

Podstawowe cechy charakterystyczne układu MCY 7880N /MCY 6880N/:

- 8-bitowe słowo danych;
- Stała lista 78 instrukcji;
- Odrębne szyny danych i adresów;
- 8-bitowa jednostka arytmetyczno-logiczna /ALU/ z możliwością pracy w systemie BCD, w systemie binarnym na słowach podwójnej długości;
- Bezpośrednie adresowanie pamięci o pojemności do 64 kbajtów;
- Sześć 8-bitowych rejestrów ogólnego przeznaczenia dostępnych dla programisty;
- 8-bitowy akumulator;
- 8-bitowy rejestr instrukcji;
- 16-bitowy licznik rozkazów;
- 16-bitowy wskaźnik stosu;
- Kanał bezpośredniego dostępu do pamięci /DMA/;
- 4 sposoby adresowania pamięci;
- Wielopoziomowy, wektorowy system przerwań;
- Programowe rozwiązanie stosu w pamięci RAM;
- Dwufazowy zegar o maksymalnej częstotliwości 3 MHz;
- Trzy napięcia zasilania +12 V; +5 V; -5 V;
- Współpraca z układami TTL /poza wejściami zegarowymi/.

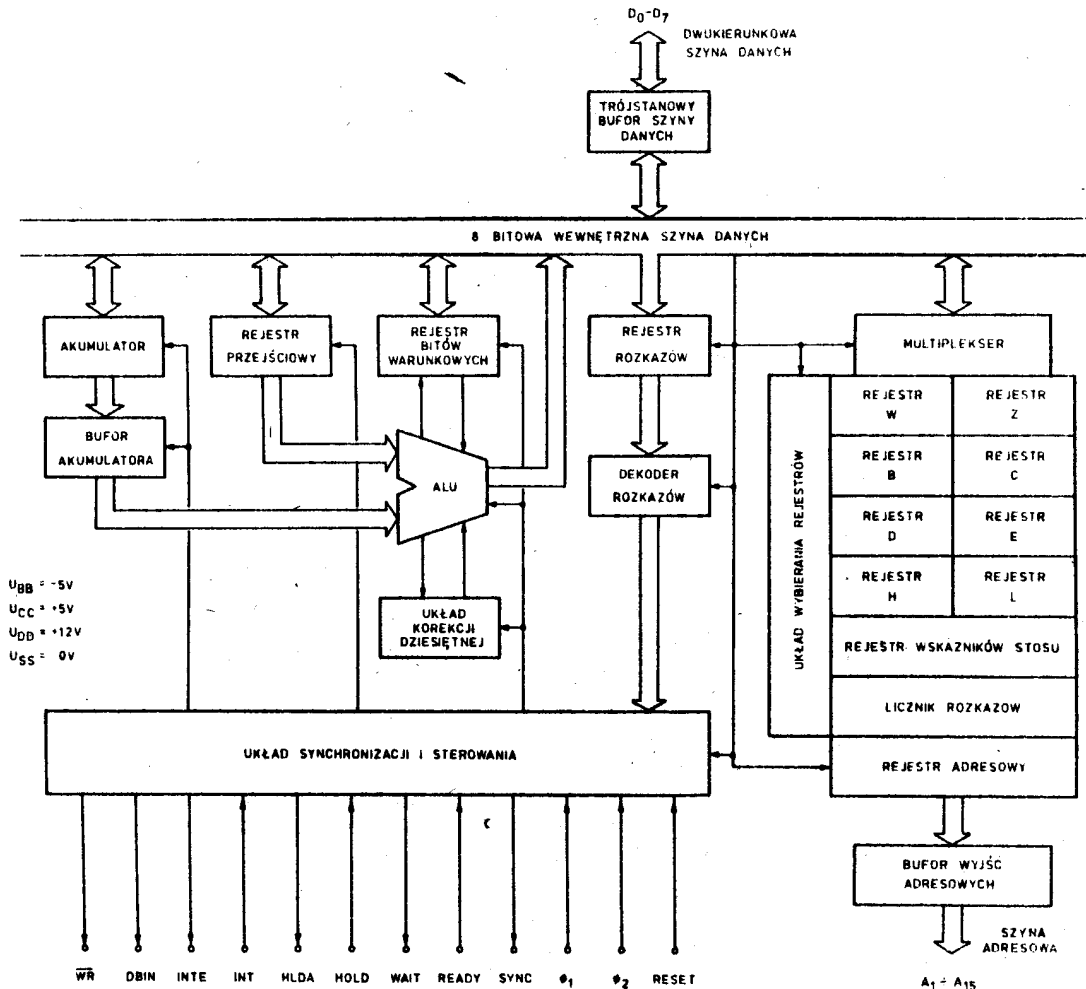
**MCY 7880N**  
**MCY 6880N**

8-bitowa równoległa  
jednostka centralna  
(CPU)

LSI NMOS  
Bramka krzemowa

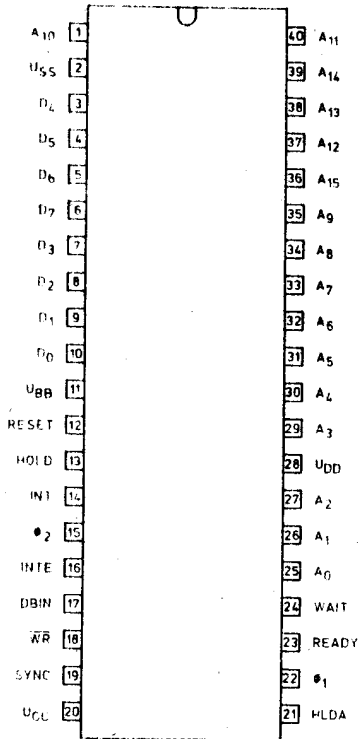
Obudowa CE 76

Blukowy schemat wewnętrzny



Układ wyprowadzeń

Opis wyprowadzeń



A<sub>15</sub> - A<sub>0</sub>  
/ADDRESS BUS/

- wyjścia trzystanowej szyny adresowej dostarczającej adresy do pamięci /8 x 64 kbitów/ lub wskazującej numer urządzenia We/Wy /32 urządzeń zewnętrznych/.

D<sub>7</sub> - D<sub>0</sub>  
/DATA BUS/

- wejścia/wyjścia trzystanowej dwukierunkowej szyny danych pozwalające na komunikowanie się jednostki centralnej z pamięcią i urządzeniami We/Wy.

SYNCH  
/SYNCHRONIZING SIGNAL/

- wyjście sygnału synchronizacji. Sygnał określa początek każdego cyklu maszynowego.

DBIN  
/DATA BUS IN/

- wyjście sygnału wskazującego zewnętrznym urządzeniom stan oczekiwania jednostki centralnej na dane.

READY

- wejście sygnału wskazującego jednostce centralnej dostępność danych na szynie. Sygnał jest używany do synchronizacji CPU z pamięcią lub urządzeniami We/Wy. Jeżeli po wysłaniu adresu jednostka centralna nie odbierze sygnału na wejściu READY, wejdzie w stan oczekiwania /WAIT/ i pozostanie w nim do momentu pojawienia się stanu wysokiego na linii READY.

WAIT

- wyjście sygnału potwierdzającego stan oczekiwania jednostki centralnej.

$\overline{\text{WR}}$   
/WRITE/

- wyjście sygnału zapisu do pamięci lub transmisji danych do urządzeń wyjścia.  $\overline{\text{WR}}$  jest w stanie niskim, gdy dane wychodzące z jednostki centralnej są stabilne.

HOLD

- wejście sygnału żądającego od jednostki centralnej przejęcia kontroli nad zewnętrzną szyną adresową i szyną danych przez urządzenia zewnętrzne. W następstwie tego sygnału jednostka centralna zawieszona swoją pracę, wprowadza szynę adresową i szynę danych w stan trzeci i wysyła sygnał HLDA.

HLDA  
/HOLD  
ACKNOWLEDGE/

- wyjście sygnału potwierdzającego możliwość przejęcia kontroli nad szyną danych i szyną adresową przez urządzenia zewnętrzne /realizacja bezpośredniego dostępu do pamięci/.

INT  
/INTERRUPT  
REQUEST/

- wejście sygnału przerwania. Sygnał ten określa żądanie przerwania wykonywanego programu. Sygnał nie jest akceptowany wówczas, gdy system jest w stanie HLDA lub przerzutnik stanu przerwania wyszerowany.

INTE  
/INTERRUPT  
ENABLE/

- wyjście sygnału określającego stan przerzutnika przerwania. Przerzutnik ten jest zerowany samoczynnie po otrzymaniu sygnału RESET lub rozpoczęciu obsługi przerwania.

RESET

- wejście sygnału zerowania. Jednostka centralna po odebraniu tego sygnału zeruje licznik rozkazów i przerzutniki sygnałów INTE i HLDA. Nie zerowane są: akumulator, rejestr bitów warunkowych, rejestr wskaźników stosu, rejestry ogólnego przeznaczenia. Sygnał RESET musi być w stanie aktywnym przez minimum 3 cykle zegarowe.

$\phi_1, \phi_2$

- wejścia sygnałów zegarowych. Są to jedyne wejścia niewspółpracujące z układami TTL.

$U_{SS}, U_{DD}, U_{CC},$   
 $U_{BB}$

- wejścia zasilające.

Parametry dopuszczalne / $U_{BB} = 0$  V/

Oznaczenie	Nazwa	Jedn.	Wartość		
			min	max	
$U_{CC}, U_{DD}, U_{SS}$	Napięcie zasilania	V	-0,3	20	
$U_W$	Napięcie na pozostałych wyprowadzeniach	V	-0,3	20	
$P_D$	Moc rozpraszana	W		1,5	
$t_{amb}$	Temperatura otoczenia w czasie pracy	MCY 7880N	$^{\circ}C$	0	+70
		MCY 6880N	$^{\circ}C$	-40	+85
$t_{stg}$	Temperatura przechowywania	MCY 7880N	$^{\circ}C$	-40	+125
		MCY 6880N	$^{\circ}C$	-55	+125

Parametry charakterystyczne statyczne

$/U_{DD} = 12$  V  $\pm 5\%$ ;  $U_{CC} = 5$  V  $\pm 5\%$ ;  $U_{BB} = -5$  V  $\pm 5\%$ ;  $U_{SS} = 0$  V;

$t_{amb} = t_{amb\ min} \div t_{amb\ max}$

Oznaczenie	Nazwa	Jedn.	Wartość		Warunki pomiaru
			min	max	
$U_{ILC}$	Napięcie wejścia zegarowego w stanie niskim	V	$U_{SS}-1$	$U_{SS}+0,8$	
$U_{IHC}$	Napięcie wejścia zegarowego w stanie wysokim	V	9	$U_{DD}+1$	
$U_{IL}$	Napięcie wejściowe w stanie niskim	V	$U_{SS}-1$	$U_{SS}+0,8$	

od. tabl.

Oznaczenie	Nazwa	Jedn.	Wartość		Warunki pomiaru
			min	max	
$U_{IH}$	Napięcie wejściowe w stanie wysokim	V	3,3	$U_{CC}+1$	
$U_{OL}$	Napięcie wyjściowe w stanie niskim	V		0,45	$I_{OL} = 1,9 \text{ mA}$ wszystkie wyjścia
$U_{OH}$	Napięcie wyjściowe w stanie wysokim	V	3,7		$I_{OH} = -150 \mu\text{A}$
$I_{DDav}$	Prąd zasilania podczas pracy /wypr. $U_{DD}$ /	mA		70	$t_{CY} = 480 \text{ ns}$
$I_{CCav}$	Prąd zasilania podczas pracy /wypr. $U_{CC}$ /	mA		80	
$I_{BBav}$	Prąd zasilania podczas pracy /wypr. $U_{BB}$ /	mA		1	
$I_{LI}$	Wejściowy prąd upływu	$\mu\text{A}$		$\pm 10$	$U_{SS} \leq U_I \leq U_{CC}$
$I_{LC}$	Prąd upływu wejść zegarowych	$\mu\text{A}$		$\pm 10$	$U_{SS} \leq U_C \leq U_{DD}$
$I_{LD}$	Prąd upływu wejść danych	$\mu\text{A}$		-100	$U_{SS} \leq U_I \leq U_{SS} + 0,8\text{V}$
		mA		-2	$U_{SS} + 0,8\text{V} \leq U_I \leq U_{CC}$
$I_{LF}$	Prąd upływu wyjść danych i adresowych w stanie wysokiej impedancji	$\mu\text{A}$		+10	$U_{ADDR/DATA} = U_{CC}$
				-100	$U_{ADDR/DATA} = U_{SS} + 0,45\text{V}$

### Parametry charakterystyczne dynamiczne

$U_{DD} = 12 \text{ V} \pm 5\%$ ;  $U_{CC} = 5 \text{ V} \pm 5\%$ ;  $U_{BB} = -5 \text{ V} \pm 5\%$ ;  $U_{SS} = 0 \text{ V}$ ;

$t_{amb} = t_{amb \text{ min}} \div t_{amb \text{ max}}$

Oznaczenie	Nazwa	Jedn.	Wartość	
			min	max
$t_{CY}$	Okres zegara	$\mu\text{s}$	0,48	2
$t_r, t_f$	Czas narastania i opadania impulsów zegarowych	ns	0	50
$t_{\theta 1}$	Szerokość impulsu fazy $\theta_1$	ns	60	
$t_{\theta 2}$	Szerokość impulsu fazy $\theta_2$	ns	220	
$t_{D1}$	Opóźnienie narastającego zbocza fazy $\theta_2$ względem opadającego zbocza fazy $\theta_1$	ns	0	
$t_{D2}$	Opóźnienie narastającego zbocza fazy $\theta_1$ względem opadającego zbocza fazy $\theta_1$	ns	70	

od. tabl.

Oznaczenie	Nazwa	Jedn.	Wartość	
			min	max
$t_{DJ}$	Opóźnienie narastającego zbocza fazy $\phi_2$ względem narastającego zbocza fazy $\phi_1$	ns	80	
$t_{DA}$	Opóźnienie sygnału adresowego względem narastającego zbocza fazy $\phi_2$	ns		200
$t_{DD}$	Opóźnienie wyjścia danych względem narastającego zbocza $\phi_2$	ns		220
$t_{DC}$	Opóźnienie wyjścia sygnałów SYNC, $\overline{WR}$ , WAIT, HLDA względem narastającego zbocza faz $\phi_1$ lub $\phi_2$	ns		120
$t_{DF}$	Opóźnienie wyjścia sygnału DBIN względem narastającego zbocza fazy $\phi_2$	ns	25	140
$t_{DI}$	Opóźnienie wejścia szyny danych w stan oczekiwania na przyjęcie danych względem narastającego zbocza $\phi_2$	ns		$t_{DF}$
$t_{DS1}$	Czas podtrzymania danych wejściowych względem opadającego zbocza fazy $\phi_1$ przy DBIN = 1	ns	30	
$t_{DS2}$	Czas podtrzymania danych wejściowych względem narastającego zbocza fazy $\phi_2$ przy DBIN = 1	ns	150	
$t_{DH}$	Czas podtrzymania danych wejściowych względem narastającego zbocza fazy $\phi_2$ przy DBIN = 1	ns	uwaga 1	
$t_{IE}$	Opóźnienie zmiany stanu sygnału INT $\overline{E}$ względem narastającego zbocza fazy $\phi_2$	ns		200
$t_{RS}$	Czas podtrzymania sygnału READY względem opadającego zbocza fazy $\phi_2$	ns	120	
$t_{HS}$	Czas podtrzymania sygnału HOLD względem narastającego zbocza fazy $\phi_2$	ns	140	
$t_{IS}$	Czas podtrzymania sygnału INT względem opadającego zbocza fazy $\phi_2$	ns	120	
$t_H$	Czas podtrzymania sygnałów READY, INT, HOLD względem opadającego zbocza fazy $\phi_2$	ns	0	
$t_{FD}$	Opóźnienie wejścia wyjść adresowych i danych w stan wysokiej impedancji w stanie HOLD	ns		120
$t_{AW}$	Czas podtrzymania adresów przed sygnałem $\overline{WR}$	ns	uwaga 2	

cu. tabl.

Oznaczenie	Nazwa	Jedn.	Wartość	
			min	max
$t_{DW}$	Czas podtrzymania danych wyjściowych przed sygnałem WR	ns	uwaga 3	
$t_{WD}$	Czas podtrzymania danych wyjściowych po sygnale WR	ns	uwaga 4	
$t_{WA}$	Czas pozostawania adresów po sygnale WR	ns	uwaga 4	
$t_{HF}$	Opóźnienie wejścia wyjść adresowych i danych w stan wysokiej impedancji względem narastającego zbocza HLDA	ns	uwaga 5	
$t_{WF}$	Opóźnienie wejścia wyjść adresowych i danych w stan wysokiej impedancji względem narastającego zbocza WR	ns	uwaga 6	
$t_{AH}$	Czas podtrzymania adresów po sygnale DBIN podczas HLDA = 1	ns	-20	

U w a g a 1. Mniejszy spośród:  $t_{DF}$  lub 50 ns

U w a g a 2.  $t_{AW} = 2 t_{CY} - t_{D3} - t_r - 140$  ns

U w a g a 3.  $t_{DW} = t_{CY} - t_{D3} - t_r - 170$  ns

U w a g a 4. Jeżeli HLDA = 0  $t_{WD} = t_{WA} = t_{D3} + t_r + 10$  ns,  
jeżeli HLDA = 1  $t_{WD} = t_{WA} = t_{WF}$

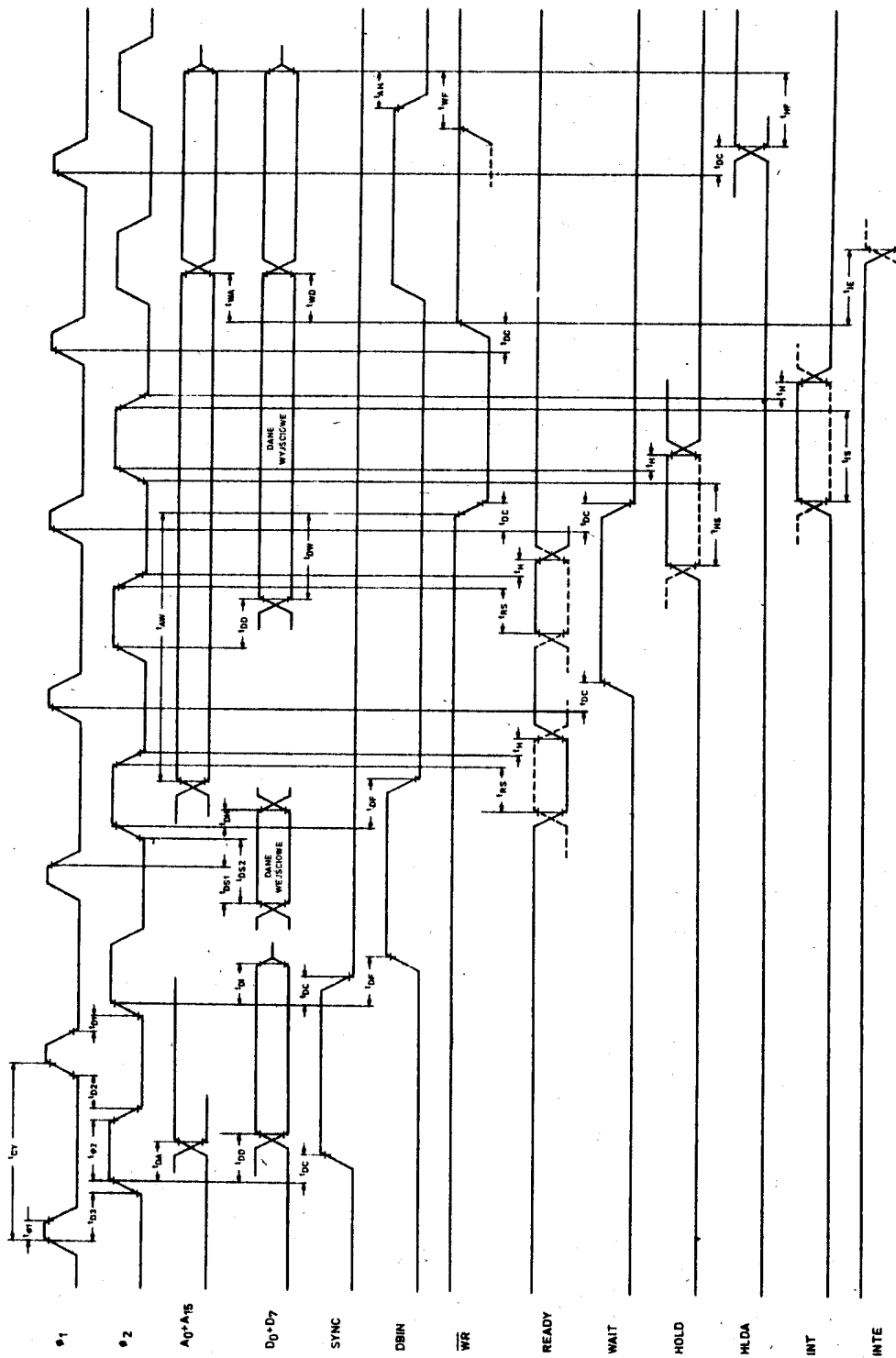
U w a g a 5.  $t_{HF} = t_{D3} + t_r - 50$  ns

U w a g a 6.  $t_{WF} = t_{D3} + t_r - 10$  ns

### Parametry dynamiczne pojemności

$U_{BB} = -5$  V;  $U_{CC} = U_{DD} = U_{SS} = 0$  V;  $t_{amb} = t_{amb\ min} \div t_{amb\ max}$

Oznaczenie	Nazwa	Jedn.	Wartość		Warunki pomiaru
			min	max	
$C_{\beta}$	Pojemność wejść zegarowych	pF	17	25	f = 1 MHz wyprowadzenia niemierzone zwarte z $U_{SS}$
$C_I$	Pojemność wejściowa	pF	6	10	
$C_O$	Pojemność wyjściowa	pF	10	20	



Definicje parametrów dynamicznych