## C164CI-ControllerBoard (Art.# 1290)

## **Technische Daten:**

Betriebsspannung: 7 V bis 24 V

Versorgungsausgang für externe Lasten: 5V max. 400mA (Summenlast am Schaltregler 500mA gesamt)

Mikrocontroller: 16 Bit, InfineonC164CI8EM Taktrate: intern 20MHz, (5MHz Quarz, PLL)

Flash-ROM: 512 kB, organisiert in 8 Segmenten à 64 kB (Segmente 0 bis 7) SRAM: 128kB, organisiert in zwei Segmenten à 64kB (Segmente 8 und 9)

Referenzspannung AC: 4,096V

I/O-Ports: 16 digital, 8 analog 10Bit, 3x PLM, 2x Frequenzmeßeingänge

(Ausgänge je max. 5mA belastbar.)

Schnittstellen:

- RS232 inkl. Pegelwandler und Hardwarehandshake(RTS/CTS)
- CAN-Bus
- I2C-Bus (5V-Pegel, 100kHz)

Pinkompatibel zur CC2

Das C164CI-ControllerBoard kann als Ersatz für die CC2-Unit von verwendet werden.

Die Platine ist pin- und 100% funktionskompatibel gehalten.

Durch den Einsatz modernerer Peripherie konnte das Layout stark optimiert werden, wodurch lediglich nur noch eine Platinenseite für die Bestückung erforderlich ist. Dadurch ist die Bauhöhe geringer.

Durch dein Einsatz eines moderneren, leistungsfähigeren und deutlich effizienteren Schaltreglers ist die Stromaufnahme gesunken, und es können höhere Lasten am 5V-Ausgang mit bis zu 400mA angeschlossen werden.

## **Pinbelegung:**

U	O
P1H.0	P1H.1
P1H.2	P1H.3
P1H.4	P1H.5
P1H.6	P1H.7
GND	GND
GND	PLM.0
BEEP	PLM.1
FRQ.1	DCF/FRQ.0
GND	GND
ADC.0	ADC.1
ADC.2	ADC.3
ADC.4	ADC.5
ADC.6	ADC.7
GND	GND
SCL	SDA
CANTxD	CAN RxD
CANL	CANH
dig. TxD	dig RxD
dig CTS	μC CTS
dia RTS	u RTS

00	P1H.0	P1H.1	
00	P1H.2	P1H.3	
00	P1H.4	P1H.5	
00	P1H.6	P1H.7	
00	GND	GND	
00	BND	PLH 0	
00	BEEP	PLH 1	U
00	FRQ 1	DCF/FRQ0	ard
00	GND	GND	0
00	ADC 0	ADC 1	മന
00	ADC 2	ADC 3	
00	ADC 4	ADC 5	i du _i
00	ADC 6	ADC 7	197
00	BND	GND	F 00
00	I2C 6CL	I2C 6DA	본전
00	CAN TxD	CAN RxD	Contr 2018 AH
00	CAN H	CAN L	
00	dig TxD	dig RxD	* G /
00	dig CTS	υC CT6	3448
00	dig RTS	μC RT6	üoü

PWR 7-24	GND	] 00
/6LEEP	GND	00
5 Volt	GND	00
5 Volt	GND	00
NC	GND	00
PL1.7	PL1.6	00
PL1.5	PL1.4	00
PL1.3	PL1.2	] 00
PL1.1	PL1.0	00
GND	GND	00
RSTOUT	NMI	00
RSTIN	GND	00
BODT	GND	00
таон	GND	00
GND	NC	00
NC	NC	7 o o
TxD	CTS	00
RxD	RTS	] o c
NC	NC	7 o c

7-24V in	GND
/Sleep	GND
5V out	GND
5V out	GND
N.C.	GND
P1L.7	P1L.6
P1L.5	P1L.4
P1L.3	P1L.2
P1L.1	P1L.0
GND	GND
RSTOUT	NMI
RSTIN	GND
BOOT	GND
HOST	GND

GND	N.C.
N.C.	N.C.
TxD	CTS
RxD	RTS
N.C.	N.C.

Auf dem Bestückungsdruck der Platine hat sich leider beim CAN-Bus ein lkeiner Fehler eingeschlichen.

Beim Aufdruck sind CAN L und CAN H vertauscht. CANL ist, wie in obiger Tabelle angegeben, am Platinenrand und CANH auf der Innenseite.

## Pinbeschreibung:

Versorgungspin. Hier wird eine Versorgungsspannung von 7 bis 24V angelegt.
alle GND-Pins sind intern über eine MAssefläche verbunden.
Sleep/Enable-Eingang des Schaltreglers. Wird die Funktion nicht genutzt, muß dieser Pin offen gelassen werden. Wird der Pin auf GND gezogen, wird der Schaltregler abgeschaltet. Dies ist z.B. für Batterieanwendungen sinnvoll, um den Controller abzuschalten. Dieser Pin hängt über einen 2kOhm-Widerstand am 7-24V-Versorgungseingang. Die Spannung an diesem Pin ist daher immer größer 5V!
5V Ausgang des Schaltreglers. Dieser Pin kann zum Versorgen von externen Komponenten verwendet werden. Dies ist gleichzeitig die interne Versorgung des Controllers, RAM, Flash, Pegelwandler etc Die Platine darf hierüber nicht extern versorgt werden.
Reseteingang. Einkurzzeitiges Verbinden mit GND läßt den Controller neu starten.
Resetausgang. Hierüber können externe Komponenten zurückgesetzt werden. Der Resetausgang wird bei externen Resets und Software-REsets getriggert.
Hierüber wird der BSL-Modus zum Laden von Betriebssystemen eingeleitet, wenn der Pin bei einem Reset und mind. eine Sekunde danach auf GND gezogen wird.
Port P3.4, hierüber wird der Hostmodus eingeleitet, wenn der Pin bei einem Reset und mind. eine Sekunde danach auf GND gezogen wird. Der Pin kann auch als Open-Drain-Ausgang fungieren. Es sollten daher niemals direkt 5V an diesem Pin angelegt werden. An diesem Pin wird auch die HOST-LED angeschlossen, durch welche Fehlercodes ausgegeben werden können, und durch Dauerleuchten der Host-Modus signalisiert wird. (Die LED sollte über einen PNP-Transistor oder einem Puffer-IC angeschlossen werden.)
Non-maskable interrupt
I/O-Ports 0 bis 7
I/O-Ports 8 bis 15
PWM-Ausgänge (P8.0, P8.1)
Ausgang für Piezolautsprecher, PWM-Ausgang (P8.2)
Frequenzmeß eingänge (P8.3, P3.6), FRQ.0 kann zum Anschluß einer aktiven DCF77-Antenne verwendet werden.
Analogmeßeingänge (P5.0-P5.7), 10Bit Meßbereich 0-4,092V
I <sup>2</sup> C-Bus Taktleitung
I <sup>2</sup> C-Bus Datenleitung
Digitalpegel der CAN-Bus-Sendeleitung am µController
Digitalpegel der CAN-Bus-Empfangsleitung am µController (nur für Diagnose!)
CAN-Bus
TTL-Pegel RS232 Sendeleitung (intern fest verbunden mit Pegelwandler)
TTL-Pegel RS232 Empfangsleitung, nur für Diagnose! (intern fest verbunden mit Pegelwandler)
TTL-Pegel RTS am Pegelwandler
TTL-Pegel CTS am Pegelwandler
TTL-Pegel RTS am µController (P3.15), mit dig. RTS verbinden für HW-Handshake
TTL-Pegel CTS am µController (P3.13), mit dig. CTS verbinden für HW-Handshake, ansonsten mit GND
RS232 Sendeleitung (HWCOM)
RS232 Empfangsleitung (HWCOM)
RS232 Request-to-Send (HWCOM)
RS232 Clear-to-Send (HWCOM)

