

# AN<10257>

飞利浦 SC16C 器件和飞利浦低功耗 SC16CxxxB 器件之间的不同

Rev.\_1 — 30 03 2004

应用规格书

## 文档信息

信息	内容
关键词	应用规格书, UART, IrDA, 串行通信
摘要	本应用规格书详细描述了飞利浦一通道和两通道 SC16Cxxx 器件与飞利浦低功耗 SC16CxxxB 器件之间的不同, 希望从原飞利浦方案转移到新方案的客户能够在这流程中找到有用的信息。

修订历史

版本	日期	说明
_1	20040330	初始版本（9397 750 12938）。

联系信息

关于额外的信息，请访问：<http://www.semiconductors.philips.com>

关于销售办事处的地址，请发送电子邮件到：[sales.addresses@www.semiconductors.philips.com](mailto:sales.addresses@www.semiconductors.philips.com)

## 1. 概述

### 1.1 SC16C550 和 SC16C550B 之间的不同

表1: SC16C550和SC16C550B之间的不同

SC16C550	SC16C550B
具有一个EFR寄存器，可支持下列功能：使用EFR Bit7和Bit6的自动硬件流控制，自动软件流控制，特殊字符选择，休眠模式，XOFF中断，CTS和RTS中断，IrDA。	取消了EFR寄存器，不支持下列功能：使用EFR Bit7和Bit6的自动硬件流控制，自动软件流控制，特殊字符选择，休眠模式，XOFF中断，CTS和RTS中断，IrDA。
当LSR Bit7为‘1’时不能读取ISR寄存器。	当LSR Bit7为‘1’或‘0’时都能读取ISR寄存器。
发送空中断的清除需要对ISR寄存器进行一个读操作和对TXFIFO进行一个写操作。	发送空中断的清除可通过对ISR寄存器进行一个读操作或对TXFIFO进行一个写操作来实现。
不支持使用MCR Bit5的硬件流控制。	支持使用MCR Bit5的硬件流控制。
当仍有数据在RXFIFO中时，不能禁用超时中断。	当仍有数据在RXFIFO中时，可以禁用超时中断。
在非-中断模式中，为了使LSR寄存器能正确地报告中止状态，软件必须读取ISR和LSR。	在非-中断模式中，LSR将正确地报告中止状态，软件不需要读取ISR。
在非-中断模式中，为了使LSR寄存器能正确地报告奇偶校验错误，软件必须读取ISR和LSR。	在非-中断模式中，LSR将正确地报告奇偶校验错误，软件不需要读取ISR。
在非-中断模式中，为了使LSR寄存器能正确地报告帧错误，软件必须读取ISR和LSR。	在非-中断模式中，LSR将正确地报告帧错误，软件不需要读取ISR。
在FIFO模式（FCR = 0x01）和接收就绪中断被使能时，一旦UART接收到一个字符，软件必须在读取接收FIFO之前首先读取LSR寄存器。 如果软件仅读取接收FIFO，那么中断信号将保持在有效状态（逻辑1）。	软件只需读取接收FIFO，不必读取LSR寄存器。
最大波特率取决于写操作脉冲的宽度（参见数据表中时序表的注释）。	最大波特率并不取决于写操作脉冲的宽度。
C1和C2（参见数据表上的图9）的推荐值是47 pF和100 pF。	C1和C2的推荐值是22 pF和33 pF。
在DMA模式0中，背对背写入之间的延时必须大于X1时钟周期，否则，发送器有时将会错过送出一个字符。	这种情况不再存在。
复位信号与X1时钟同步。	复位信号不与X1时钟同步。
不能承受5V电压的引脚：IOW，A0，复位，DCD。	所有输入引脚都能承受5V电压。
睡眠模式电流：1.2 mA	睡眠模式电流：50 μA

## 1.2 SC16C650 和 SC16C650B 之间的不同

表2: SC16C650和SC16C650B之间的不同

SC16C650		SC16C650B	
这个UART仅支持单一XON/XOFF序列。		支持双XON/XOFF，及单一XON/XOFF序列。	
当LSR Bit7为‘1’时不能读取ISR寄存器。		当LSR Bit7为‘1’或‘0’时都能读取ISR寄存器。	
发送空中断的清除需要对ISR寄存器进行一个读操作和对TXFIFO进行一个写操作。		发送空中断的清除可通过对ISR寄存器进行一个读操作或对TXFIFO进行一个写操作来实现。	
软件必须在一个位时间内将发送FIFO装满到传输触发门限，否则，UART可能给出多个发送空中断，这是由于UART在送出起始位之后便检测传输FIFO的状况，如果FIFO中的数据仍然低于触发门限，则UART将不断地发生中断。		软件具有一个字符时间来装满发送FIFO到发送触发门限，UART在送出停止位之后，才检测发送FIFO状况，而且发送空中断只发生一次 --- 当发送FIFO中字节的数目第一次降到触发门限以下时。	
/TXRDY引脚状态跟随发送触发门限，即：一旦发送FIFO充满时它变为高电平，在FIFO中的数据低于触发门限时为低电平。		一旦发送FIFO充满，/TXRDY引脚变为高电平，而只要有一个字节被送出，它就马上变为低电平。	
当仍有数据在RXFIFO中时，不能禁用超时中断。		当仍有数据在RXFIFO中时，可以禁用超时中断。	
TX空的中断信号 1 → 0 1 1 1 1 (TXFIFO中的字节)	TX空的中断信号 0 → 1 16 8 24 30 (TXFIFO中的字节)	TX空的中断信号 1 → 0 16 8 24 30 (TXFIFO中的字节)	TX空的中断信号 0 → 1 15 7 23 29 (TXFIFO中的字节)
/RTS 硬件流控制 0 → 1 16 24 28 28 (RXFIFO中的字节)	/RTS 硬件流控制 1 → 0 1 8 16 24 (RXFIFO中的字节)	/RTS 硬件流控制 0 → 1 8 16 24 28 (RXFIFO中的字节)	/RTS 硬件流控制 1 → 0 0 7 15 23 (RXFIFO中的字节)
在非-中断模式中，为了使LSR寄存器能正确地报告中止状态，软件必须读取ISR和LSR。		在非-中断模式中，LSR将正确地报告中止状态，软件不需要读取ISR。	
在非-中断模式中，为了使LSR寄存器能正确地报告奇偶校验错误，软件必须读取ISR和LSR。		在非-中断模式中，LSR将正确地报告奇偶校验错误，软件不需要读取ISR。	
在非-中断模式中，为了使LSR寄存器能正确地报告帧错误，软件必须读取ISR和LSR。		在非-中断模式中，LSR将正确地报告帧错误，软件不需要读取ISR。	
在FIFO模式（FCR = 0x01）和接收就绪中断被使能时，一旦UART接收到一个字符，软件必须在读取接收FIFO之前首先读取LSR寄存器。 如果软件仅读取接收FIFO，那么中断信号将保持在有效状态（逻辑1）。		软件只需读取接收FIFO，不必读取LSR寄存器。	
最大波特率取决于写操作脉冲的宽度（参见数据表中时序表的注释）。		最大波特率并不取决于写操作脉冲的宽度。	

表2: SC16C650和SC16C650B之间的不同 (续)

SC16C650	SC16C650B
C1和C2 (参见数据表上的图5) 的推荐值是47 pF和100 pF。	C1和C2的推荐值是22 pF和33 pF。
在DMA模式0中, 背对背写入之间的延时必须大于X1时钟周期, 否则, 发送器有时将会错过送出一个字符。	这种情况不再存在。
复位信号与X1时钟同步。	复位信号不与X1时钟同步。
不能承受5V电压的引脚: IOW, A0, 复位, DCD。	所有输入引脚都能承受5V电压。
睡眠模式电流: 1.2 mA	睡眠模式电流: 50 $\mu$ A

### 1.3 SC16C750 和 SC16C750B 之间的不同

表3: SC16C750和SC16C750B之间的不同

SC16C750	SC16C750B
具有一个EFR寄存器，可支持下列功能：使用EFR Bit7和Bit6的自动硬件流控制，自动软件流控制，特殊字符选择，休眠模式，XOFF中断，CTS和RTS中断，IrDA。	取消了EFR寄存器。不支持下列功能：使用EFR Bit7和Bit6的自动硬件流控制，自动软件流控制，特殊字符选择，休眠模式，XOFF中断，CTS和RTS中断，IrDA。
当LSR Bit7为‘1’时不能读取ISR寄存器。	当LSR Bit7 为‘1’或‘0’时都能读取ISR寄存器。
发送空中断的清除需要对ISR寄存器进行一个读操作和对TXFIFO进行一个写操作。	发送空中断的清除可通过对ISR寄存器进行一个读操作或对TXFIFO进行一个写操作来实现。
不支持使用MCR Bit5的硬件流控制。	支持使用MCR Bit5的硬件流控制。
当仍有数据在RXFIFO中时，不能禁用超时中断。	当仍有数据在RXFIFO中时，可以禁用超时中断。
在非-中断模式中，为了使LSR寄存器能正确地报告中止状态，软件必须读取ISR和LSR。	在非-中断模式中，LSR将正确地报告中止状态，软件不需要读取ISR。
在非-中断模式中，为了使LSR寄存器能正确地报告奇偶校验错误，软件必须读取ISR和LSR。	在非-中断模式中，LSR将正确地报告奇偶校验错误，软件不需要读取ISR。
在非-中断模式中，为了使LSR寄存器能正确地报告帧错误，软件必须读取ISR和LSR。	在非-中断模式中，LSR将正确地报告帧错误，软件不需要读取ISR。
在FIFO模式（FCR = 0x01）和接收就绪中断被使能时，一旦UART接收到一个字符，软件必须在读取接收FIFO之前首先读取LSR寄存器。 如果软件仅读取接收FIFO，那么中断信号将保持在有效状态（逻辑1）。	软件只需读取接收FIFO，不必读取LSR寄存器。
最大波特率取决于写操作脉冲的宽度（参见数据表中时序表的注释）。	最大波特率并不取决于写操作脉冲的宽度。
C1和C2（参见数据表上的图9）的推荐值是47 pF和100 pF。	C1和C2的推荐值是22 pF和33 pF。
在DMA模式0中，背对背写入之间的延时必须大于X1时钟周期，否则，发送器有时将会错过送出一个字符。	这种情况不再存在。
复位信号与X1时钟同步。	复位信号不与X1时钟同步。
不能承受5V电压的引脚：IOW，A0，复位，DCD。	所有输入引脚都能承受5V电压。
睡眠模式电流：1.2 mA	睡眠模式电流：50 μA

1.4 SC16C2550 和 SC16C2550B 之间的不同

表4: SC16C2550和SC16C2550B之间的不同

SC16C2550	SC16C2550B
具有一个EFR寄存器，可支持下列功能：使用EFR Bit7和Bit6的自动硬件流控制，自动软件流控制，特殊字符选择，休眠模式，XOFF中断，CTS和RTS中断，IrDA。	取消了EFR寄存器。不支持下列功能：使用EFR Bit7和Bit6的自动硬件流控制，自动软件流控制，特殊字符选择，休眠模式，XOFF中断，CTS和RTS中断，IrDA。
当LSR Bit7为‘1’时不能读取ISR寄存器。	当LSR Bit7为‘1’或‘0’时都能读取ISR寄存器。
发送空中断的清除需要对ISR寄存器进行一个读操作和对TXFIFO进行一个写操作。	发送空中断的清除可通过对ISR寄存器进行一个读操作或对TXFIFO进行一个写操作来实现。
当仍有数据在RXFIFO中时，不能禁用超时中断。	当仍有数据在RXFIFO中时，可以禁用超时中断。
在非-中断模式中，为了使LSR寄存器能正确地报告中止状态，软件必须读取ISR和LSR。	在非-中断模式中，LSR将正确地报告中止状态，软件不需要读取ISR。
在非-中断模式中，为了使LSR寄存器能正确地报告奇偶校验错误，软件必须读取ISR和LSR。	在非-中断模式中，LSR将正确地报告奇偶校验错误，软件不需要读取ISR。
在非-中断模式中，为了使LSR寄存器能正确地报告帧错误，软件必须读取ISR和LSR。	在非-中断模式中，LSR将正确地报告帧错误，软件不需要读取ISR。
在FIFO模式（FCR = 0x01）和接收就绪中断被使能时，一旦UART接收到一个字符，软件必须在读取接收FIFO之前首先读取LSR寄存器。 如果软件仅读取接收FIFO，那么中断信号将保持在有效状态（逻辑1）。	软件只需读取接收FIFO，不必读取LSR寄存器。
最大波特率取决于写操作脉冲的宽度（参见数据表中时序表的注释）。	最大波特率并不取决于写操作脉冲的宽度。
C1和C2（参见数据表上的图5）的推荐值是47 pF和100 pF。	C1和C2的推荐值是22 pF和33 pF。
在DMA模式0中，背对背写入之间的延时必须大于X1时钟周期，否则，发送器有时将会错过送出一个字符。	这种情况不再存在。
复位信号与X1时钟同步。	复位信号不与X1时钟同步。
不能承受5V电压的引脚：IOW，A0，复位，DCD。	所有输入引脚都能承受5V电压。
睡眠模式电流：1.2 mA	睡眠模式电流：50 μA

### 1.5 SC16C2552 和 SC16C2552B 之间的不同

表5: SC16C2552和SC16C2552B之间的不同

SC16C2552	SC16C2552B
当LSR Bit7为‘1’时不能读取ISR寄存器。	当LSR Bit7 为‘1’或‘0’时都能读取ISR寄存器。
发送空中断的清除需要对ISR寄存器进行一个读操作和对TXFIFO进行一个写操作。	发送空中断的清除可通过对ISR寄存器进行一个读操作或对TXFIFO进行一个写操作来实现。
当仍有数据在RXFIFO中时，不能禁用超时中断。	当仍有数据在RXFIFO中时，可以禁用超时中断。
在非-中断模式中，为了使LSR寄存器能正确地报告中止状态，软件必须读取ISR和LSR。	在非-中断模式中，LSR将正确地报告中止状态，软件不需要读取ISR。
在非-中断模式中，为了使LSR寄存器能正确地报告奇偶校验错误，软件必须读取ISR和LSR。	在非-中断模式中，LSR将正确地报告奇偶校验错误，软件不需要读取ISR。
在非-中断模式中，为了使LSR寄存器能正确地报告帧错误，软件必须读取ISR和LSR。	在非-中断模式中，LSR将正确地报告帧错误，软件不需要读取ISR。
在FIFO模式（FCR = 0x01）和接收就绪中断被使能时，一旦UART接收到一个字符，软件必须在读取接收FIFO之前首先读取LSR寄存器。 如果软件仅读取接收FIFO，那么中断信号将保持在有效状态（逻辑1）。	软件只需读取接收FIFO，不必读取LSR寄存器。
最大波特率取决于写操作脉冲的宽度（参见数据表中时序表的注释）。	最大波特率并不取决于写操作脉冲的宽度。
C1和C2（参见数据表上的图9）的推荐值是47 pF和100 pF。	C1和C2的推荐值是22 pF和33 pF。
在DMA模式0中，背对背写入之间的延时必须大于X1时钟周期，否则，发送器有时将会错过送出一个字符。	这种情况不再存在。
MCR Bit3用于控制中断驱动器，为了使中断产生该位必须置位，否则中断引脚是处于3态	这种情况不再存在。
复位信号与X1时钟同步。	复位信号不与X1时钟同步。
不能承受5V电压的引脚：IOW，A0，复位，DCD。	所有输入引脚都能承受5V电压。
睡眠模式电流：1.2 mA	睡眠模式电流：50 μA

1.6 SC16C652 和 SC16C652B 之间的不同

表6: SC16C652和SC16C652B之间的不同

SC16C652		SC16C652B	
这个UART仅支持单一XON/XOFF序列。		支持双XON/XOFF，以及单一XON/XOFF序列。	
不支持IrDA。		支持IrDA。	
当LSR位7等于‘1’时不能读取ISR寄存器。		当LSR位7等于‘1’或‘0’时能读取ISR寄存器。	
发送空中断的清除需要对ISR寄存器进行一个读操作和对TXFIFO进行一个写操作。		发送空中断的清除可通过对ISR寄存器进行一个读操作或对TXFIFO进行一个写操作来实现。	
软件必须在一个位时间内将传输FIFO装满到发送触发门限，否则，UART可能给出多个传输空中断，这是由于UART在送出起始位之后便检测发送FIFO的状况，如果FIFO中的数据仍然低于触发门限，则UART将不断地发生中断。		软件具有一个字符时间来装满传输FIFO到发送触发门限，UART在送出停止位之后，才检测发送FIFO状况，而且发送空中断只发生一次----当发送FIFO中字节的数目第一次降到触发门限以下时。	
/TXRDY引脚状态跟随发送触发门限，即：一旦传输FIFO充满时它变为高电平，在FIFO中的数据低于触发门限时为低电平。		一旦发送FIFO充满，/TXRDY引脚变为高电平，而只要有一个字节被送出，它就马上变为低电平。	
当仍有数据在RXFIFO中时，不能禁用超时中断。		当仍有数据在RXFIFO中时，可以禁用超时中断。	
TX空的中断信号 1 → 0 1 1 1 1 (TXFIFO中的字节)	TX空的中断信号 0 → 1 16 8 24 30 (TXFIFO中的字节)	TX空的中断信号 1 → 0 16 8 24 30 (TXFIFO中的字节)	TX空的中断信号 0 → 1 15 7 23 29 (TXFIFO中的字节)
RTS 硬件流程控制 0 → 1 16 24 28 28 (RXFIFO中的字节)	RTS 硬件流程控制 1 → 0 1 8 16 24 (RXFIFO中的字节)	RTS 硬件流程控制 0 → 1 8 16 24 28 (RXFIFO中的字节)	RTS 硬件流程控制 1 → 0 0 7 15 23 (RXFIFO中的字节)
在非-中断模式中，为了使LSR寄存器能正确地报告中止状态，软件必须读取ISR和LSR。		在非-中断模式中，LSR将正确地报告中止状态，软件不需要读取ISR。	
在非-中断模式中，为了使LSR寄存器能正确地报告奇偶校验错误，软件必须读取ISR和LSR。		在非-中断模式中，LSR将正确地报告奇偶校验错误，软件不需要读取ISR。	
在非-中断模式中，为了使LSR寄存器能正确地报告帧错误，软件必须读取ISR和LSR。		在非-中断模式中，LSR将正确地报告帧错误，软件不需要读取ISR。	
在FIFO模式（FCR = 0x01）和接收就绪中断被使能时，一旦UART接收到一个字符，软件必须在读取接收FIFO之前首先读取LSR寄存器。 如果软件仅读取接收FIFO，那么中断信号将保持在有效状态（逻辑1）。		软件只需读取接收FIFO，不必读取LSR寄存器。	
最大波特率取决于写操作脉冲的宽度（参见数据表中时序表的注释）。		最大波特率并不取决于写操作脉冲的宽度。	

表6: SC16C652和SC16C652B之间的不同 (续)

SC16C652	SC16C652B
C1和C2 (参见数据表上的图3) 的推荐值是47 pF和100 pF。	C1和C2的推荐值是22 pF和33 pF。
在DMA模式0中, 背对背写入之间的延时必须大于X1时钟周期, 否则, 发送器有时将会错过送出一个字符。	这种情况不再存在。
复位信号与X1时钟同步。	复位信号不与X1时钟同步。
不能承受5V电压的引脚: IOW, A0, 复位, DCD。	所有输入引脚都能承受5V电压。
睡眠模式电流: 1.2 mA	睡眠模式电流: 50 $\mu$ A

1.7 SC16C752 和 SC16C752B 之间的不同

表7: SC16C752和SC16C752B之间的不同

SC16C752	SC16C752B
这个UART仅支持单一XON/XOFF序列。	支持双XON/XOFF，以及单一XON/XOFF序列。
当LSR位7等于‘1’时不能读取ISR寄存器。	当LSR位7等于‘1’或‘0’时能读取ISR寄存器。
发送空中断的清除需要对ISR寄存器进行一个读操作和对TXFIFO进行一个写操作。	发送空中断的清除可通过对ISR寄存器进行一个读操作或对TXFIFO进行一个写操作来实现。
软件必须在一个位时间内将发送FIFO装满到发送触发门限，否则，UART可能给出多个发送空中断，这是由于UART在送出起始位之后便检测发送FIFO的状况，如果FIFO中的数据仍然低于触发门限，则UART将不断地发生中断。	软件具有一个字符时间来装满发送FIFO到传输触发门限，UART在送出停止位之后，才检测发送FIFO状况，而且发送空中断只发生一次----当发送FIFO中字节的数目第一次降到触发门限以下时。
当仍有数据在RXFIFO中时，不能禁用超时中断。	当仍有数据在RXFIFO中时，可以禁用超时中断。
在非-中断模式中，为了使LSR寄存器能正确地报告中止状态，软件必须读取ISR和LSR。	在非-中断模式中，LSR将正确地报告中止状态，软件不需要读取ISR。
在非-中断模式中，为了使LSR寄存器能正确地报告奇偶校验错误，软件必须读取ISR和LSR。	在非-中断模式中，LSR将正确地报告奇偶校验错误，软件不需要读取ISR。
在非-中断模式中，为了使LSR寄存器能正确地报告帧错误，软件必须读取ISR和LSR。	在非-中断模式中，LSR将正确地报告帧错误，软件不需要读取ISR。
在FIFO模式（FCR = 0x01）和接收就绪中断被使能时，一旦UART接收到一个字符，软件必须在读取接收FIFO之前首先读取LSR寄存器。 如果软件仅读取接收FIFO，那么中断信号将保持在有效状态（逻辑1）。	软件只需读取接收FIFO，不必读取LSR寄存器。
最大波特率取决于写操作脉冲的宽度（参见数据表中时序表的注释）。	最大波特率并不取决于写操作脉冲的宽度。
C1和C2（参见数据表上的图12）的推荐值是47 pF和100 pF。	C1和C2的推荐值是22 pF和33 pF。
在DMA模式0中，背对背写入之间的延时必须大于X1时钟周期；否则，发送器有时将会错过送出一个字符。	这种情况不再适用。
如果TCR用于硬件或软件流控制，FCR寄存器的Bit[7:4]必须设置一个值除了0Xc。	这种情况不再存在。
复位信号与X1时钟同步。	复位信号不与X1时钟同步。
不能承受5V电压的引脚：IOW，A0，复位，DCD。	所有输入引脚都能承受5V电压。
睡眠模式电流：1.2 mA	睡眠模式电流：50 μA

**1.8 如果你计划从飞利浦 SC16Cxxx 切换到 SC16CxxxB 装置，你需要知道些什么**

**表8: 从SC16Cxxx切换到低功率SC16CxxxB装置的指南**

功能	零件号	包装	推荐的零件号	备注
550	SC16C550	N40 (DIP40) A44 (PLCC44) B48 (LQFP48)	SC16C550B或 SC16C650B	如果你正在使用下列功能：硬件流控制，软件流控制，或IrDA，那么你需要用SC16C650B来替换SC16C550。
2550	SC16C2550	N40 (DIP40) A44 (PLCC44) B48 (LQFP48)	SC16C2550B或 SC16C652B	如果你正在使用下列功能：硬件流控制，软件流控制，或IrDA，那么你需要用SC16C652B来替换SC16C2550，这种替换只限于B48封装。
2552	SC16C2552	A44 (PLCC44)	SC16C2552B	向后兼容SC16C2552。
650	SC16C650	N40 (DIP40) A44 (PLCC44) B48 (LQFP48)	SC16C650B	向后兼容SC16C650。 [1]
652	SC16C652	B48 (LQFP48)	SC16C652B	向后兼容SC16C652。 [1]
750	SC16C750	A44 (PLCC44) B48 (LQFP48)	SC16C750B	向后兼容SC16C750。
752	SC16C752	B48 (LQFP48)	SC16C752B	向后兼容SC16C752。

[1] /TXRDY引脚在非常少的场合中被应用，如果出现这种情况，则需要对软件进行修改。

## 2. 否认声明

**生命保障**——这些产品在设计时并没有考虑到可以用于生命保障器具、装置、或系统；在此类场合，这些产品的故障能够明显地导致人员伤害。对于使用或销售这些产品的飞利浦半导体公司的用户，如果他们想在此类应用中使用这些产品，则他们必须自行承担风险，并同意在由于此类应用而导致任何损坏时全额向飞利浦半导体公司进行赔偿。

**进行修改的权利**——飞利浦半导体公司保留对此处描述或包含的产品进行修改的权利，其中包括电路、标准单元、和/或软件，以便能够改善产品的设计和/或性能。当产品已经投入批量生产时（状态“生产”），有关的修改将会通过一个《用户产品/过程修改通知书（CPCN）》进行公告。如未另行规定，飞利浦半导体公司不会对任何一个这些产品的使用承担任何责任或义务，不向这些产品转让任何受专利、版权、或掩码著作权保护的许可权或所有权，也不会做出任何表述或担保、说明这些产品没有侵犯任何专利、版权、或掩码著作权。

**应用信息**——对于任何一件此类产品，此处描述的应用情况仅仅是为了演示性目的。在没有进行进一步的试验或变更之前，飞利浦半导体公司并没有做出任何表示或担保，声明此类应用将会适应于特定的用途。

## 3. 许可

### 飞利浦 I<sup>2</sup>C 零件的购买



飞利浦 I<sup>2</sup>C 零件的购买转让一个飞利浦 I<sup>2</sup>C 专利保护的许可可在 I<sup>2</sup>C 系统中使用零件从而与飞利浦制定的规范一致。这个规范可以用代码 9398 393 40011 命令。

### 飞利浦 RC5 零件的购买

飞利浦 RC5 零件的购买转让一个飞利浦 RC5 专利保护的许可可在 RC5 系统中使用零件从而与飞利浦制定的详细的控制命令 RC5 标准 UATM-5000 的分配规范一致。

## 4. 专利

同此通告主要器件使用一个或多个下列专利每个专利可能就其它权限有相应的专利。

<专利号> — <专利所有者>

## 5. 商标

<商标名称> — 使所有者的商标

<注册商标名称> — 是被所有者注册的商标

## 6. 目录

<b>1.</b>	<b>概述.....</b>	<b>3</b>
1.1	SC16C550 和 SC16C550B 之间的不同.....	3
1.2	SC16C650 和 SC16C650B 之间的不同.....	4
1.3	SC16C750 和 SC16C750B 之间的不同.....	6
1.4	SC16C2550 和 SC16C2550B 之间的不同.....	7
1.5	SC16C2552 和 SC16C2552B 之间的不同.....	8
1.6	SC16C652 和 SC16C652B 之间的不同.....	9
1.7	SC16C752 和 SC16C752B 之间的不同.....	11
1.8	如果你计划从飞利浦 SC16Cxxx 切换到 SC16CxxxB 装置，你需要知道些什么.....	12
<b>2.</b>	<b>否认声明.....</b>	<b>13</b>
<b>3.</b>	<b>许可.....</b>	<b>13</b>
<b>4.</b>	<b>专利.....</b>	<b>13</b>
<b>5.</b>	<b>商标.....</b>	<b>13</b>
<b>6.</b>	<b>目录.....</b>	<b>14</b>