

ZX Model3A 数据手册

国产自主 RISC-V

Version 1.0

Dec.13, 2023

修订记录

版本	日期	章节	修订说明
V1.1	2024-01-02	-	更新
V1.0	2023-12-13	-	初版

SMART DISPLAY

版权声明

本文档是启明智显科技（“SMARTDISPLAY”）的原创作品，启明智显科技拥有该文档的全部版权。全部或部分复制必须获得启明智显科技的书面批准，并向版权所有人明确确认。凡侵犯本公司版权等知识产权的，本公司将保留依法追究其法律责任的权利。

在法律允许的范围内，在此声明：使用前请仔细阅读合同条款和条件以及相关说明，并严格遵守本文档中的说明。启明智显科技不对不当行为的后果（包括但不限于过电压、超频或温度过高）承担任何责任。

启明智显科技提供的信息仅作为参考或典型应用，本文档中的所有声明、信息和建议不构成任何明示或暗示的担保。

启明智显科技保留随时更改电路设计和/或规格的权利，恕不另行通知。

用户应全权负责获得实施解决方案/产品可能需要的第三方许可，启明智显科技不承担任何与第三方许可相关的许可费或特许权使用费。对于任何要求的第三方许可证所涵盖的事项，启明智显科技不承担任何保证、赔偿或其他义务。

凡以任何方式直接或间接使用本文档资料者，视为自愿接受本文档声明的约束。

目录

1. 简介	4
2. 功能特性	5
3. 产品对比	8
4. 电气特性	9
4.1. 运行条件	9
4.1.1. 最大极限值	9
4.1.2. 建议运行条件	9
4.2. 上下电时序及复位	9
4.2.1. 上下电时序	9
4.2.2. 复位源	9
4.3. 内置LDO 电气特性	10
4.3.1. LDO25	10
4.3.2. LDO18	10
4.3.3. LDO1x	10
4.4. IO 电气特性	10
4.4.1. IO DC 特性	10
4.4.2. IO AC 特性	11
4.5. 时序参数	11
4.5.1. 显示接口时序	11
5. 封装信息	12
5.1. 引脚分布	12
5.1.1. ZX Model3C QFN68	12
5.2. 引脚属性	12
5.2.1. ZX Model3C QFN68	13
5.3. 引脚功能复用	15
5.3.1. ZX Model3C 功能复用	15
5.3.2. ZX Model3C QFN68 封装引脚说明	17
5.4. 引脚/信号描述	19
5.5. 封装尺寸	21
5.5.1. ZX Model3C QFN68	21

1. 简介

ZX Model3A 是一款基于 RISC-V 的高性能、国产自主、工业级高清显示与智能控制 MCU，配备强大的 2D 图形加速处理器、PNG/JPEG 解码引擎、丰富的接口，支持工业宽温，具有高可靠性、高开放性，可广泛应用于工业自动化控制、串口屏等智慧工业和智慧家居领域。



2. 功能特性

- CPU 内核
 - 单核 E907, RV32IMAFC 指令架构, 400MHz@1.1V
 - 一级指令缓存 32KB, 一级数据缓存 16KB
 - 物理内存保护 (PMP)
 - 核内中断 CLINT 和中断控制器 CLIC
- 系统启动
 - 默认按 SD Card(SDMC1)→ SPI NOR → SPI NAND → eMMC(SDMC0)顺序扫描启动
 - 可通过烧写 eFuse 改变并固定启动介质
- 系统安全
 - SPI 总线加密模块 (SPI Crypto, SPI ENC), 支持 SPI NAND/SPI NOR 在线加解密
 - 数据校验引擎 (DCE), 支持 CRC-32 多项式和累加和两种方式
 - 内置 eFuse 512bits, 其中 128bits 供用户自定义使用
- 片内存储
 - BROM 32KB
 - SRAM 32KB
 - PSRAM 规格:
 - 64Mb, 16-bit 位宽, 最高频率 200MHz DDR
 - 支持展频功能
- 存储接口
 - QSPI 支持 SPI NOR Flash / SPI NAND Flash
 - 支持单/双/四数据线
 - 支持最大速率 SDR 100MHz
 - eMMC 4.41/SD 3.01/SDIO 3.0, 总共两套
 - eMMC 4 数据线, 支持 SDR25/SDR50/DDR50 模式
 - SD 卡, 支持 SDR25/SDR50 模式
 - 支持最大速率 DDR 50MHz, 仅支持 3.3V IO 电压
- 图像引擎
 - DE 显示引擎:
 - 支持一个 UI 图层, 最高性能 1024x768@60fps
 - 支持抖动、伽马及色彩矩阵调整
 - GE 图像引擎:
 - 支持 2D 图形加速, 最大性能 1080P@60fps
 - 支持水平和垂直翻转, 90/180/270 度旋转
 - 支持 RGB 格式任意角度旋转和不同扫描顺序
 - 支持 1/16x ~ 16x 缩放, 采用 bilinear 滤波算法
 - 支持命令队列

- VE 视频编解码：
 - JPEG 解码器，最高性能 720P@60fps
 - PNG 解码器，最高性能 720P@60fps
- 显示接口
 - 支持 24-bit 并口 RGB，最高性能 1024x768@60fps
 - 支持 SRGB/I8080/QSPI 屏接口
 - 支持展频功能
- 音频接口
 - 左右声道数字 PWM 输出 (DSPK)
- 通用接口
 - 两路 SPI，支持 3 线/4 线接口，可配置为 Master/Slave
 - 四路 UART，支持 2 线/3 线/4 线接口，兼容工业标准 16550，波特率偏差 <2%
 - 两路 I2C，支持 7 bits 和 10 bits 寻址，最高速率 400Kb/s
 - 两路 CAN，支持 CAN2.0A 和 CAN2.0B，可编程通信速率最高 1Mbps
 - 一组 CIR，支持红外输入和红外输出
 - 五组 GPIO 总共 60 个 IO，支持每个 IO 独立配置：
 - 可选无上下拉/上拉 33K Ω /下拉 33K Ω
 - 输出驱动八个档位可调
 - 输入支持二级去抖和中断
 - 数据输出寄存器支持位操作
- 计数器
 - GTC 通用计时器
 - 支持 52 位计时器，提供系统心跳时钟，计时周期大于 35 年
 - 支持调试模式下可配置为暂停计时或继续计时
 - WDOG 看门狗
 - 支持中断和复位，超时时间 1ms~37 小时可配置
 - 支持调试模式下可配置为暂停计时或继续计时
 - 支持硬件写保护机制
 - PWM
 - 内置 16-bit 计数器
 - 最大可支持四路独立 PWM 或两路互补 PWM
- 模拟
 - 内置 6 通道 12-bit GPADC，采样速率为 1MSPS
 - 集成 RTP 电阻触摸屏接口
- 时钟和电源管理
 - 芯片时钟源
 - 支持无晶体方案，使用内置 OSC24M，精度 $\pm 1\%$
 - 支持外挂 24MHz 晶体，精度取决于晶体
 - CMU 内置四个 PLL：

- PLL_INT0 用于 CPU 单独使用
- PLL_INT1 用于总线，内部模块，及低速接口模块使用
- PLL_FRA0 用于存储接口模块使用，支持展频
- PLL_FRA2 用于屏输出模块使用，支持展频
- SYSCFG 内置三个 LDO：
 - LDO25 (2.5V 100mA)，用于系统复位启动、ADC 供电、eFuse 供电
 - LDO18 (1.8V 100mA)，可用于 PSRAM IO 和 PSRAM 颗粒供电
 - LDO1x (0.9~1.9V 200mA，每档 25mV)，可用于 VDD11_SYS 供电
- 内置 THS 温度传感器，支持高低温中断报警和过温复位芯片

SMART DISPLAY

3. 产品对比

表 1 产品型号信息

型号	特性	封装	温度 (Tj)
ZX Model3A	8MB PSRAM	QFN68,7x7x0.85mm,0.35mm 间距	-40 至 +85°C

表 2 产品规格对比

项目	ZX Model3A
内核	E907 400MHz @ 1.1V
内存	32KB SRAM 8MB PSRAM
安全	支持
RGB	x 1
RTP	x 1
SD 3.01	x 1
eMMC 4.41/SDIO 3.0	x 1
CAN	x 2
CIR	x 1
DSPK	x 2
SPI	x 2
UART	x 4
I2C	x 2
PWM	x 2 (4 ch)

4. 电气特性

4.1. 运行条件

4.1.1. 最大极限值

符号	描述	最小值	最大值	单位
Tstg	储存温度	-40	125	°C
VCC33_IO	GPIO 电源	-0.3	3.6	V
VDD11_SYS	内核及系统电源	-0.3	1.32	V
Iio	IO 输入输出电流	-55	60	mA

4.1.2. 建议运行条件

符号	描述	最小值	典型值	最大值	单位
Tj	结温	-40		105	°C
Ta	环境温度	-40		85	°C
VCC33_IO	GPIO 电源	2.7	3.3	3.6	V
VDD11_SYS	内核及系统电源	0.99	1.1	1.21	V

4.2. 上下电时序及复位

4.2.1. 上下电时序

VCC33_IO 和 VDD11_SYS 无上下电时序要求。

4.2.2. 复位源

芯片系统有五种复位源，以下任何一种复位条件成立，会对芯片产生复位：

- SYS 上电复位：在 VCC33_IO 上电后产生复位，上电 10ms 内系统自动放开此复位
- 外部引脚复位：引脚 RESETN 输入低电平并持续 2ms 以上产生复位
- 调试器复位：在接收到 JTAG IO 上的 RESET 命令后立即产生复位
- 看门狗复位：通过软件使能后，在 WDOG 超时复位条件满足下立即产生复位
- 过温复位：通过软件使能后，在 THS 温度超过设定值时立即产生复位

4.3. 内置LDO 电气特性

4.3.1.LDO25

内置LDO25，电压可配置，用于系统模拟及GPADC/eFuse 供电，其电气特性描述如下

符号	描述	最小值	典型值	最大值	单位
V _o	输出电压	2.4	2.5	3.1	V
I _o	输出电流	-	-	100	mA
C _o	外部去耦电容	-	1	-	uF

4.3.2.LDO18

内置LDO18，电压可配置，可用于 PSRAM IO 和 PSRAM 颗粒供电，其电气特性描述如下

符号	描述	最小值	典型值	最大值	单位
V _o	输出电压	1.71	1.8	1.92	V
I _o	输出电流	-	-	100	mA
C _o	外部去耦电容	-	1	-	uF

4.3.3.LDO1x

内置LDO1x，电压可配置，可用于VDD11_SYS 供电，其电气特性描述如下

符号	描述	最小值	典型值	最大值	单位
V _o	输出电压	1.0	1.1	1.375	V
I _o	输出电流	-	-	200	mA
C _o	外部去耦电容	-	1	-	uF

4.4. IO 电气特性

4.4.1.IO DC 特性

符号	描述	最小值	典型值	最大值	单位
V _{IH}	高电平输入电压	0.7*VCC33_IO	-	VCC33_IO+0.3	V
V _{IL}	低电平输入电压	-0.3	-	0.3*VCC33_IO	V
R _{PU}	上拉电阻	-	33	-	KΩ
R _{PD}	下拉电阻	-	33	-	KΩ
I _{IH}	高电平输入电流	-	-	10	uA
I _{IL}	低电平输入电流	-	-	10	uA
V _{OH}	高电平输出电压	VCC33_IO-0.3	-	VCC33_IO	V
V _{OL}	低电平输出电压	0	-	0.3	V

IOH	高电平驱动能力	8	-	60	mA
IOL	低电平驱动能力	8	-	55	mA
IOZ	三态输出漏电流	-10	-	10	uA
CIN	输入电容	-	-	5	pF
COUT	输出电容	-	-	5	pF

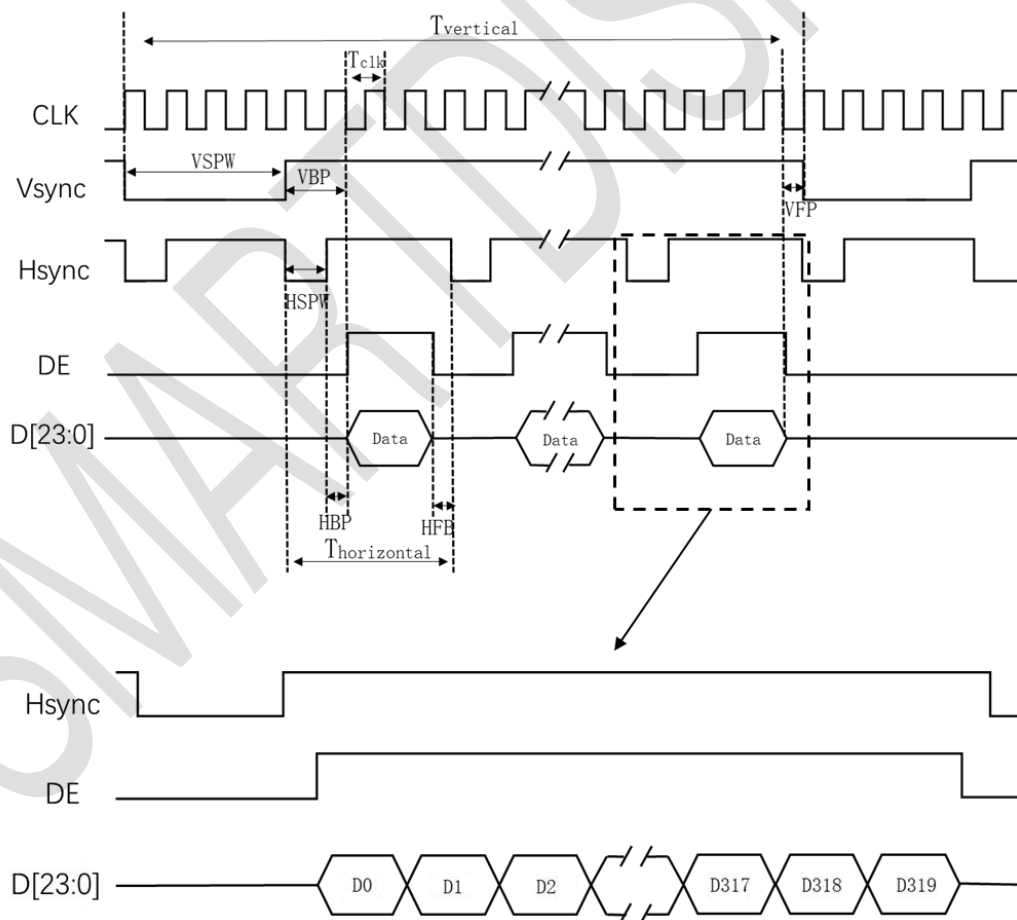
4.4.2. IO AC 特性

符号	描述	测试条件	最小值	典型值	最大值	单位
fmax	最大频率	负载 6pF	-	-	150	MHz
tr	上升时间	VOL 到 VOH 时间	-	-	1.6	ns
tf	下降时间	VOH 到 VOL 时间	-	-	1.6	ns

4.5. 时序参数

4.5.1. 显示接口时序

4.5.1.1. PRGB 时序



- A ——模拟；
- AI ——模拟输入；
- AO ——模拟输出；
- P ——电源；
- G ——地；
- [4]: 引脚复位状态, PU 指上拉, PD 指下拉, Z 指高阻态。
- [5]: PU/PD 表示内部存在上下拉电阻, 且上下拉电阻可通过软件开启或关闭。
- [6]: 默认驱动能力大小。GPIO 默认驱动能力20mA, 最大50mA。
- [7]: 电源供电。

5.2.1.ZX Model3A QFN68

引脚[1]	名称[2]	类型[3]	复位状态[4]	上下拉[5]	默认驱动(mA)[6]	供电[7]
GPIO A						
56	PA0	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
57	PA1	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
58	PA2	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
59	PA3	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
60	PA4	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
61	PA5	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
62	PA8	I/O	PU	PU/PD	20	VCC33_IO
63	PA9	I/O	PU	PU/PD	20	VCC33_IO
64	PA10	I/O	PU	PU/PD	20	VCC33_IO
65	PA11	I/O	PU	PU/PD	20	VCC33_IO
GPIO B						
40	PB0	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
41	PB1	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
42	PB2	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
43	PB3	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
44	PB4	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
45	PB5	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
46	PB6	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
47	PB7	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
48	PB8	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
49	PB9	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
50	PB10	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
51	PB11	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
GPIO C						
66	PC0	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO

67	PC1	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
68	PC2	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
1	PC3	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
2	PC4	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
3	PC5	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
4	PC6	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
5	PC7	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
GPIO D						
37	PD0	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
36	PD1	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
35	PD2	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
34	PD3	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
33	PD4	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
32	PD5	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
31	PD6	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
30	PD7	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
26	PD8	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
25	PD9	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
24	PD10	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
23	PD11	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
22	PD12	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
21	PD13	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
20	PD14	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
19	PD15	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
18	PD16	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
17	PD17	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
16	PD18	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
15	PD19	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
14	PD20	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
13	PD21	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
11	PD22	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
10	PD23	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
9	PD24	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
8	PD25	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
7	PD26	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
6	PD27	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
GPIO E						

38	PE12	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
39	PE13	I/O	Z	PU/PD	20	VCC33_IO
PLL						
52	RESETN	I	-	-	-	-
Power						
12,29,54	VCC33_IO	P	-	-	-	-
55	LDO25	P	-	-	-	-
28	LDO18	P	-	-	-	-
27,53	VDD11_SYS	P	-	-	-	-
69	GND	P	-	-	-	-

5.3. 引脚功能复用

5.3.1. ZX Model3A 功能复用

表 3 ZX Model3A 功能复用表

引脚	功能 2	功能 3	功能 4	功能 5	功能 6	功能 7	功能 8
PA0	GPADC0	IR_TX	I2C0_SCL	UART0_TX			CPU_NMI
PA1	GPADC1	IR_RX	I2C0_SDA	UART0_RX			DE_TE
PA2	GPADC2	CAN1_TX	I2C1_SCL	UART1_TX			UART2_CTS
PA3	GPADC3	CAN1_RX	I2C1_SDA	UART1_RX			UART2_RTS
PA4	GPADC4		CAN0_TX	UART2_TX			
PA5	GPADC5		CAN0_RX	UART2_RX			
PA8	RTP_XP		I2C0_SCL				
PA9	RTP_YP		I2C0_SDA				
PA10	RTP_XN	IR_RX					JTAG_MS
PA11	RTP_YN	IR_TX					JTAG_CK
PB0	SPI0_WP	SPI1_WP		UART0_TX			
PB1	SPI0_MISO	SPI1_MISO		UART2_TX			
PB2	SPI0_CS0	SPI1_CS		UART2_RX			
PB3	SPI0_HOLD	SPI1_HOLD		UART0_RX			
PB4	SPI0_CLK	SPI1_CLK		UART2_RTS			
PB5	SPI0_MOSI	SPI1_MOSI		UART0_RTS	UART2_CTS		
PB6	SDC0_CMD	SPI1_CS		UART1_TX			
PB7	SDC0_CLK	SPI1_MISO		UART1_RX			
PB8	SDC0_D3	SPI1_MOSI		UART1_RTS	UART3_CTS		
PB9	SDC0_D0	SPI1_CLK		UART3_RTS			

PB10	SDC0_D1	SPI1_HOLD		UART3_TX			
PB11	SDC0_D2	SPI1_WP		UART3_RX			
PC0	SDC1_D1		I2C0_SCL	UART3_RTS			JTAG_MS
PC1	SDC1_D0						
PC2	SDC1_CLK						UART0_TX
PC3	SDC1_CMD						
PC4	SDC1_D3	PWM0_A	I2C1_SCL	UART3_TX			UART0_RX
PC5	SDC1_D2	PWM0_B	I2C1_SDA	UART3_RX			JTAG_CK
PC6	SDC1_DET	PWM1_A	I2C0_SDA	UART3_CTS	DE_TE		IR_RX
PC7		PWM1_B					IR_TX
PD0	LCD_D0	CAN0_TX	I2C0_SCL	UART0_TX			
PD1	LCD_D1	CAN0_RX	I2C0_SDA	UART0_RX			
PD2	LCD_D2	CAN1_TX	I2C1_SCL	UART1_TX			
PD3	LCD_D3	CAN1_RX	I2C1_SDA	UART1_RX			
PD4	LCD_D4		I2C1_SCL	UART2_TX			
PD5	LCD_D5		I2C1_SDA	UART2_RX			
PD6	LCD_D6		PWM0_A	DSPK0			
PD7	LCD_D7		PWM0_B	DSPK1			
PD8	LCD_D8		PWM1_A				
PD9	LCD_D9						
PD10	LCD_D10						
PD11	LCD_D11						
PD12	LCD_D12						
PD13	LCD_D13						
PD14	LCD_D14						
PD15	LCD_D15						
PD16	LCD_D16						
PD17	LCD_D17						
PD18	LCD_D18						
PD19	LCD_D19						
PD20	LCD_D20						
PD21	LCD_D21						
PD22	LCD_D22						
PD23	LCD_D23						
PD24	LCD_DCLK						
PD25	LCD_HS				PWM0_B		
PD26	LCD_VS				PWM1_A		

PD27	LCD_DE				PWM1_B		
PE12		PWM1_B		DSPK1			
PE13		PWM0_A		DSPK0			

5.3.2. ZX Model3A QFN68 封装引脚说明

表 4 ZX Model3A QFN68 封装引脚说明

引脚	定义	类型	功能	备注说明
SYS				
52	RESETN	INPUT	系统复位	内置约 30Kohm 上拉电阻和去抖滤波, 不使用可直接悬空, 若外挂电容建议不超过 4.7uF
POWER				
12,29,54	VCC33_IO	POWER	CPU IO 电压	3.3V 供电
55	LDO25	POWER	内置 LDO 输出	内部模拟模块使用, 外部接 1uF 旁路电容
28	LDO18	POWER	内置 LDO 输出	供内部 PSRAM 使用, 若使用需做好芯片散热, 外部接 1uF 旁路电容
27,53	VDD11_SYS	POWER	CPU Core 电压	1.1V 供电, 若使用内置 LDO1x, 必须做好芯片散热
69	GND	POWER	-	GND 铜皮全连接, 需多加过孔散热

表 5 D121 QFN68 封装功能复用表

引脚	功能 1	功能 2	功能 3	功能 4	功能 5	功能 6	功能 8
GPIO A							
56	PA0	GPADC0	IR_TX	I2C0_SCL	UART0_TX		CPU_NMI
57	PA1	GPADC1	IR_RX	I2C0_SDA	UART0_RX		DE_TE
58	PA2	GPADC2	CAN1_TX	I2C1_SCL	UART1_TX		UART2_CTS
59	PA3	GPADC3	CAN1_RX	I2C1_SDA	UART1_RX		UART2_RTS
60	PA4	GPADC4		CAN0_TX	UART2_TX		
61	PA5	GPADC5		CAN0_RX	UART2_RX		
62	PA8	RTP_XP		I2C0_SCL			
63	PA9	RTP_YP		I2C0_SDA			
64	PA10	RTP_XN	IR_RX				JTAG_MS
65	PA11	RTP_YN	IR_TX				JTAG_CK
GPIO B							
40	PB0	SPIO_WP	SPI1_WP		UART0_TX		
41	PB1	SPIO_MISO	SPI1_MISO		UART2_TX		
42	PB2	SPIO_CS0	SPI1_CS		UART2_RX		
43	PB3	SPIO_HOLD	SPI1_HOLD		UART0_RX		

44	PB4	SPIO_CLK	SPI1_CLK		UART2_RTS		
45	PB5	SPIO_MOSI	SPI1_MOSI		UART0_RTS	UART2_CTS	
46	PB6	SDC0_CMD	SPI1_CS		UART1_TX		
47	PB7	SDC0_CLK	SPI1_MISO		UART1_RX		
48	PB8	SDC0_D3	SPI1_MOSI		UART1_RTS	UART3_CTS	
49	PB9	SDC0_D0	SPI1_CLK		UART3_RTS		
50	PB10	SDC0_D1	SPI1_HOLD		UART3_TX		
51	PB11	SDC0_D2	SPI1_WP		UART3_RX		
GPIO C							
66	PC0	SDC1_D1		I2C0_SCL	UART3_RTS		JTAG_MS
67	PC1	SDC1_D0					
68	PC2	SDC1_CLK					UART0_TX
1	PC3	SDC1_CMD					
2	PC4	SDC1_D3	PWM0_A	I2C1_SCL	UART3_TX		UART0_RX
3	PC5	SDC1_D2	PWM0_B	I2C1_SDA	UART3_RX		JTAG_CK
4	PC6	SDC1_DET	PWM1_A	I2C0_SDA	UART3_CTS	DE_TE	IR_RX
5	PC7		PWM1_B				IR_TX
GPIO D							
37	PD0	LCD_D0	CAN0_TX	I2C0_SCL	UART0_TX		
36	PD1	LCD_D1	CAN0_RX	I2C0_SDA	UART0_RX		
35	PD2	LCD_D2	CAN1_TX	I2C1_SCL	UART1_TX		
34	PD3	LCD_D3	CAN1_RX	I2C1_SDA	UART1_RX		
33	PD4	LCD_D4		I2C1_SCL	UART2_TX		
32	PD5	LCD_D5		I2C1_SDA	UART2_RX		
31	PD6	LCD_D6		PWM0_A	DSPK0		
30	PD7	LCD_D7		PWM0_B	DSPK1		
26	PD8	LCD_D8		PWM1_A			
25	PD9	LCD_D9					
24	PD10	LCD_D10					
23	PD11	LCD_D11					
22	PD12	LCD_D12					
21	PD13	LCD_D13					
20	PD14	LCD_D14					
19	PD15	LCD_D15					
18	PD16	LCD_D16					
17	PD17	LCD_D17					
16	PD18	LCD_D18					

15	PD19	LCD_D19					
14	PD20	LCD_D20					
13	PD21	LCD_D21					
11	PD22	LCD_D22					
10	PD23	LCD_D23					
9	PD24	LCD_DCLK					
8	PD25	LCD_HS				PWM0_B	
7	PD26	LCD_VS				PWM1_A	
6	PD27	LCD_DE				PWM1_B	
GPIO E							
38	PE12		PWM1_B		DSPK1		
39	PE13		PWM0_A		DSPK0		

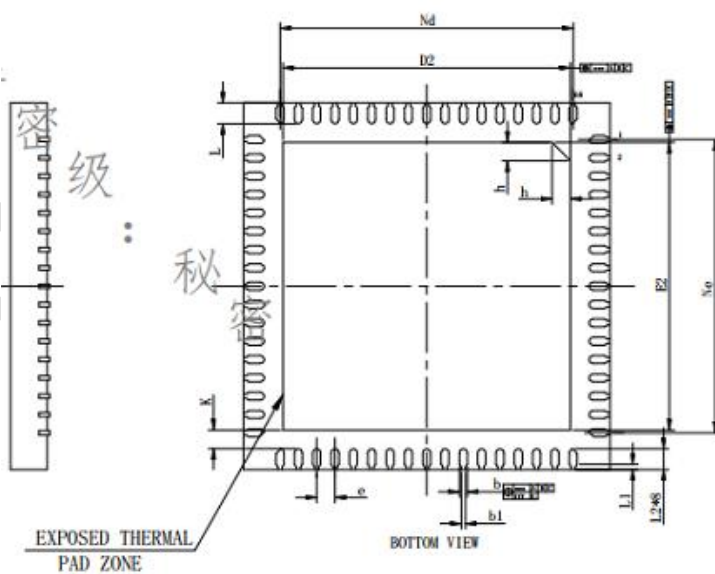
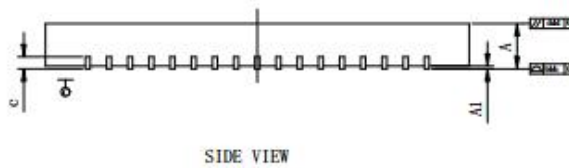
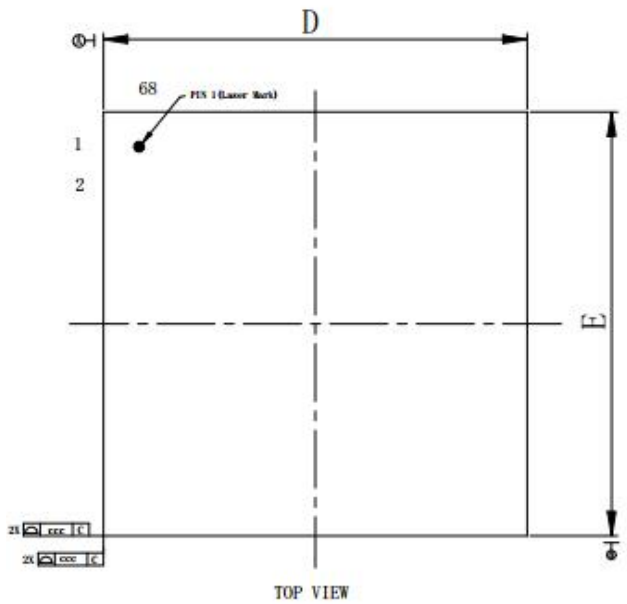
5.4. 引脚/信号描述

引脚/信号名称	描述	类型
SYSTEM		
RESETN	复位引脚	I
RTP		
RTP_XP	RTP X 方向正端	AI
RTP_YP	RTP Y 方向正端	AI
RTP_XN	RTP X 方向负端	AI
RTP_YN	RTP Y 方向负端	AI
ADC, x = 0~5		
GPADCx	模拟采样信号输入	AI
GPADCx	模拟采样信号输入	AI
PWM, x = 0~1		
PWMx_A	PWMx A 通道	O
PWMx_B	PWMx B 通道	O
SPI, x = 0~1		
SPIx_HOLD	SPIx 保持信号, 低电平有效	I/O
SPIx_WP	SPIx 写保护信号, 低电平有效	I/O
SPIx_CS	SPIx 片选信号, 低电平有效	I/O
SPIx_CLK	SPIx 时钟信号	I/O
SPIx_MOSI	SPIx 主机数据输出, 从机数据输入	I/O
SPIx_MISO	SPIx 主机数据输入, 从机数据输出	I/O
UART, x = 0~3		

UARTx_TX	UARTx 数据发送	O
UARTx_RX	UARTx 数据接收	I
UARTx_CTS	UARTx 发送允许	I
UARTx_RTS	UARTx 发送请求	O
I2C, x = 0~1		
I2Cx_SCL	I2Cx 串行时钟信号	I/O
I2Cx_SDA	I2Cx 串行数据信号	I/O
CAN		
CAN0_TX	CAN0 数据发送, 外接 CAN 总线收发器	O
CAN0_RX	CAN0 数据接收, 外接 CAN 总线收发器	I
CAN1_TX	CAN1 数据发送, 外接 CAN 总线收发器	O
CAN1_RX	CAN1 数据接收, 外接 CAN 总线收发器	I
CIR		
IR_TX	红外数据发送	O
IR_RX	红外数据接收	I
DSPK		
DSPK0	Speaker 信号输出通道 0	I/O
DSPK1	Speaker 信号输出通道 1	I/O
SDC, x = 0~1		
SDCx_CMD	SDC0 控制信号	I/O
SDCx_CLK	SDC0 时钟信号	O
SDCx_D[3:0]	SDC0 数据输入输出	I/O
LCD		
LCD_D[23:0]	LCD 数据输出	O
LCD_DCLK	LCD 时钟信号	O
LCD_HS	LCD 行场同步	O
LCD_VS	LCD 列场同步	O
LCD_DE	LCD 数据使能	O

5.5. 封装尺寸

5.5.1. ZX Model3A QFN68



SYMBOL	MILLIMETER		
	MIN	NOM	MAX
A	0.70	0.75	0.80
	0.80	0.85	0.90
	0.85	0.90	0.95
A1	—	0.02	0.05
b	0.10	0.15	0.20
b1	0.08REF		
c	0.18	0.20	0.25
D	6.90	7.00	7.10
D2	5.39	5.49	5.59
e	0.35BSC		
Nd	5.60BSC		
E	6.90	7.00	7.10
E2	5.39	5.49	5.59
Ne	5.60BSC		
L	0.35	0.40	0.45
L1	0.10REF		
L2	0.30	0.40	0.50
K	0.20	--	--
h	0.30	0.35	0.40