

# Ai8H1K08T-33I-TSSOP20/QFN20/SOP16

## 1. 特性及价格 (有16位硬件乘除法器MDU16, 准16位单片机)

➤ 选型价格 (不需要外部晶振、不需要外部复位, 12 位 ADC, 15 通道)

## ➤ 内核

- ✓ 超高速 8051 内核 (1T)，比传统 8051 约快 12 倍以上
  - ✓ 指令代码完全兼容传统 8051
  - ✓ 29 个中断源，4 级中断优先级
  - ✓ 支持在线仿真

### ➤ 工作电压

- ✓ 1.9V~5.5V

## ➤ 工作温度

- ✓ -20°C~65°C (内部高速 IRC 温漂-0.76%~+0.98%)
  - ✓ -40°C~85°C (内部高速 IRC 温漂±1.3%)
  - ✓ -40°C~125°C (内部高速 IRC 温漂±3%，当温度高于 85°C 时请使用外部 24MHz 及以下的晶振)

## ➤ Flash 存储器

- ✓ 最大 17K 字节 FLASH 程序存储器 (ROM)，用于存储用户代码
  - ✓ 支持用户配置 EEPROM 大小，512 字节单页擦除，擦写次数可达 10 万次以上
  - ✓ 支持在系统编程方式 (ISP) 更新用户应用程序，无需专用编程器
  - ✓ 支持单芯片仿真，无需专用仿真器，理论断点个数无限制

## ➤ SRAM

- ✓ 128 字节内部直接访问 RAM (DATA, C 语言程序中使用 data 关键字进行声明)
  - ✓ 128 字节内部间接访问 RAM (IDATA, C 语言程序中使用 idata 关键字进行声明)
  - ✓ 1024 字节内部扩展 RAM (内部 XDATA, C 语言程序中使用 xdata 关键字进行声明)

## ➤ 时钟控制

- ✓ 内部高精度、高稳定的高速 IRC (33MHz 及以下, ISP 编程时选择或手动输入, 还可以用户软件分频到较低的频率工作, 如 100KHz)
  - ◆ 误差±0.3% (常温下 25°C)
  - ◆ -0.76%~+0.98% 温漂 (温度范围, -20°C~65°C, 以 25°C 为参考点)
  - ◆ -1.35%~+1.30% 温漂 (温度范围, -40°C~85°C, 以 25°C 为参考点)
  - ◆ -3%~+3% 温漂 (温度范围, -40°C~125°C, 以 42.5°C 为参考点)
- ✓ 内部 32KHz 低速 IRC (为了低功耗, 省去了温度补偿和电压补偿电路, 误差较大)
- ✓ 外部晶振 (33MHz 及以下) 和外部时钟
 

用户可自由选择上面的 3 种时钟源

(芯片上电工作过程: 上电复位/复位脚复位/看门狗复位/低压检测复位时, 芯片默认从 ISP 系统程序开始执行代码, 此时固定使用内部 24MHz 的高速 IRC 时钟, 当需要下载用户程序且下载完成后复位到用户程序区或者不需要下载直接复位到用户程序区时, 默认会使用上次用户下载时所调节的高速 IRC 时钟, 如果用户程序需要使用外部高速晶振、外部 32.768KHz 晶振或者内部 30KHz 低速 IRC, 则需要用户软件先启动相应的时钟, 然后通过设置 CLKSEL 寄存器进行切换)

#### ➤ 复位

- ✓ 硬件复位
  - ◆ 上电复位, 实测电压值为 1.69V~1.82V。 (在芯片未使能低压复位功能时有效)
 

上电复位电压由一个上限电压和一个下限电压组成的电压范围, 当工作电压从 5V/3.3V 向下掉到上电复位的下限门槛电压时, 芯片处于复位状态; 当电压从 0V 上升到上电复位的上限门槛电压时, 芯片解除复位状态。
  - ◆ 复位脚复位, 出厂时 P5.4 默认为 I/O 口, ISP 下载时可将 P5.4 管脚设置为复位脚 (注意: 当设置 P5.4 管脚为复位脚时, 复位电平为低电平)
  - ◆ 看门狗溢出复位
    - ◆ 低压检测复位, 提供 4 级低压检测电压: 1.9V、2.3V、2.8V、3.7V。
 

每级低压检测电压都是由一个上限电压和一个下限电压组成的电压范围, 当工作电压从 5V/3.3V 向下掉到低压检测的下限门槛电压时, 低压检测生效; 当电压从 0V 上升到低压检测的上限门槛电压时, 低压检测生效。
- ✓ 软件复位
  - ◆ 软件方式写复位触发寄存器

#### ➤ 中断

- ✓ 提供 29 个中断源: INT0 (支持上升沿和下降沿中断)、INT1 (支持上升沿和下降沿中断)、INT2 (只支持下降沿中断)、INT3 (只支持下降沿中断)、INT4 (只支持下降沿中断)、定时器 0、定时器 1、定时器 2、串口 1、串口 2、ADC 模数转换、LVD 低压检测、SPI、I<sup>2</sup>C、比较器、PWMA、PWMB、RTC、TKS、P1 口中断、P3 口中断、P5 口中断、串口 1 的 DMA 接收和发送中断、串口 2 的 DMA 接收和发送中断、SPI 的 DMA 中断、ADC 的 DMA 中断以及存储器到存储器的 DMA 中断。
- ✓ 提供 4 级中断优先级
- ✓ 主时钟停振/省电模式下可以唤醒的中断: INT0(P3.2)、INT1(P3.3)、INT2(P3.6)、INT3(P3.7)、INT4(P3.0)、T0(P3.4)、T1(P3.5)、T2(P1.2)、RXD(P3.0/P3.6/P1.6)、RXD2(P1.0)、I2C\_SDA(P1.4/P3.3)、SPI\_SS(P5.4/P3.5) 以及比较器中断、低压检测中断、掉电唤醒定时器唤醒以及所有端口的 I/O 中断。

#### ➤ 数字外设

- ✓ 3 个 16 位定时器: 定时器 0、定时器 1、定时器 2, 其中定时器 0 的模式 3 具有 NMI (不可屏蔽中断) 功能, 定时器 0 和定时器 1 的模式 0 为 16 位自动重载模式
- ✓ 2 个高速串口: 串口 1、串口 2, 波特率时钟源最快可为 FOSC/4
- ✓ 8 路/2 组高级 PWM, 可实现带死区的控制信号, 并支持外部异常检测功能, 另外还支持 16 位定时器、8

- 个外部中断、8 路外部捕获测量脉宽等功能
- ✓ SPI: 支持主机模式和从机模式以及主机/从机自动切换
- ✓ I<sup>2</sup>C: 支持主机模式和从机模式
- ✓ MDU16: 硬件 16 位乘除法器（支持 32 位除以 16 位、16 位除以 16 位、16 位乘 16 位、数据移位以及数据规格化等运算）
- ✓ RTC: 支持年、月、日、时、分、秒、次秒（1/128 秒），并支持时钟中断和一组闹钟
- ✓ I/O 口中断: 所有的 I/O 均支持中断，每组 I/O 中断有独立的中断入口地址，所有的 I/O 中断可支持 4 种中断模式：高电平中断、低电平中断、上升沿中断、下降沿中断。提供 4 级中断优先级并支持掉电唤醒功能。
- ✓ DMA: 支持 Memory-To-Memory、SPI、UART1TX/UART1RX、UART2TX/UART2RX、ADC（自动计算多次 ADC 结果的平均值）

#### ➤ 模拟外设

- ✓ 超高速 ADC，支持 12 位高精度 15 通道（通道 0~通道 14）的模数转换，速度最快能达到 800K（每秒进行 80 万次 ADC 转换）
- ✓ ADC 的通道 15 用于测试内部 1.19V 参考信号源（芯片在出厂时，内部参考信号源已调整为 1.19V）
- ✓ 比较器，一组比较器（比较器的正端可选择 CMP+ 端口和所有的 ADC 输入端口，所以比较器可当作多路比较器进行分时复用）
- ✓ 触摸按键：最多支持 16 个触摸按键；每个触摸按键能够独立使能；内部参考电压 4 级可调；灵活的充放电时间设置以及内部工作频率设置；支持低功耗触摸唤醒
- ✓ DAC: 8 路高级 PWM 定时器可当 8 路 DAC 使用

#### ➤ GPIO

- ✓ 最多可达 16 个 GPIO: P1.0~P1.7（无 P1.2）、P3.0~P3.7、P5.4
- ✓ 所有的 GPIO 均支持如下 4 种模式：准双向口模式、强推挽输出模式、开漏模式、高阻输入模式
- ✓ 除 P3.0 和 P3.1 外，其余所有 IO 口上电后的状态均为高阻输入状态，用户在使用 IO 口时必须先设置 IO 口模式。另外每个 I/O 均可独立使能内部 4K 上拉电阻

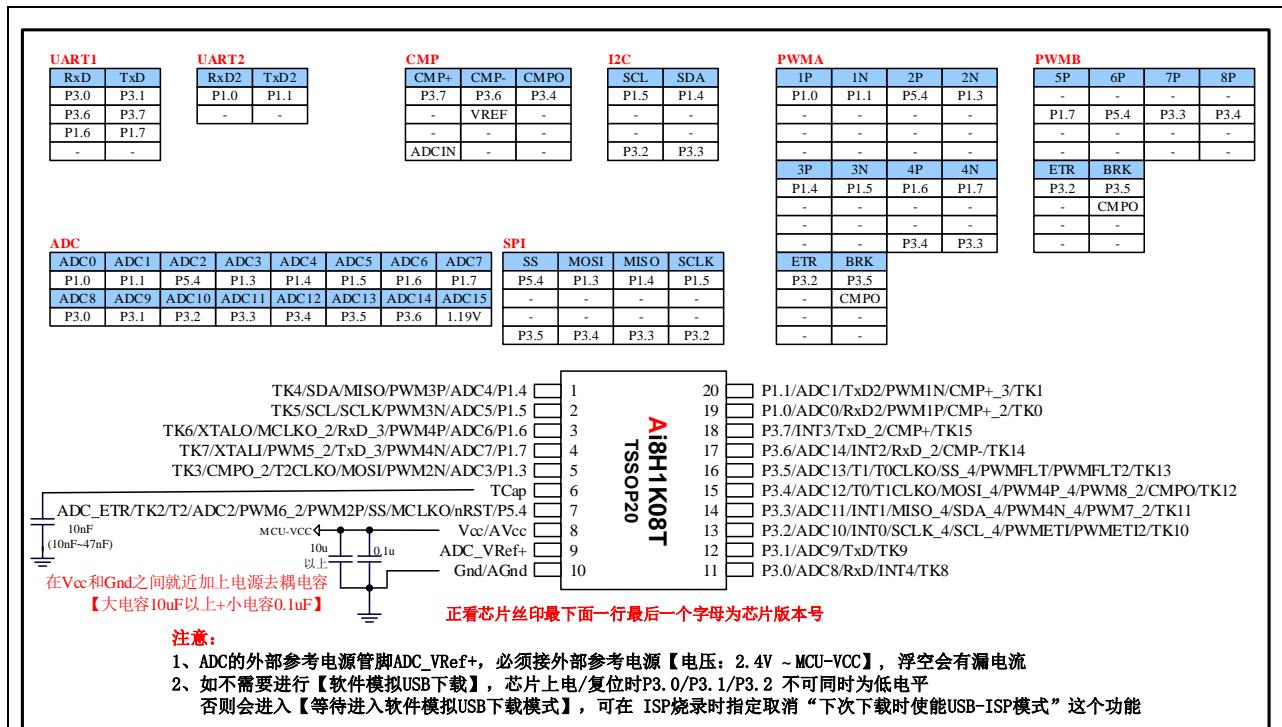
#### ➤ 封装

- ✓ TSSOP20、QFN20

#### ✓ 特别说明

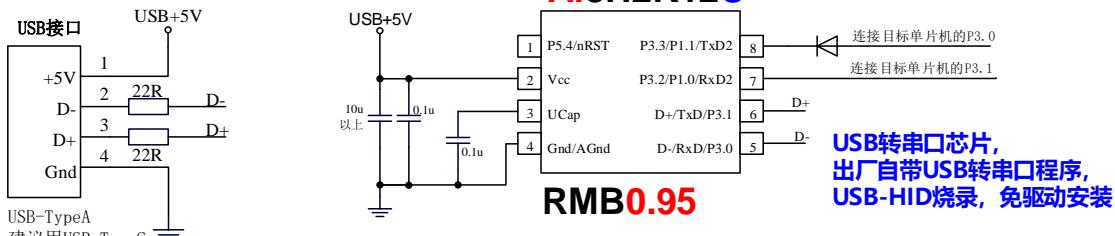
- ✓ 本系列芯片有 CHIPID 功能
- ✓ 本系列芯片有所有的 I/O 口中断功能，有 4 级中断优先级，可掉电唤醒
- ✓ 本系列芯片的比较器为 4P+2N 版本

## 2. 管脚图, TSSOP20, 最小系统, 通用USB转串口下载/仿真线路



### 使用USB转串口芯片进行ISP下载/烧录/仿真, 目标系统 手动停电/上电

**Ai8H2K12U**



也可以用STC8H2K12U-SOP8取代Ai8H2K12U-SOP8 P5.4管脚高电平供电

#### 【ISP下载/编程/烧录, 操作步骤】

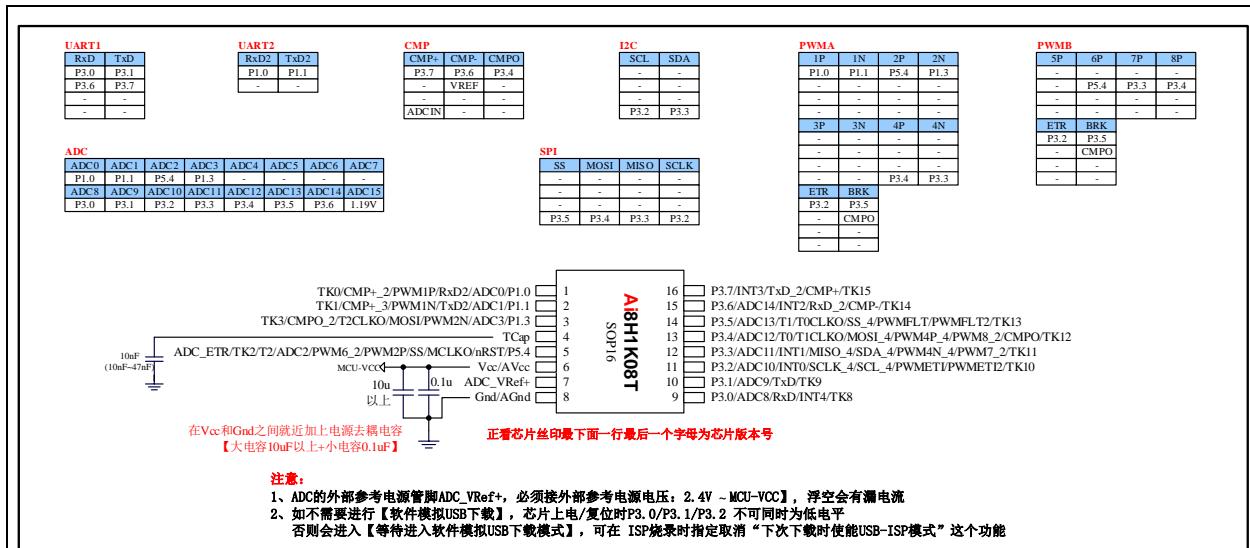
1. 点击电脑端 ISP 软件的【下载/编程】按钮
2. 给目标系统上电, 或者重新给目标系统上电  
如果在点击【下载/编程】按钮前, 目标系统已上电, 则需要停电再重新上电  
电脑端软件提示: 下载编程进行中, 数秒后提示成功

### 关于 I/O 的注意事项:

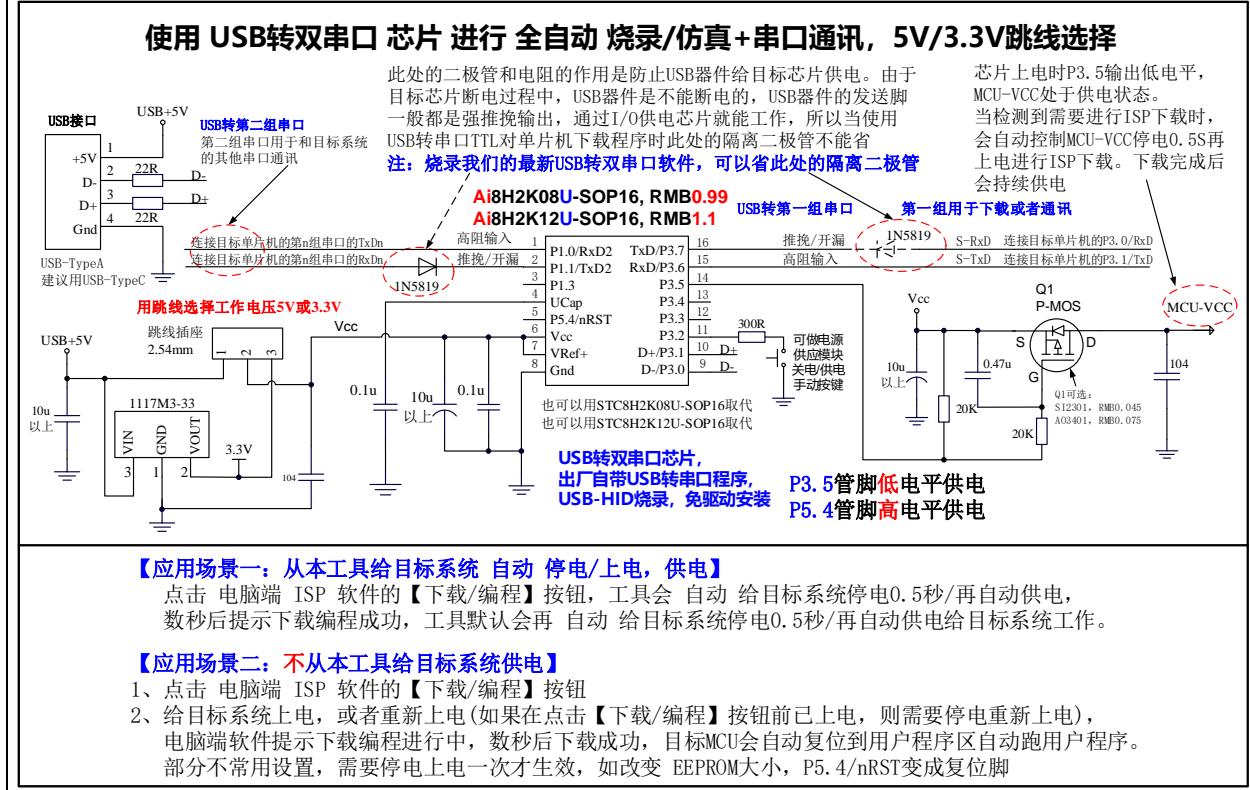
1. P3.0 和 P3.1 口上电后的状态为弱上拉/准双向口模式
2. 除 P3.0 和 P3.1 外, 其余所有 IO 口上电后的状态均为高阻输入状态, 用户在使用 IO 口前必须先设置 IO 口模式
3. 芯片上电时, 若 P3.0 和 P3.1 同时为低电平, P3.2 口会短时间由高阻输入状态切换到双向口模式, 用以读取 P3.2 口外部状态来判断是否需要进入 USB 下载模式
4. 芯片上电时如果不需要使用 USB 进行 ISP 下载, P3.0/P3.1/P3.2 这 3 个 I/O 口不能同时为低电平, 否则会进入 USB 下载模式而无法运行用户代码
5. 当使用 P5.4 当作复位脚时, 这个端口内部的 4K 上拉电阻会一直打开; 但 P5.4 做普

通 I/O 口时，基于这个 I/O 口与复位脚共享管脚的特殊考量，端口内部的 4K 上拉电阻依然会打开大约 6.5 毫秒时间，再自动关闭（当用户的电路设计需要使用 P5.4 口驱动外部电路时，请务必考虑上电瞬间会有 6.5 毫秒时间的高电平的问题）

### 3. 管脚图, SOP16, 最小系统, 通用 USB 转串口下载/仿真线路



#### 使用 USB转双串口 芯片 进行 全自动 烧录/仿真+串口通讯, 5V/3.3V跳线选择

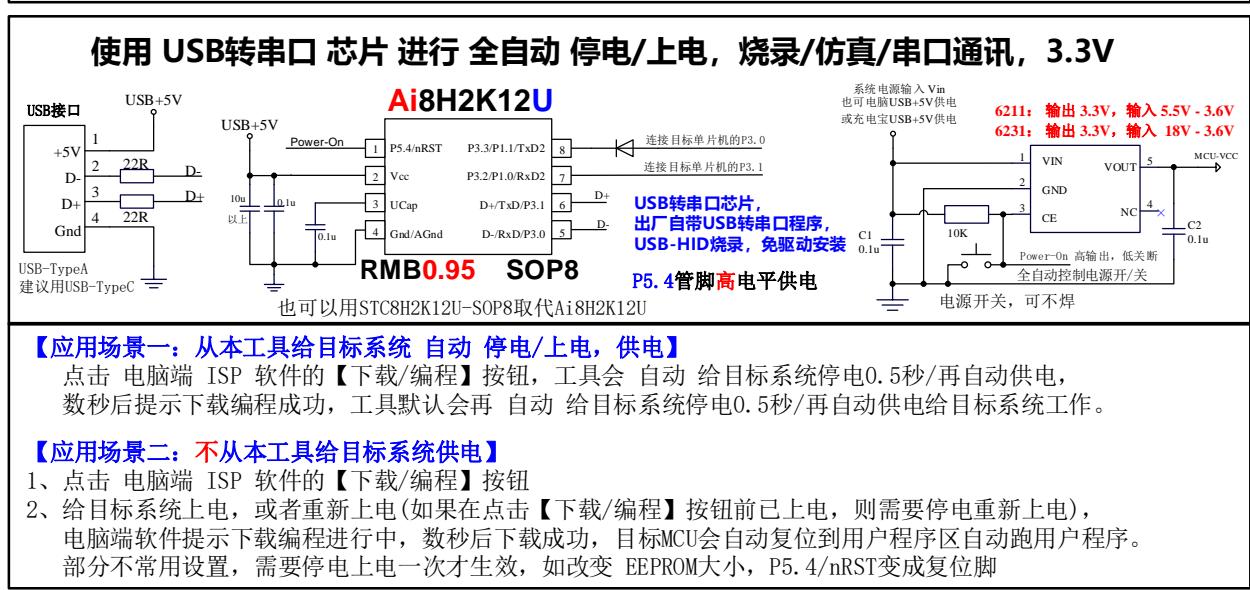
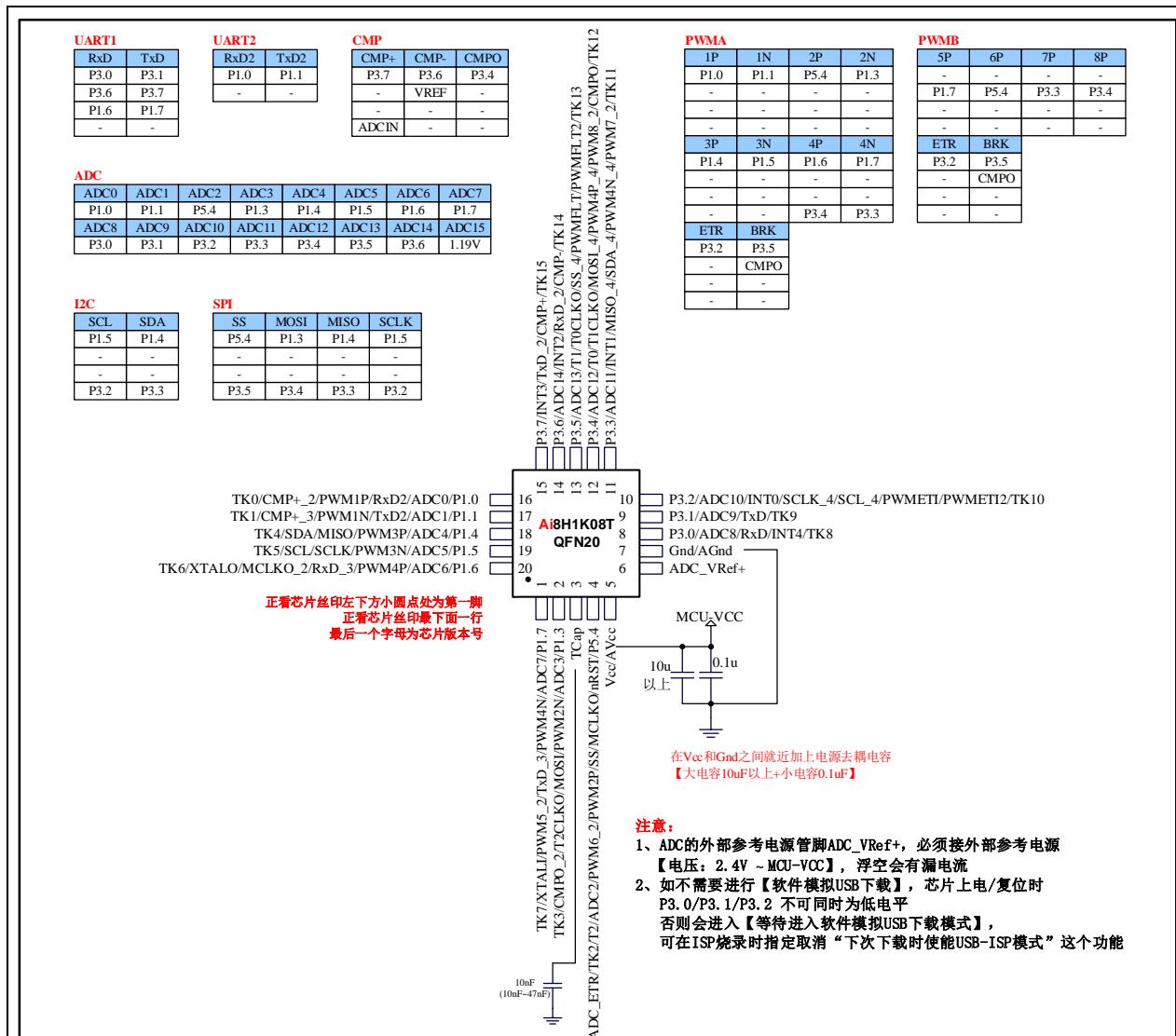


#### 关于 I/O 的注意事项:

- 1、P3.0 和 P3.1 口上电后的状态为弱上拉/准双向口模式
- 2、除 P3.0 和 P3.1 外, 其余所有 IO 口上电后的状态均为高阻输入状态, 用户在使用 IO 口前必须先设置 IO 口模式
- 3、芯片上电时, 若 P3.0 和 P3.1 同时为低电平, P3.2 口会短时间由高阻输入状态切换到双向口模式, 用以读取 P3.2 口外部状态来判断是否需要进入 USB 下载模式
- 4、芯片上电时如果不需要使用 USB 进行 ISP 下载, P3.0/P3.1/P3.2 这 3 个 I/O 口不能同时为低电平, 否则会进入 USB 下载模式而无法运行用户代码

- 5、当使用 P5.4 当作复位脚时，这个端口内部的 4K 上拉电阻会一直打开；但 P5.4 做普通 I/O 口时，基于这个 I/O 口与复位脚共享管脚的特殊考量，端口内部的 4K 上拉电阻依然会打开大约 6.5 毫秒时间，再自动关闭（当用户的电路设计需要使用 P5.4 口驱动外部电路时，请务必考虑上电瞬间会有 6.5 毫秒时间的高电平的问题）

#### 4. 管脚图, QFN20, 最小系统, 通用 USB 转串口下载/仿真线路



## 关于 I/O 的注意事项：

- 1、P3.0 和 P3.1 口上电后的状态为弱上拉/准双向口模式
- 2、除 P3.0 和 P3.1 外，其余所有 IO 口上电后的状态均为高阻输入状态，用户在使用 IO 口前必须先设置 IO 口模式
- 3、芯片上电时，若 P3.0 和 P3.1 同时为低电平，P3.2 口会短时间由高阻输入状态切换到双向口模式，用以读取 P3.2 口外部状态来判断是否需要进入 USB 下载模式
- 4、芯片上电时如果不需要使用 USB 进行 ISP 下载，P3.0/P3.1/P3.2 这 3 个 I/O 口不能同时为低电平，否则会进入 USB 下载模式而无法运行用户代码
- 5、当使用 P5.4 当作复位脚时，这个端口内部的 4K 上拉电阻会一直打开；但 P5.4 做普通 I/O 口时，基于这个 I/O 口与复位脚共享管脚的特殊考量，端口内部的 4K 上拉电阻依然会打开大约 6.5 毫秒时间，再自动关闭（当用户的电路设计需要使用 P5.4 口驱动外部电路时，请务必考虑上电瞬间会有 6.5 毫秒时间的高电平的问题）

## 5. 管脚说明

编号		名称	类型	说明
TSSOP20	QFN20	SOP16		
1	18		P1.4	I/O 标准 IO 口
			ADC4	I ADC 模拟输入通道 4
			PWM3P	I/O PWM3 的捕获输入和脉冲输出正极
			MISO	I/O SPI 主机输入从机输出
			SDA	I/O I2C 接口的数据线
			TK4	I 触摸按键
2	19		P1.5	I/O 标准 IO 口
			ADC5	I ADC 模拟输入通道 5
			PWM3N	O PWM3 的脉冲输出负极
			SCLK	I/O SPI 的时钟脚
			SCL	I/O I2C 的时钟线
			TK5	I 触摸按键
3	20		P1.6	I/O 标准 IO 口
			ADC6	I ADC 模拟输入通道 6
			RxD_3	I 串口 1 的接收脚
			PWM4P	I/O PWM4 的捕获输入和脉冲输出正极
			MCLKO_2	O 主时钟分频输出
			XTALO	O 外部晶振的输出脚
			TK6	I 触摸按键
4	1		P1.7	I/O 标准 IO 口
			ADC7	I ADC 模拟输入通道 7
			TxD_3	O 串口 1 的发送脚
			PWM4N	O PWM4 的脉冲输出负极
			PWM5_2	I/O PWM5 的捕获输入和脉冲输出
			XTALI	I 外部晶振/外部时钟的输入脚
			TK7	I 触摸按键
5	2	3	P1.3	I/O 标准 IO 口
			ADC3	I ADC 模拟输入通道 3
			MOSI	I/O SPI 主机输出从机输入
			PWM2N	O PWM2 的脉冲输出负极
			T2CLKO	O 定时器 2 时钟分频输出
			CMPO_2	O 比较器输出
			TK3	I 触摸按键
6	3	4	TCAP	I 触摸按键充放电电容

编号			名称	类型	说明
TSSOP20	QFN20	SOP16			
7	4	5	P5.4	I/O	标准 IO 口
			nRST	I	复位引脚 (低电平复位)
			MCLK0	O	主时钟分频输出
			SS	I	SPI 的从机选择脚 (主机为输出)
			PWM2P	I/O	PWM2 的捕获输入和脉冲输出正极
			PWM6_2	I/O	PWM6 的捕获输入和脉冲输出
			T2	I	定时器 2 外部时钟输入
			ADC2	I	ADC 模拟输入通道 2
			TK2	I	触摸按键
			ADC_ETR	I	ADC 外部触发脚
8	5	6	Vcc	Vcc	电源脚
			AVcc	Vcc	ADC 电源脚
9	6	7	ADC_VRef+	I	ADC 外部参考电压源输入脚, 要求不高时可直接接 MCU 的 VCC
10	7	8	Gnd	Gnd	地线
			AGnd	Gnd	ADC 地线
11	8	9	P3.0	I/O	标准 IO 口
			RxD	I	串口 1 的接收脚
			INT4	I	外部中断 4
			ADC8	I	ADC 模拟输入通道 8
			TK8	I	触摸按键
12	9	10	P3.1	I/O	标准 IO 口
			TxD	O	串口 1 的发送脚
			ADC9	I	ADC 模拟输入通道 9
			TK9	I	触摸按键
13	10	11	P3.2	I/O	标准 IO 口
			INT0	I	外部中断 0
			SCLK_4	I/O	SPI 的时钟脚
			SCL_4	I/O	I2C 的时钟线
			PWMETI	I	PWM 外部触发输入脚
			PWMETI2	I	PWM 外部触发输入脚 2
			ADC10	I	ADC 模拟输入通道 10
			TK10	I	触摸按键

编号			名称	类型	说明
TSSOP20	QFN20	SOP16			
14	11	12	P3.3	I/O	标准 IO 口
			INT1	I	外部中断 1
			MISO_4	I/O	SPI 主机输入从机输出
			SDA_4	I/O	I2C 接口的数据线
			PWM4N_4	O	PWM4 的脉冲输出负极
			PWM7_2	I/O	PWM7 的捕获输入和脉冲输出
			ADC11	I	ADC 模拟输入通道 11
			TK11	I	触摸按键
15	12	13	P3.4	I/O	标准 IO 口
			T0	I	定时器 0 外部时钟输入
			T1CLKO	O	定时器 1 时钟分频输出
			MOSI_4	I/O	SPI 主机输出从机输入
			PWM4P_4	I/O	PWM4 的捕获输入和脉冲输出正极
			PWM8_2	I/O	PWM8 的捕获输入和脉冲输出
			CMPO	O	比较器输出
			ADC12	I	ADC 模拟输入通道 12
			TK12	I	触摸按键
16	13	14	P3.5	I/O	标准 IO 口
			T1	I	定时器 1 外部时钟输入
			TOCLKO	O	定时器 0 时钟分频输出
			SS_4	I	SPI 的从机选择脚 (主机为输出)
			PWMFLT	I	增强 PWMA 的外部异常检测脚
			PWMFLT2	I	增强 PWMB 的外部异常检测脚
			ADC13	I	ADC 模拟输入通道 13
			TK13	I	触摸按键
17	14	15	P3.6	I/O	标准 IO 口
			INT2	I	外部中断 2
			RxD_2	I	串口 1 的接收脚
			CMP-	I	比较器负极输入
			ADC14	I	ADC 模拟输入通道 14
			TK14	I	触摸按键
18	15	16	P3.7	I/O	标准 IO 口
			INT3	I	外部中断 3
			TxD_2	O	串口 1 的发送脚
			CMP+	I	比较器正极输入
			TK15	I	触摸按键

编号			名称	类型	说明
TSSOP20	QFN20	SOP16			
19	16	1	P1.0	I/O	标准 IO 口
			ADC0	I	ADC 模拟输入通道 0
			PWM1P	I/O	PWM1 的捕获输入和脉冲输出正极
			RxD2	I	串口 2 的接收脚
			TK0	I	触摸按键
			CMP+_2	I	比较器正极输入
20	17	2	P1.1	I/O	标准 IO 口
			ADC1	I	ADC 模拟输入通道 1
			PWM1N	O	PWM1 的脉冲输出负极
			TxD2	O	串口 2 的发送脚
			TK1	I	触摸按键
			CMP+_3	I	比较器正极输入