能設定コントロールデータ
・P0~P2 ・・・・・・・・・・・ セグメント出力ポート/汎用出力ポート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
・DN ・・・・・・・・・・・・・・ S28端子の状態設定コントロールデータ
・EXF ・・・・・・・・・・・・・ 外部クロック動作周波数設定コントロールデータ
・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
・SC ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・
・BU ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・

② CLが「H」レベルで停止している場合

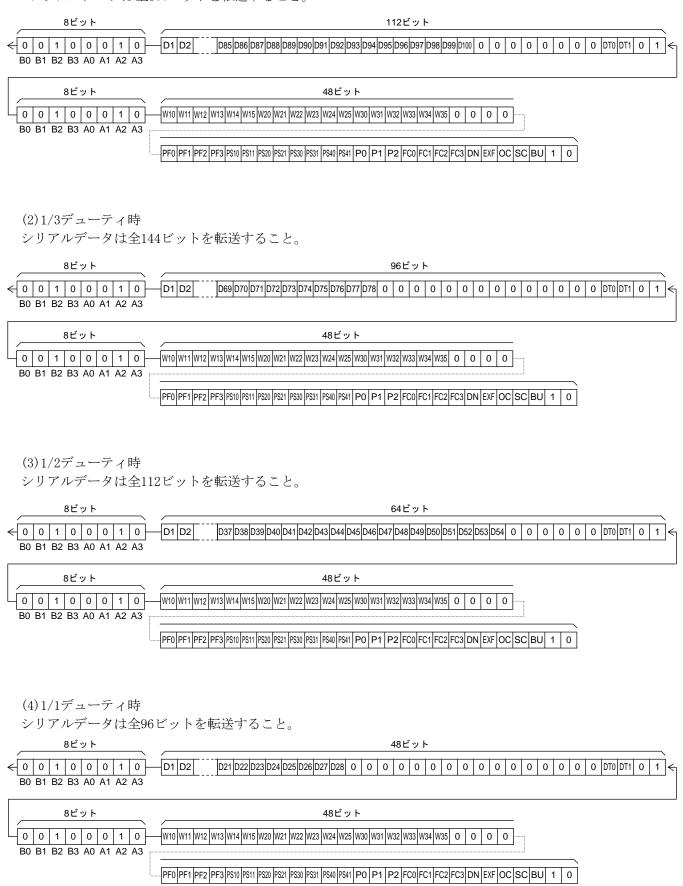


注) DD ・・・・・ ディレクションデータ
・CCBアドレス ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・
・D1~D28 ····· 表示データ
・DTO, DT1 ・・・・・・・・・・・ 1/1~1/4デューティ駆動の切換えコントロールデータ
・W10~W15, W20~W25, W30~W35 ・・・ PWM出力のPWMデータ
・PFO~PF3 ····・・・・・・・・ PWM出力波形のフレーム周波数設定コントロールデータ
・PS10, PS11~PS40, PS41 ・・・・・・・ 汎用出力ポート(P1~P4)の機能設定コントロールデータ
・P0~P2 ・・・・・・・・・・・・ セグメント出力ポート/汎用出力ポート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
・DN ・・・・・・・・・・・・・・ S28端子の状態設定コントロールデータ
・EXF ・・・・・・・・・・・・・ 外部クロック動作周波数設定コントロールデータ
・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
・SC ・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・
・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

シリアルデータ転送例

(1)1/4デューティ時

シリアルデータは全160ビットを転送すること。



コントロールデータの説明

(1) DT0, 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 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。

DT0 DT1	LODETEL + -+	各端子の状態			
DT0	DTO DT1 LCD駆動方式	COM2/S27	COM3/S26	COM4/S25	
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	S25
0	1	1/2デューティ・1/2バイアスス駆動方式	COM2	S26	S25
1	1	スタティック駆動方式(1/1デューティ駆動方式)	S27	S26	S25

注) COM2~COM4: コモン出力/S27~S25: セグメント出力

(2) PF0~PF3・・・・ PWM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出力波形のフレーム周波数の設定を行う。ただし、PWM出力 機能を使用しない場合は、このコントロールデータは無効となる。また、外部クロック動作モード(OC=「1」)時、外部クロック動作周波数をf_{CK}2=38[kHz]typ(EXF=「1」)に設定した場合にも、この コントロールデータは無効となるため注意すること。

コントロールデータ			タ	PWM出力波形のフレーム周波数 fp[Hz]		
PF0	PF1	PF2	PF3	内部発振動作モード (コントロールデータ0C=「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」, EXF=「0」, f _{CK} 1=300[kHz]typ)	
0	0	0	0	fosc/1536	f _{CK} 1/1536	
1	0	0	0	fosc/1408	f _{CK} 1/1408	
0	1	0	0	fosc/1280	f _{CK} 1/1280	
1	1	0	0	fosc/1152	f _{CK} 1/1152	
0	0	1	0	fosc/1024	f _{CK} 1/1024	
1	0	1	0	fosc/896	f _{CK} 1/896	
0	1	1	0	fosc/768	f _{CK} 1/768	
1	1	1	0	fosc/640	f _{CK} 1/640	
0	0	0	1	fosc/512	f _{CK} 1/512	
1	0	0	1	fosc/384	f _{CK} 1/384	
0	1	0	1	fosc/256	f _{CK} 1/256	

注) (PF0, PF1, PF2, PF3)=(1,1,0,1), (X, X, 1,1)を設定した場合には、(PF0, PF1, PF2, PF3)=(1,0,1,0) 設定時のフレーム周波数(fosc/896, fcK1/896)を選択する。 X:don't care

(3) PS10, PS11~PS40, PS41 ・・・・ 汎用出力ポート(P1~P4)の機能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、汎用出力ポートP1の汎用出力機能(「H」または「L」レベルの出力)、クロック出力機能、PWM出力機能の設定と、汎用出力ポートP2~P4の汎用出力機能(「H」または「L」レベルの出力)、PWM出力機能の設定を行う。ただし、外部クロック動作モード(OC=「1」)時、外部クロック動作周波数をfCK2=38[kHz]typ(EXF=「1」)に設定した場合には、PWM出力機能に設定できないため注意すること。

PS10	PS11	汎用出力ポート(P1)の機能
0	0	汎用出力機能(「H」または「L」レベルの出力)
1	0	クロック出力機能(クロック周波数fosc/2, f _{CK} /2)
0	1	クロック出力機能(クロック周波数fosc/8, f _{CK} /8)
1	1	PWM出力機能(ch1)(PWMデータW10~W15に対応)

PS20	PS21	汎用出力ポート (P2)の機能
0	0	汎用出力機能(「H」または「L」レベルの出力)
1	0	PWM出力機能(ch1)(PWMデータW10~W15に対応)
0	1	PWM出力機能(ch2)(PWMデータW20~W25に対応)
1	1	PWM出力機能(ch3)(PWMデータW30~W35に対応)

PS30	PS31	汎用出力ポート(P3)の機能
0	0	汎用出力機能(「H」または「L」レベルの出力)
1	0	PWM出力機能(ch1)(PWMデータW10~W15に対応)
0	1	PWM出力機能(ch2)(PWMデータW20~W25に対応)
1	1	PWM出力機能(ch3)(PWMデータW30~W35に対応)

PS40	PS41	汎用出力ポート(P4)の機能
0	0	汎用出力機能(「H」または「L」レベルの出力)
1	0	PWM出力機能(ch1)(PWMデータW10~W15に対応)
0	1	PWM出力機能(ch2)(PWMデータW20~W25に対応)
1	1	PWM出力機能(ch3)(PWMデータW30~W35に対応)

(4) P0~P2・・・・ セグメント出力ポート/汎用出力ポートの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、出力端子S1/P1~S4/P4のセグメント出力ポート/汎用出力ポート の切換えを行う。

コント	ロール	データ		出力端子	子の状態	
P0	P1	P2	S1/P1	S2/P2	S3/P3	S4/P4
0	0	0	S1	S2	S3	S4
0	0	1	P1	S2	S3	S4
0	1	0	P1	P2	S3	S4
0	1	1	P1	P2	P3	S4
1	0	0	P1	P2	Р3	P4

注) Sn(n=1~4): セグメント出力ポート Pn(n=1~4): 汎用出力ポート

注) (P0, P1, P2)=(1, 0, 1), (1, 1, 0), (1, 1, 1)を設定した場合には、 $S1/P1\sim S4/P4$ 端子は、全てセグメント出力ポートを選択する。

また、汎用出力ポートを選択した場合、出力端子と表示データとの対応を示すと以下の様になる。

미ᅩᄺᄀ	対応する表示データ						
出力端子	1/4デューティ時	1/3デューティ時	1/2デューティ時	1/1デューティ時			
S1/P1	D1	D1	D1	D1			
S2/P2	D5	D4	D3	D2			
S3/P3	D9	D7	D5	D3			
S4/P4	D13	D10	D7	D4			

例えば、1/4デューティの場合について、出力端子S4/P4が汎用出力ポートとして選択されている場合、表示データD13=「1」の時、出力端子S4/P4は「H」(V_{DD})を出力し、D13=「0」の時、出力端子S4/P4は「L」(V_{SS})を出力する。

(5) FCO~FC2 · · · · 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。

コン	コントロールデータ		ータ	コモン,セグメント出力波形のフレーム周波数 fo[Hz]		
FCO	FC1	FC2	FC3	内部発振動作モード (コントロールデータ 0C=「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」, EXF=「0」, f _{CK} 1=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」, EXF=「1」, f _{CK} 2=38[kHz] typ)
0	0	0	0	fosc/6144	f _{CK} 1/6144	f _{CK} 2/768
0	0	0	1	fosc/5376	f _{CK} 1/5376	f _{CK} 2/672
0	0	1	0	fosc/4608	f _{CK} 1/4608	f _{CK} 2/576
0	0	1	1	fosc/3840	f _{CK} 1/3840	f _{CK} 2/480
0	1	0	0	fosc/3456	f _{CK} 1/3456	$f_{CK}2/432$
0	1	0	1	fosc/3072	f _{CK} 1/3072	f _{CK} 2/384
0	1	1	0	fosc/2688	f _{CK} 1/2688	f _{CK} 2/336
0	1	1	1	fosc/2304	f _{CK} 1/2304	f _{CK} 2/288
1	0	0	0	fosc/2112	f _{CK} 1/2112	f _{CK} 2/264
1	0	0	1	fosc/1920	f _{CK} 1/1920	$f_{ ext{CK}}2/240$
1	0	1	0	fosc/1728	f _{CK} 1/1728	f _{CK} 2/216
1	0	1	1	fosc/1536	f _{CK} 1/1536	f _{CK} 2/192
1	1	0	0	fosc/1344	f _{CK} 1/1344	f _{CK} 2/168
1	1	0	1	fosc/1152	f _{CK} 1/1152	f _{CK} 2/144
1	1	1	0	fosc/960	f _{CK} 1/960	f _{CK} 2/120
1	1	1	1	fosc/768	f _{CK} 1/768	f _{CK} 2/96

(6) DN ・・・・ S28端子の状態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、S28端子の状態設定を行う。

DM		端子の状態			
DN	1/4デューティ時	1/3デューティ時	1/2デューティ時	1/1デューティ時	S28
0	最大96セグメント	最大75セグメント	最大52セグメント	最大27セグメント	ΓLJ (V _{SS})
1	最大100セグメント	最大78セグメント	最大54セグメント	最大28セグメント	S28

(7) EXF ・・・・ 外部クロック動作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、外部クロック動作モード時($0C=\lceil 1\rfloor$)の0SCI端子に入力する外部クロックの動作周波数を設定する。ただし、このコントロールデータは、外部クロック動作モード($0C=\lceil 1\rfloor$)が設定された場合に有効である。

EXF	外部クロック動作周波数 fCK[kHz]
0	f _{CK} 1=300[kHz]typ
1	f _{CK} 2=38[kHz]typ

(8) 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。

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。
1	外部クロック動作モード	外部よりクロックを入力すること。

(9) 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。

(10) 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

(11) W10~W15, W20~W25, W30~W35 ・・・・ PWM出力のPWMデータ

このコントロールデータにより、PWM出力P1~P4のパルス幅を設定する。ただし、PWM出力機能を使用しない場合は、このコントロールデータは無効となる。また、外部クロック動作モード(0C=[1])時、外部クロック動作周波数を $f_{CK}2=38[kHz]$ typ(EXF=[1])に設定した場合にも、このコントロールデータは無効となるため注意すること。

WnO	Wn1	Wn2	Wn3	Wn4	Wn5	PWM出力の パルス幅
0	0	0	0	0	0	(1/64) × Tp
1	0	0	0	0	0	$(2/64) \times Tp$
0	1	0	0	0	0	$(3/64) \times Tp$
1	1	0	0	0	0	$(4/64) \times Tp$
0	0	1	0	0	0	$(5/64) \times Tp$
1	0	1	0	0	0	$(6/64) \times Tp$
0	1	1	0	0	0	$(7/64) \times Tp$
1	1	1	0	0	0	$(8/64) \times Tp$
0	0	0	1	0	0	$(9/64) \times Tp$
1	0	0	1	0	0	$(10/64) \times Tp$
0	1	0	1	0	0	$(11/64) \times Tp$
1	1	0	1	0	0	$(12/64) \times Tp$
0	0	1	1	0	0	$(13/64) \times Tp$
1	0	1	1	0	0	$(14/64) \times Tp$
0	1	1	1	0	0	$(15/64) \times Tp$
1	1	1	1	0	0	$(16/64) \times Tp$
0	0	0	0	1	0	$(17/64) \times Tp$
1	0	0	0	1	0	$(18/64) \times Tp$
0	1	0	0	1	0	$(19/64) \times Tp$
1	1	0	0	1	0	$(20/64) \times Tp$
0	0	1	0	1	0	$(21/64) \times Tp$
1	0	1	0	1	0	$(22/64) \times Tp$
0	1	1	0	1	0	$(23/64) \times Tp$
1	1	1	0	1	0	$(24/64) \times Tp$
0	0	0	1	1	0	$(25/64) \times Tp$
1	0	0	1	1	0	$(26/64) \times Tp$
0	1	0	1	1	0	$(27/64) \times Tp$
1	1	0	1	1	0	$(28/64) \times Tp$
0	0	1	1	1	0	$(29/64) \times Tp$
1	0	1	1	1	0	$(30/64) \times Tp$
0	1	1	1	1	0	$(31/64) \times Tp$
1	1	1	1	1	0	$(32/64) \times Tp$

注)	W10~W15:PWM出力(ch1)のPWMデータ
	W20~W25:PWM出力(ch2)のPWMデータ
	W30~W35:PWM出力(ch3)のPWMデータ

1 0 0 0 1 (34/64) × Tp 0 1 0 0 0 1 (35/64) × Tp 1 1 0 0 0 1 (36/64) × Tp 0 0 1 0 0 1 (37/64) × Tp 1 0 1 0 0 1 (38/64) × Tp 0 1 1 0 0 1 (39/64) × Tp 1 1 1 0 0 1 (40/64) × Tp 0 0 0 1 0 1 (41/64) × Tp 1 0 0 1 0 1 (42/64) × Tp 0 1 0 1 0 1 (44/64) × Tp 0 0 1 0 1 (45/64) × Tp 0 0 1 0 1 (46/64) × Tp 0 0 1 0 1 (46/64) × Tp							_
1	WnO	Wn 1	Wn 2	Wn3	Wn/	Wn5	PWM出力の
1 0 0 0 1 (34/64) × Tp 0 1 0 0 0 1 (35/64) × Tp 1 1 0 0 0 1 (36/64) × Tp 0 0 1 0 0 1 (37/64) × Tp 1 0 1 0 0 1 (39/64) × Tp 0 1 1 0 0 1 (40/64) × Tp 1 1 1 0 0 1 (41/64) × Tp 1 0 0 1 0 1 (42/64) × Tp 1 0 1 0 1 (43/64) × Tp 1 1 0 1 (45/64) × Tp 1 0 1 1 0 1 (46/64) × Tp 1 0 1 1 0 1 (47/64) × Tp 1 1 1 0 1 (48/64) × Tp <td< td=""><td>WIIO</td><td>WIII</td><td>WIIZ</td><td>WIID</td><td>WIII</td><td>WIID</td><td>パルス幅</td></td<>	WIIO	WIII	WIIZ	WIID	WIII	WIID	パルス幅
0 1 0 0 0 1 (35/64) × Tp 1 1 0 0 0 1 (36/64) × Tp 0 0 1 0 0 1 (37/64) × Tp 1 0 1 0 0 1 (38/64) × Tp 0 1 1 0 0 1 (39/64) × Tp 1 1 1 0 0 1 (40/64) × Tp 1 1 1 0 0 1 (41/64) × Tp 1 0 0 1 0 1 (43/64) × Tp 1 1 0 1 0 1 (44/64) × Tp 0 0 1 1 0 1 (45/64) × Tp 1 0 1 1 0 1 (46/64) × Tp 0 1 1 0 1 (47/64) × Tp 1 1 1 0 1	0	0	0	0	0	1	$(33/64) \times Tp$
1 1 0 0 0 1 (36/64) × Tp 0 0 1 0 0 1 (37/64) × Tp 1 0 1 0 1 (38/64) × Tp 0 1 1 0 0 1 (39/64) × Tp 1 1 1 0 0 1 (40/64) × Tp 0 0 0 1 0 1 (41/64) × Tp 1 0 0 1 0 1 (43/64) × Tp 1 1 0 1 0 1 (44/64) × Tp 1 1 0 1 0 1 (45/64) × Tp 1 0 1 1 0 1 (46/64) × Tp 0 1 1 1 0 1 (47/64) × Tp 1 1 1 0 1 (48/64) × Tp	1	0	0	0	0	1	$(34/64) \times Tp$
0 0 1 0 0 1 (37/64) × Tp 1 0 1 0 1 (38/64) × Tp 0 1 1 0 0 1 (39/64) × Tp 1 1 1 0 0 1 (40/64) × Tp 0 0 0 1 0 1 (41/64) × Tp 1 0 0 1 0 1 (43/64) × Tp 0 1 0 1 0 1 (44/64) × Tp 1 0 1 1 0 1 (45/64) × Tp 1 0 1 1 0 1 (46/64) × Tp 0 1 1 1 0 1 (47/64) × Tp 1 1 1 1 0 1 (48/64) × Tp	0	1	0	0	0	1	$(35/64) \times Tp$
1 0 1 0 0 1 (38/64) × Tp 0 1 1 0 0 1 (39/64) × Tp 1 1 1 0 0 1 (40/64) × Tp 0 0 0 1 0 1 (41/64) × Tp 1 0 0 1 0 1 (42/64) × Tp 0 1 0 1 0 1 (43/64) × Tp 1 1 0 1 0 1 (45/64) × Tp 0 1 1 0 1 (47/64) × Tp 0 1 1 0 1 (48/64) × Tp 1 1 1 0 1 (48/64) × Tp	1	1	0	0	0	1	$(36/64) \times Tp$
0 1 1 0 0 1 (39/64) × Tp 1 1 1 0 0 1 (40/64) × Tp 0 0 0 1 0 1 (41/64) × Tp 1 0 0 1 0 1 (42/64) × Tp 0 1 0 1 0 1 (44/64) × Tp 1 1 0 1 0 1 (45/64) × Tp 1 0 1 1 0 1 (46/64) × Tp 0 1 1 1 0 1 (47/64) × Tp 1 1 1 1 0 1 (48/64) × Tp	0	0	1	0	0	1	$(37/64) \times Tp$
1 1 1 0 0 1 (40/64) × Tp 0 0 0 1 0 1 (41/64) × Tp 1 0 0 1 0 1 (42/64) × Tp 0 1 0 1 0 1 (43/64) × Tp 1 1 0 1 0 1 (44/64) × Tp 0 0 1 1 0 1 (46/64) × Tp 1 0 1 1 0 1 (47/64) × Tp 1 1 1 1 0 1 (48/64) × Tp	1	0	1	0	0	1	$(38/64) \times Tp$
0 0 0 1 0 1 (41/64) × Tp 1 0 0 1 0 1 (42/64) × Tp 0 1 0 1 0 1 (43/64) × Tp 1 1 0 1 0 1 (44/64) × Tp 0 0 1 1 0 1 (45/64) × Tp 1 0 1 1 0 1 (47/64) × Tp 0 1 1 1 0 1 (48/64) × Tp 1 1 1 1 0 1 (48/64) × Tp	0	1	1	0	0	1	$(39/64) \times Tp$
1 0 0 1 0 1 (42/64) × Tp 0 1 0 1 0 1 (43/64) × Tp 1 1 0 1 0 1 (44/64) × Tp 0 0 1 1 0 1 (45/64) × Tp 1 0 1 1 0 1 (46/64) × Tp 0 1 1 1 0 1 (47/64) × Tp 1 1 1 1 0 1 (48/64) × Tp	1	1	1	0	0	1	$(40/64) \times Tp$
0 1 0 1 (43/64) × Tp 1 1 0 1 0 1 (44/64) × Tp 0 0 1 1 0 1 (45/64) × Tp 1 0 1 1 0 1 (46/64) × Tp 0 1 1 1 0 1 (47/64) × Tp 1 1 1 1 0 1 (48/64) × Tp	0	0	0	1	0	1	$(41/64) \times Tp$
1 1 0 1 0 1 (44/64) × Tp 0 0 1 1 0 1 (45/64) × Tp 1 0 1 1 0 1 (46/64) × Tp 0 1 1 1 0 1 (47/64) × Tp 1 1 1 1 0 1 (48/64) × Tp	1	0	0	1	0	1	$(42/64) \times Tp$
0 0 1 1 0 1 (45/64) × Tp 1 0 1 1 0 1 (46/64) × Tp 0 1 1 1 0 1 (47/64) × Tp 1 1 1 1 0 1 (48/64) × Tp	0	1	0	1	0	1	$(43/64) \times Tp$
1 0 1 1 0 1 (46/64) × Tp 0 1 1 1 0 1 (47/64) × Tp 1 1 1 1 0 1 (48/64) × Tp	1	1	0	1	0	1	$(44/64) \times Tp$
0 1 1 1 0 1 (47/64) ×Tp 1 1 1 1 0 1 (48/64) ×Tp	0	0	1	1	0	1	$(45/64) \times Tp$
1 1 1 0 1 (48/64) ×Tp	1	0	1	1	0	1	$(46/64) \times Tp$
	0	1	1	1	0	1	$(47/64) \times Tp$
0 0 0 0 1 1 (49/64) ×Tp	1	1	1	1	0	1	$(48/64) \times Tp$
	0	0	0	0	1	1	$(49/64) \times Tp$
$\begin{array}{ c c c c c c c c c c c c c c c c c c c$	1	0	0	0	1	1	$(50/64) \times Tp$
0 1 0 0 1 1 (51/64) × Tp	0	1	0	0	1	1	$(51/64) \times Tp$
$\begin{array}{ c c c c c c c c c c c c c c c c c c c$	1	1	0	0	1	1	$(52/64) \times Tp$
0 0 1 0 1 1 (53/64)×Tp	0	0	1	0	1	1	$(53/64) \times Tp$
1 0 1 0 1 (54/64) × Tp	1	0	1	0	1	1	$(54/64) \times Tp$
0 1 1 0 1 1 (55/64)×Tp	0	1	1	0	1	1	$(55/64) \times Tp$
1 1 1 0 1 1 (56/64)×Tp	1	1	1	0	1	1	$(56/64) \times Tp$
0 0 0 1 1 1 (57/64)×Tp	0	0	0	1	1	1	$(57/64) \times Tp$
1 0 0 1 1 1 (58/64) × Tp	1	0	0	1	1	1	$(58/64) \times Tp$
0 1 0 1 1 1 (59/64) × Tp	0	1	0	1	1	1	$(59/64) \times Tp$
1 1 0 1 1 1 (60/64)×Tp	1	1	0	1	1	1	$(60/64) \times Tp$
0 0 1 1 1 1 (61/64)×Tp	0	0	1	1	1	1	$(61/64) \times Tp$
1 0 1 1 1 1 (62/64) × Tp	1	0	1	1	1	1	$(62/64) \times Tp$
0 1 1 1 1 1 (63/64) × Tp	0	1	1	1	1	1	$(63/64) \times Tp$
1 1 1 1 1 1 (64/64) × Tp	1	1	1	1	1	1	(64/64) × Tp

$$n=1\sim3$$

$$Tp = \frac{1}{fp}$$

表示データと出力端子との対応(1/4デューティ時)

(1) / C	T1/2/1111 1	_ ^ / / 1/ / 1.	(1/1/	> 11
出力端子	COM1	COM2	COM3	COM4
S1/P1	D1	D2	D3	D4
S2/P2	D5	D6	D7	D8
S3/P3	D9	D10	D11	D12
S4/P4	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

出力端子	COM1	COM2	COM3	COM4
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
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
S28	D97	D98	D99	D100

注) S1/P1~S4/P4端子はセグメント出力が選択されている場合である。

例えば、出力端子S21の場合、以下の様になる。

かんは、 田 万 畑 1 521 v 2 物 日 、 め 日 v 2 1 秋 C な 3 。						
	表示データ		表示ラ			山 九架 7 (501) の体終
D81	D82	D83	D84	出力端子 (S21) の状態		
0	0	0	0	COM1, 2, 3, 4に対するLCDセグメントが消灯		
0	0	0	1	COM4に対するLCDセグメントが点灯		
0	0	1	0	COM3に対するLCDセグメントが点灯		
0	0	1	1	COM3, 4に対するLCDセグメントが点灯		
0	1	0	0	COM2に対するLCDセグメントが点灯		
0	1	0	1	COM2, 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	1	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		

表示データと出力端子との対応(1/3デューティ時)

	ロンノング 1 ((1/3/ 4
出力端子	COM1	COM2	COM3
S1/P1	D1	D2	D3
S2/P2	D4	D5	D6
S3/P3	D7	D8	D9
S4/P4	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

出力端子	COM1	COM2	COM3
S14	D40	D41	D42
S15	D43	D44	D45
S16	D46	D47	D48
S17	D49	D50	D51
S18	D52	D53	D54
S19	D55	D56	D57
S20	D58	D59	D60
S21	D61	D62	D63
S22	D64	D65	D66
S23	D67	D68	D69
S24	D70	D71	D72
COM4/S25	D73	D74	D75
S28	D76	D77	D78

注) S1/P1~S4/P4端子, COM4/S25端子はセグメント出力が選択されている場合である。

例えば、出力端子S21の場合、以下の様になる。

表示データ		·	出力端子(S21)の状態	
D61	D62	D63	四刀姍 1 (321) 074人思	
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	0	COM2に対するLCDセグメントが点灯	
0	1	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	0	1	COM1,3に対するLCDセグメントが点灯	
1	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	

表示データと出力端子との対応(1/2デューティ時)

, , , , , , , , , , , , , , , , , , ,	d > 2 × 1111 1	> > (1) / (1)
出力端子	COM1	COM2
S1/P1	D1	D2
S2/P2	D3	D4
S3/P3	D5	D6
S4/P4	D7	D8
S5	D9	D10
S6	D11	D12
S7	D13	D14
S8	D15	D16
S9	D17	D18
S10	D19	D20
S11	D21	D22
S12	D23	D24
S13	D25	D26
S14	D27	D28

出力端子	COM1	COM2
S15	D29	D30
S16	D31	D32
S17	D33	D34
S18	D35	D36
S19	D37	D38
S20	D39	D40
S21	D41	D42
S22	D43	D44
S23	D45	D46
S24	D47	D48
COM4/S25	D49	D50
COM3/S26	D51	D52
S28	D53	D54

<u>注)S1/P1~S4/P4端子, COM4/S25端子, COM3/S26端子はセグメント出力が選択されている場合である。</u>

例えば、出力端子S21の場合、以下の様になる。

表示さ	データ	出力端子(S21)の状態
D41	D42	山刀姍丁(321)の状態
0	0	COM1,2に対するLCDセグメントが消灯
0	1	COM2に対するLCDセグメントが点灯
1	0	COM1に対するLCDセグメントが点灯
1	1	COM1,2に対するLCDセグメントが点灯

表示データと出力端子との対応(1/1デューティ時)

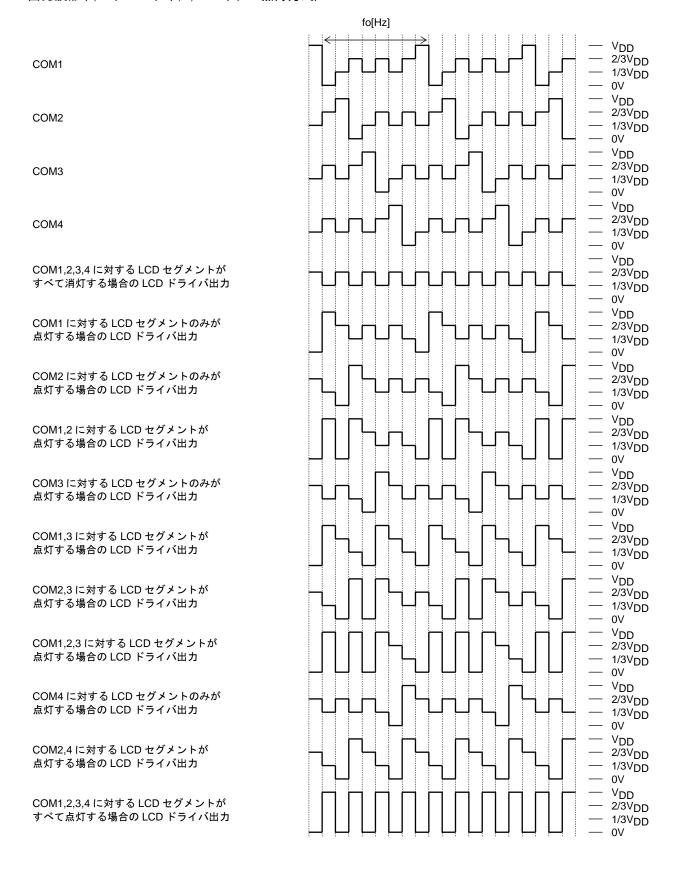
	ロフノショ 1 (_	1/1/1/ 4	/ 1 mj
出力端子	COM1		出力端子	COM1
S1/P1	D1		S15	D15
S2/P2	D2		S16	D16
S3/P3	D3		S17	D17
S4/P4	D4		S18	D18
S5	D5		S19	D19
S6	D6		S20	D20
S7	D7		S21	D21
S8	D8		S22	D22
S9	D9		S23	D23
S10	D10		S24	D24
S11	D11		COM4/S25	D25
S12	D12		COM3/S26	D26
S13	D13		COM2/S27	D27
S14	D14		S28	D28

注)S1/P1~S4/P4端子, COM4/S25端子, COM3/S26端子, COM2/S27端子は セグメント出力が選択されている場合である。

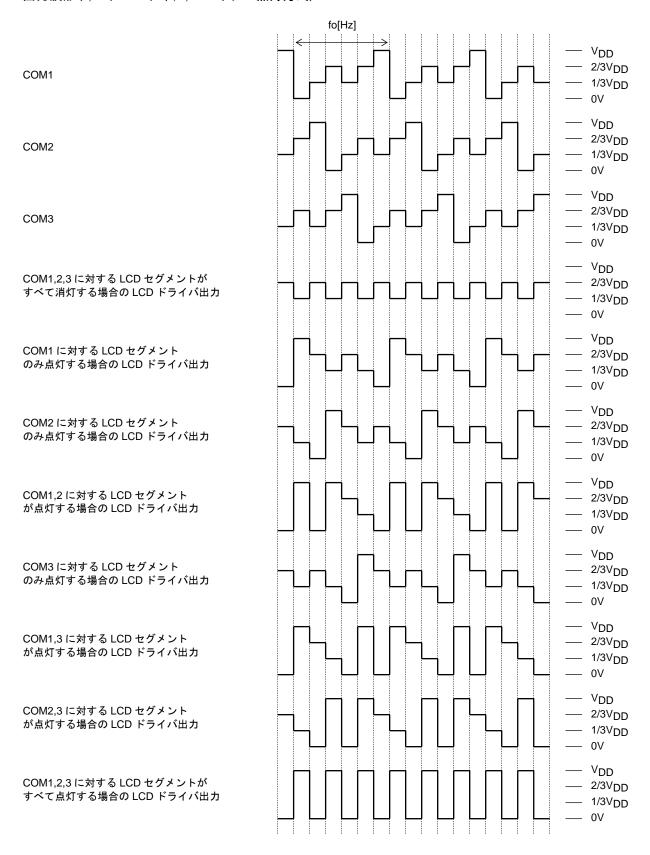
例えば、出力端子S21の場合、以下の様になる。

表示データ	□ + + → → (CO1/ 少小株)
D21	出力端子(S21)の状態
0	COM1に対するLCDセグメントが消灯
1	COM1に対するLCDセグメントが点灯

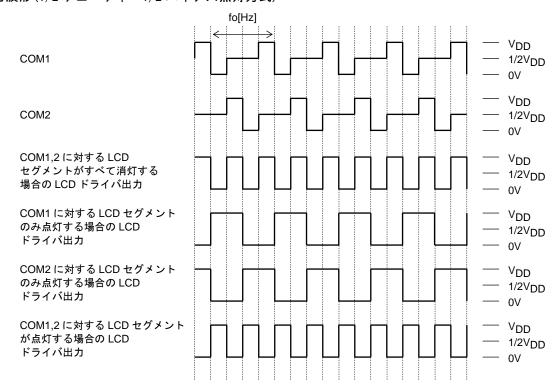
出力波形(1/4 デューティ, 1/3 バイアス点灯方式)



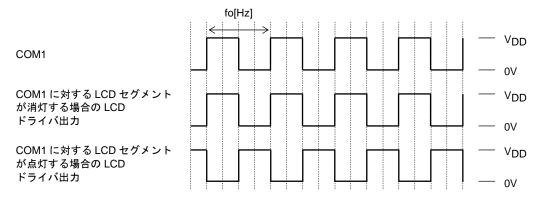
出力波形(1/3 デューティ, 1/3 バイアス点灯方式)



出力波形(1/2 デューティ・1/2 バイアス点灯方式)

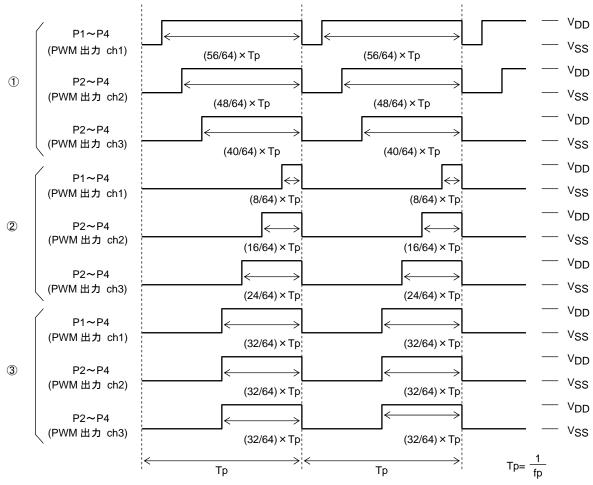


出力波形 スタティック駆動点灯方式(1/1 デューティ点灯方式)



コントロールデータ				フレーム周波数 fo[Hz]						
FC0	FC1	FC2	FC3	内部発振動作モード (コントロールデータ0C=「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」, EXF=「0」, f _{CK} 1=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」, EXF=「1」, f _{CK} 2=38[kHz] typ)				
0	0	0	0	fosc/6144	f _{CK} 1/6144	f _{CK} 2/768				
0	0	0 1		fosc/5376	f _{CK} 1/5376	$f_{\rm CK}2/672$				
0	0	1	0	fosc/4608	f _{CK} 1/4608	f _{CK} 2/576				
0	0	1	1	fosc/3840	f _{CK} 1/3840	$f_{CK}2/480$				
0	1	0	0	fosc/3456	f _{CK} 1/3456	f _{CK} 2/432				
0	1	0	1	fosc/3072	f _{CK} 1/3072	f _{CK} 2/384				
0	1	1	0	fosc/2688	f _{CK} 1/2688	$f_{\rm CK}2/336$				
0	1	1	1	fosc/2304	f _{CK} 1/2304	f _{CK} 2/288				
1	0	0	0	fosc/2112	f _{CK} 1/2112	f _{CK} 2/264				
1	0	0	1	fosc/1920	f _{CK} 1/1920	$f_{\text{CK}}2/240$				
1	0	1	0	fosc/1728	f _{CK} 1/1728	f _{CK} 2/216				
1	0	1	1	fosc/1536	f _{CK} 1/1536	f _{CK} 2/192				
1	1	0	0	fosc/1344	f _{CK} 1/1344	f _{CK} 2/168				
1	1	0	1	fosc/1152	f _{CK} 1/1152	f _{CK} 2/144				
1	1	1	0	fosc/960	f _{CK} 1/960	f _{CK} 2/120				
1	1	1	1	fosc/768	f _{CK} 1/768	f _{CK} 2/96				

PWM出力の波形

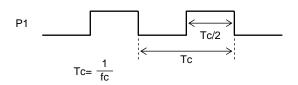


	コントロールデータ										PWM 出力							
W10	W11	W12	W13	W14	W15	W20	W21	W22	W23	W24	W25	W30	W31	W32	W33	W34	W35	の波形
1	1	1	0	1	1	1	1	1	1	0	1	1	1	1	0	0	1	①
1	1	1	0	0	0	1	1	1	1	0	0	1	1	1	0	1	0	2
1	1	1	1	1	0	1	1	1	1	1	0	1	1	1	1	1	0	3

コントロールデータ			タ	PWM 出力波形のフレーム周波数 fp[Hz]			
				内部発振動作モード	外部クロック動作モード		
PF0	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)	EXF=[0], f _{CK} 1=300[kHz]typ)		
0	0	0	0	fosc/1536	$f_{ m CK}1/1536$		
1	0	0	0	fosc/1408	$f_{\text{CK}}1/1408$		
0	1	0	0	fosc/1280	$f_{\text{CK}}1/1280$		
1	1	0	0	fosc/1152	$f_{\text{CK}}1/1152$		
0	0	1	0	fosc/1024	$f_{\text{CK}}1/1024$		
1	0	1	0	fosc/896	f _{CK} 1/896		
0	1	1	0	fosc/768	f _{CK} 1/768		
1	1	1	0	fosc/640	f _{CK} 1/640		
0	0	0	1	fosc/512	f _{CK} 1/512		
1	0	0	1	fosc/384	f _{CK} 1/384		
0	1	0	1	fosc/256	f _{CK} 1/256		

注) (PF0, PF1, PF2, PF3)=(1, 1, 0, 1), (X, X, 1, 1)を設定した場合には、(PF0, PF1, PF2, PF3)=(1, 0, 1, 0) 設定時のフレーム周波数(fosc/896, f_{CK}1/896)を選択する。 X:don't care

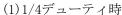
クロック出力の波形

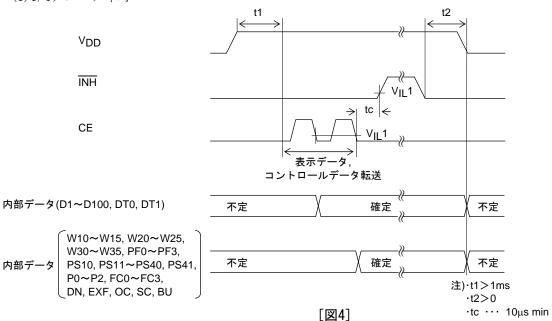


コントロー	ールデータ	クロック出力P1のクロック
PS10	PS11	周波数 fc(=1/Tc)[Hz]
1	0	クロック出力機能 (fosc/2, f _{CK} /2)
0	1	クロック出力機能 (fosc/8, f _{CK} /8)

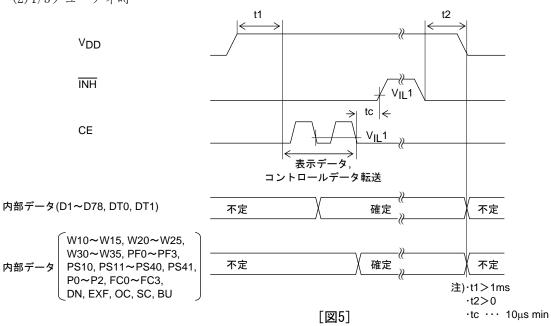
INHと表示コントロールについて

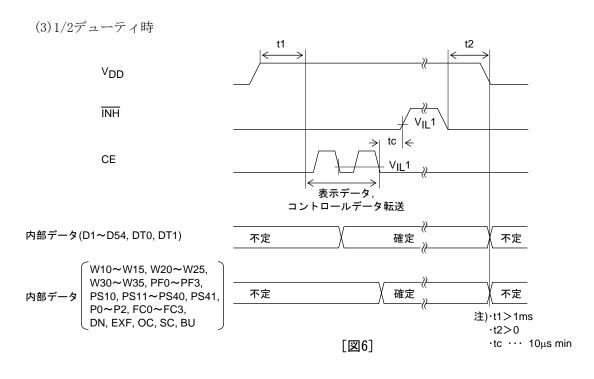
電源投入時、LSI内部のデータ (1/4デューティ時:表示データD1~D100+コントロールデータ、1/3デューティ時:表示データD1~D78+コントロールデータ、1/2デューティ時:D1~D54+コントロールデータ、1/2デューティ時:D1~D54+コントロールデータ、1/2デューティ時:D1~D54+コントロールデータ、1/2デューティ時:D1~D54+コントロールデータ)は不定となっているので、電源投入と同時に \overline{INH} =「L」とすることにより、表示を消灯し $(S1/P1~S4/P4,S5~S24,COM4/S25,COM3/S26,COM2/S27,COM1,S28···VSSレベル)、この期間中にコントローラよりシリアルデータを転送し、終了後<math>\overline{INH}$ =「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)

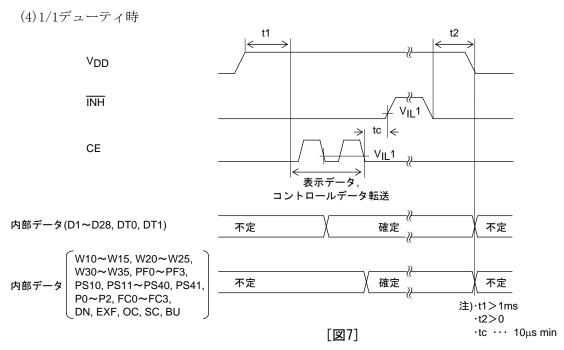




(2)1/3デューティ時





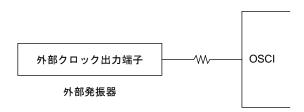


OSCI端子の周辺回路について

(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。

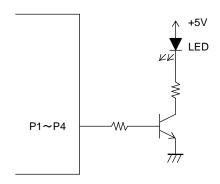


(2) 外部クロック動作モード(コントロールデータOC=「1」) 外部クロック動作モードを選択した場合は、OSCI端子に外部からクロックを入力すること。

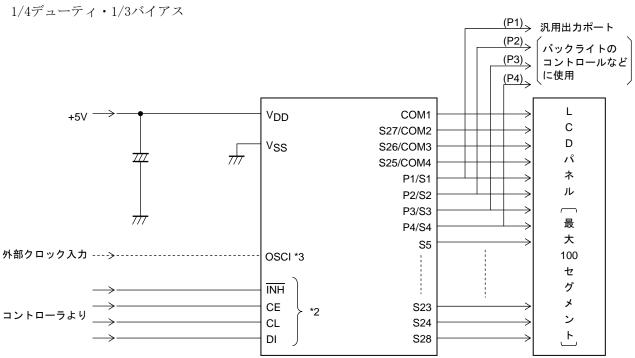


P1~P4 端子の周辺回路について

PWM出力P1~P4を用いてLEDバックライトの輝度調整を行う場合は、以下に示す回路構成にすることを 推奨する。

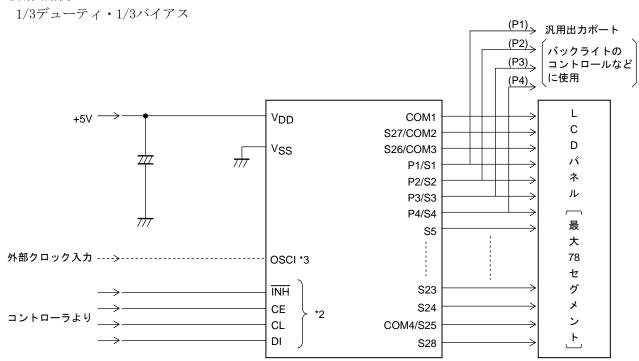


応用回路例 1



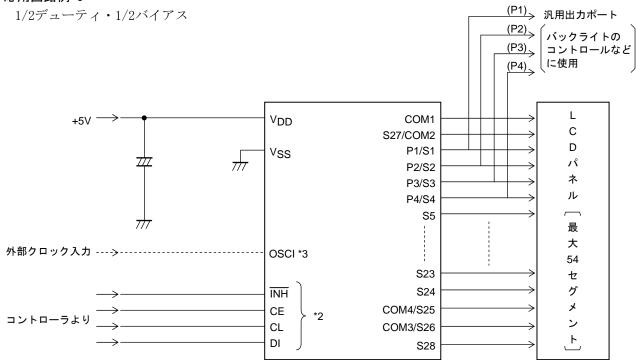
- *2 コントローラと接続する端子(CE, CL, DI, INH)は、3.3 V / 5 V対応。
- *3 外部クロック入力端子OSCIは3.3 V / 5 V対応であり、内部発振動作モード(OC = $\lceil 0 \rfloor$)時は、OSCI端子をGNDへ接続し、外部クロック動作モード(OC = $\lceil 1 \rfloor$)時は、OSCI端子に外部からクロックを入力すること。(OSCI端子の周辺回路についてを参照)

応用回路例 2

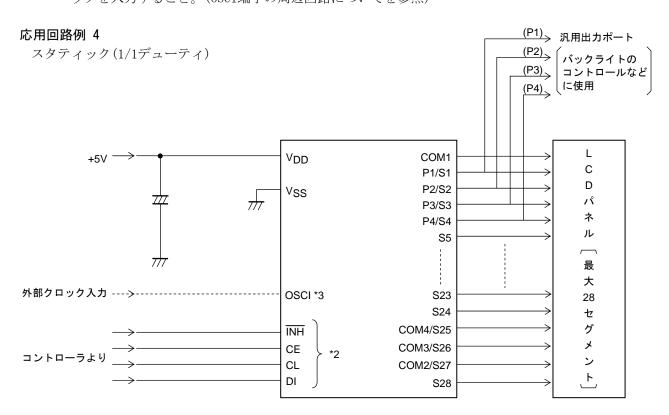


- *2 コントローラと接続する端子(CE, CL, DI, INH)は、3.3 V / 5 V対応。
- *3 外部クロック入力端子OSCIは3.3 V / 5 V対応であり、内部発振動作モード(0C = [0])時は、OSCI端子をGNDへ接続し、外部クロック動作モード(0C = [1])時は、OSCI端子に外部からクロックを入力すること。(OSCI端子の周辺回路についてを参照)

応用回路例 3



- *2 コントローラと接続する端子(CE, CL, DI, INH)は、3.3 V / 5 V対応。
- *3 外部クロック入力端子OSCIは3.3 V / 5 V対応であり、内部発振動作モード(OC = $\lceil 0 \rfloor$)時は、OSCI端子をGNDへ接続し、外部クロック動作モード(OC = $\lceil 1 \rfloor$)時は、OSCI端子に外部からクロックを入力すること。(OSCI端子の周辺回路についてを参照)



- *2 コントローラと接続する端子(CE, CL, DI, INH)は、3.3 V / 5 V対応。
- *3 外部クロック入力端子OSCIは3.3 V / 5 V対応であり、内部発振動作モード($0C = \lceil 0 \rfloor$)時は、OSCI端子をGNDへ接続し、外部クロック動作モード($0C = \lceil 1 \rfloor$)時は、OSCI端子に外部からクロックを入力すること。(OSCI端子の周辺回路についてを参照)

ORDERING INFORMATION

Device	Package	Shipping (Qty / Packing)
LC75843UGA-AH	TSSOP36 5.6x9.75 / TSSOP36 (275mil) (Pb-Free / Halogen Free)	1000 / Tape & Reel

[†] テープ&リール仕様(製品配置方向, テープサイズ含む)に関する情報については、Tape and Reel Packaging Specifications パンフレット(BRD8011/D)をご参照ください。http://www.onsemi.com/pub_link/Collateral/BRD8011-D.PDF

ON Semiconductor 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 to make changes without further notice to any products herein. ON Semiconductor makes no warranty, representation or guarantee regarding the suitability of its products for any 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. "Typical" parameters which may be provided in ON Semiconductor data sheets and/or specifications can 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 officer