

Errata

IWRL6432AOP 器件勘误表



摘要

本文档介绍了功能规格的已知例外情况 (公告)。本文档也包含了使用说明。使用说明中介绍了器件行为可能与假定或记录的行为不匹配的情况。这可能包括影响器件性能或功能正确性的行为。

内容

1 简介.....	2
2 器件命名规则.....	2
3 器件标识.....	3
4 器件型号/修订版对应关系公告.....	4
5 功能规范的已知设计异常.....	5
6 商标.....	17
修订历史记录.....	17

1 简介

本文档介绍了德州仪器 (TI) CMOS 雷达器件 (IWRL6432AOP) 的功能和性能规范的已知异常

2 器件命名规则

为了标示所处的产品开发周期阶段，德州仪器 (TI) 为所有雷达/毫米波传感器器件的零件号分配了前缀。每个雷达器件具有以下两种前缀之一：XIx 或 IWRLx (例如： **XI6432 QGAMY**)。这些前缀代表了产品开发的发展阶段，即从工程原型 (XI) 直到完全合格的量产器件 (IWRL)。

器件开发进化流程：

- | | |
|---------------|-----------------------------------|
| XI — | 试验器件不一定代表最终器件的电气规格，并且可能不使用生产封装流程。 |
| IWRL — | 完全合格的器件芯片量产版本。 |

XI 器件在供货时附带如下免责声明：

“开发产品用于内部评估用途。”

由于这些器件的预期最终使用故障率仍未确定，德州仪器 (TI) 建议不要将这些器件用于任何生产系统。

3 器件标识

图 3-1 展示了 IWR6432AOP 雷达器件的封装符号示例。

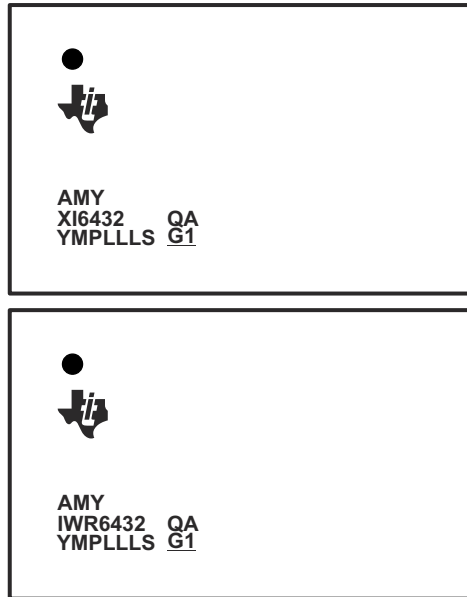


图 3-1. 器件产品标识示例

此标识编号包含以下信息：

- 第 1 行：TI 标识
- 第 1 行：AMY = 封装标识符
- 第 2 行：器件编号
- 第 2 行：安全级别和安全等级
 - Q = 符合非功能安全标准
 - A = 经认证的引导
- 第 3 行：批次追踪代码
 - YM = 年/月代码
 - P = 辅助站点代码
 - LLL = 组装批次
 - S = 主站点代码
 - G1 = “绿色”封装版本 (必须带下划线)

4 器件型号/修订版对应关系公告

表 4-1. 器件型号/修订版对应关系公告

公告编号	公告标题	IWRL6432AOP
		ES2.0
模拟/毫米波		
ANA #51	连续波流 CZ 模式：RX 输出代码每 20.97152 毫秒突然跳变一次	x
ANA#54	由于 TX 与 RX 的耦合，RX ADC 存在饱和和风险	x
ANA#57	在存在强近距离反射源的情况下，在 60GHz 出现 SNR 劣化	x
数字子系统		
DIG #1	ePWM：斩波运行模式期间存在干扰	x
DIG #3	限制了 UART 波特率	x
DIG #4	RS232 自动波特率功能不支持修整后的 ROCSC 差异。	x
DIG #5	启用 SPI 智能空闲模式后，不支持通过内部总线访问 SPI 来传输数据。	x
DIG #6	CRC：不支持 CRC 8 位数据宽度以及 CRC8-SAE-J1850 和 CRC8-H2F 在 CAN 模块中的潜在用途	x
DIG #8	共享 RAM 时钟门控默认值	x
DIG #9	无法从 RS232 访问 TOP_IO_MUX 寄存器空间来进行调试。	x
DIG #10	帧停止 API 出现错误行为	x
DIG #15	如果 metaimage 为 2K 的倍数，引导将会失败	x
DIG #16	通过 SPI 传输小于 8k 的映像时引导失败	x

5 功能规范的已知设计异常

ANA #51

连续波流 CZ 模式 : Rx 输出代码每 20.97152 毫秒突然跳变一次

受影响的修订版

IWRL6432AOP ES2.0

详细信息

在连续波流 CZ 模式下，Rx 数据显示输出代码每 20.97152 毫秒突然跳变一次。

使用线性调频脉冲时，这在雷达功能模式下不会导致问题。但是，在实验室中使用连续流模式测试 Rx 链时，将会出现此问题。

权变措施

要使用连续流 (CW) 模式进行测试，建议从第一个样本本身开始采集数据，以确保在确定性的样本上发生干扰。请按照以下顺序实现此目的：

- 配置 RDIF (雷达数据接口)
- 装备 DCA1000 (数据采集卡)
- 启用连续流模式。

按此顺序操作不会出现干扰。例如，如果用户分析前 20ms 或 21 到 41ms 间的数据。

ANA#54	由于 TX 与 RX 的耦合，RX ADC 存在饱和风险
受影响的修订版：	IWRL6432AOP ES2.0
说明：	该器件上的 Tx 与 Rx 之间的隔离有限，根据 Tx 功率退避、Rx 增益设置、线性调频脉冲斜率和 HPF 截止频率配置，这可能导致 ADC 饱和。
权变措施：	请参阅 xWRL6432AOP 的 Tx 退避和 Rx 增益建议 ，避免 ADC 饱和。
ANA #57	在存在强近距离反射源的情况下，在 60GHz 出现 SNR 劣化
受影响的修订版	IWRL6432AOP ES2.0
详细信息	超过 60GHz 时，合成器存在非线性问题，这会导致在存在强近距离反射源的情况下 RX 输出的本底噪声增加。
权变措施	射频带宽较大 (>1.5GHz) 的线性调频脉冲的本底噪声影响可以忽略不计。对于带宽较小的线性调频脉冲，避免使用 60GHz。

DIG #1 **ePWM : 斩波运行模式期间存在干扰**

受影响的修订版
IWR6432AOP ES2.0

详细信息
在斩波模式下运行期间，可能会在来自 ePWM 模块的 ePWMA 和 ePWMB 输出信号上观察到干扰。

权变措施
如果用例受到干扰，建议将 LPRADAR:APP_PWM:PCCTL:CHPEN 寄存器位设置为 0，以禁用 PWM 斩波控制功能。

下表列出了上述权变措施的寄存器地址。

位	名称	地址
0	LPRADAR:APP_PWM:PCCTL:CHPEN	0X57F7 FC3C

DIG #3

UART : 限制了 UART 波特率

受影响的修订版

IWRL6432AOP ES2.0

详细信息

由于设计限制 (与时钟方案有关) , UART 不支持高于 115200 比特每秒的标准波特率。可支持最高 1.25Mbps 的更高波特率, 但它们是标准的。

需要 UART 的应用无法使用高于 115200 比特每秒的标准波特率

支持的标准波特率 :

XTAL (MHz)	40	
理想波特率 (bps)	实际波特率	误差 %
115200	113636.36	1.36
76800	75757.58	1.36

支持的非标准波特率 :

XTAL (MHz)	40
最大波特率 (bps)	1250k
	833.33k
	625k
	500k
	416.66k
	357.14k
	312.5k

权变措施

建议根据应用需求使用以下权变措施 :

- 如果外部 MCU 可支持相同的非标准波特率, 使用非标准波特率可提供最高 1.25Mbps 的吞吐量。
- 如果用例需要更高的吞吐量, 则改用 SPI。

DIG #4

RS232 : 自动波特率功能不支持修整后的 RCOSC 差异

受影响的修订版

IWRL6432AOP ES2.0

详细信息

修整 RCOSC 后，预期的时钟频率和观察到的频率差异 (RC 时钟的容差) 不支持 RS232 所需的自动波特率设置。

目前，对于 ES2.0，默认会禁用自动波特率

DIG #5

启用 SPI 智能空闲模式后，不支持通过内部总线访问 SPI 来传输数据。

受影响的修订版

IWRL6432AOP ES2.0

详细信息

在第一次触发以进行数据传输访问之前，需要禁用 SPI 智能空闲模式。如果需要启用 SPI 智能空闲模式，必须在访问完成后再次启用该模式。

权变措施

建议遵循以下操作顺序：

自动唤醒 = 1 且在控制器模式下

1. 根据需要配置 McSPI
2. 在确保没有来自/到 SPI 的待处理事务，且 CPU 或 DMA 不会再访问 McSPI 之后，启用“智能空闲”模式（对于 SPI1，设置 LPRADAR:APP_CTRL:SPI1_SMART_IDLE_ENABLE；对于 SPI2，设置 LPRADAR:APP_CTRL:SPI2_SMART_IDLE_ENABLE）
3. 如果需要对 McSPI 进行寄存器或存储器访问，禁用“智能空闲”模式（对于 SPI1，设置 LPRADAR:APP_CTRL:SPI1_SMART_IDLE_ENABLE=0；对于 SPI2，设置 LPRADAR:APP_CTRL:SPI2_SMART_IDLE_ENABLE=0）
4. 在控制器模式下，外部主机不会切换 SPI_CS，因此不会发生任何唤醒操作 =>（对于 SPI1，设置 LPRADAR:APP_CTRL:SPI1_SMART_IDLE_AUTO_EN 为 1 或 0，以及设置 LPRADAR:APP_CTRL:SPI2_SMART_IDLE_AUTO_EN 为 1 或 0）没有任何区别

自动唤醒 = 1 且在外设模式下

1. 根据需要配置 McSPI
2. 在确保没有来自/到 SPI 的待处理事务，且 CPU 或 DMA 不会再访问 McSPI 之后，启用“智能空闲”模式（对于 SPI1，设置 LPRADAR:APP_CTRL:SPI1_SMART_IDLE_ENABLE；对于 SPI2，设置 LPRADAR:APP_CTRL:SPI2_SMART_IDLE_ENABLE）
3. 如果任何控制器 (DMA/CPU) 需要对 McSPI 进行寄存器或存储器访问，禁用“智能空闲”模式（对于 SPI1，设置 LPRADAR:APP_CTRL:SPI1_SMART_IDLE_ENABLE=0；对于 SPI2，设置 LPRADAR:APP_CTRL:SPI2_SMART_IDLE_ENABLE=0）
4. 如果有来自 McSPI 的唤醒信号（由于某个 SPI_CS 切换操作），则会自动启用时钟。
5. 禁用“智能空闲”配置（对于 SPI1，设置 LPRADAR:APP_CTRL:SPI1_SMART_IDLE_ENABLE=0；对于 SPI2，设置 LPRADAR:APP_CTRL:SPI2_SMART_IDLE_ENABLE=0），以访问寄存器。

下表列出了针对上述权变措施的寄存器地址。

位	名称	地址
0	LPRADAR:APP_CTRL:SPI1_SMART_IDLE_ENABLE	0x560603A8
2	LPRADAR:APP_CTRL:SPI1_SMART_IDLE_AUTO_EN	0x560603A8
0	LPRADAR:APP_CTRL:SPI2_SMART_IDLE_ENABLE	0x560603AC
2	LPRADAR:APP_CTRL:SPI2_SMART_IDLE_AUTO_EN	0x560603AC

DIG #6	CRC : 不支持 CRC 8 位数据宽度以及 CRC8-SAE-J1850 和 CRC8-H2F 在 CAN 模块中的潜在用途
受影响的修订版	IWRL6432AOP ES2.0
详细信息	1. 不支持 8 位数据宽度。支持的最小数据宽度为 16 位。 2. 不支持 CRC 类型 CRC8-SAE-J1850 和 CRC8-H2F。
权变措施	1. 支持 16/32/64 位数据宽度。 2. 建议不要使用上述不受支持的多项式。

DIG #8

共享 RAM 时钟门控默认值

受影响的修订版

IWRL6432AOPES2.0

详细信息

在未对时钟门控寄存器重新编程的情况下，退出深度睡眠模式时可能会损坏共享 RAM 数据。

前端控制器子系统 (FECSS)、应用子系统 (APPSS) 和硬件加速器子系统 (HWASS) 共享存储器时钟门控的复位值为 1。时钟 ICG 控制信号来自以下寄存器。

位	名称	地址
0	LPRADAR:FEC_CTRL:FECSS_SH ARED_MEM_CLK_GATE: FECSS_SHARED_MEM_CLK_GAT E_HWA_ENABLE	0x5200002C
0	LPRADAR:APP_CTRL:APPSS_SH ARED_MEM_CLK_GATE:APPSS_ SHARED_MEM_CLK_GATE_MEM 0_HWA_ENABLE	0x56060398
2	LPRADAR:APP_CTRL:APPSS_SH ARED_MEM_CLK_GATE:APPSS_ SHARED_MEM_CLK_GATE_MEM 1_HWA_ENABLE	0x56060398

当 FECSS 通过 AHB 访问共享存储器时，若 APPSS 试图通过 VBUSM SCR 访问共享存储器组 0，会观察到 APPSS 从共享 RAM 中读取到错误的零值。

如果根据分配情况仅启用其中一个时钟门 (HWA 或 FEC/APP)，则可以正确读取数据。由于时钟门控控制信号来自控制信号寄存器空间，因此每次退出深度睡眠模式后，这些值会再次被复位，需要重新编程。

权变措施

根据不同的共享存储器配置，对到达共享存储器的时钟 ICG 控制信号进行编程。每次退出深度睡眠模式后，都需要对 ICG 控制信号进行重新编程。

配置	软件注意事项
存储器与 M3 共享	禁用以下 ICG 控制信号：- LPRADAR:FEC_CTRL:FECSS_SHARED_MEM_CLK_GATE: FECSS_SHARED_MEM_CLK_GATE_HWA_ENABLE
前 128KB 与 M4 共享	禁用以下 ICG 控制信号：- LPRADAR:APP_CTRL:APPSS_SHARED_MEM_CLK_GATE:APPSS_SHARED_MEM_CLK_GATE_MEM0_HWA_ENABLE
256KB 与 M4 共享	禁用以下 ICG 控制信号：- - LPRADAR:APP_CTRL:APPSS_SHARED_MEM_CLK_GATE:APPSS_SHARED_MEM_CLK_GATE_MEM0_HWA_ENABLE - LPRADAR:APP_CTRL:APPSS_SHARED_MEM_CLK_GATE:APPSS_SHARED_MEM_CLK_GATE_MEM1_HWA_ENABLE

DIG #9

无法从 RS232 访问 TOP_IO_MUX 寄存器空间来进行调试

受影响的修订版

IWRL6432AOPES2.0

详细信息

RS232 无法写入 TOP_IO_MUX 寄存器，除非该空间已针对用户模式访问进行了编程。

权变措施

建议按以下顺序操作：

1. 从处理器或 DAP：解锁 TOP_IO_MUX 寄存器（通过编程
LPRADAR:TOP_IO_MUX:IOCFGKICK0 = 83E7 0B13h 和
LPRADAR:TOP_IO_MUX:IOCFGKICK1 = 95A4 F1E0h）
2. 从处理器或 DAP：写入 TOP_IO_MUX 寄存器，
LPRADAR:TOP_IO_MUX:USERMODEEN 应设置为 0xADADADAD
3. 现在可以从 RS232 访问 TOP_IO_MUX 寄存器了。

下表列出了针对上述权变措施的寄存器地址。

位	名称	地址
0:31	LPRADAR:TOP_IO_MUX:IOCFGKICK0	0x5A000068
0:31	LPRADAR:TOP_IO_MUX:IOCFGKICK1	0x5A00006C
0:31	LPRADAR:TOP_IO_MUX:USERMODEEN	0x5A000060

DIG #10 **帧停止 API 出现错误行为****受影响的修订版** IWRL6432AOPES2.0**详细信息**

帧定时器将帧停止命令锁存在硬件寄存器中，该命令在当前帧结束时生效。由于锁存的停止位，在帧定时器已经停止时发出帧停止 API，将导致下一帧触发意外停止。

权变措施

1. 应避免使用不必要的传感器停止 API。
2. 该应用可能必须等待一个帧周期完成，然后才能停止帧。
3. 应用应等待 FECSS 在收到帧停止确认后，完成突发结束和帧结束活动。

DIG #15

如果 *metaimage* 为 2K 的倍数，引导将会失败

受影响的修订版

IWRL6432AOP ES2.0

详细信息

如果 *metaimage* 为 2048 字节的倍数，引导将会失败。

权变措施

1. 添加一个固定的非易失性变量，以增加 *metaimage* 的大小，使其不与 2048 字节对齐。
2. 将 MMWAVE-L-SDK 更新到 5.4 或更高版本；毫米波 LSDK 5.4 及更高版本对 *metaimage* 进行了更改，在映像为 2048 字节的倍数时会添加一个最小配置文件（约 64 字节）。

DIG #16 通过 SPI 传输小于 8k 的映像时引导失败

受影响的修订版 IWRL6432AOP ES2.0

详细信息

在少数情况下 (在 SPI 连续下载期间) 不会进行 EDMA 地址链接 , 因此对于下表中提到的特定 metaimage 大小范围 , 通过 SPI 引导连续下载映像将会失败 :

映像大小 (字节)	是否存在问题
<2048	否
>2048 且 <4096	否
>=4096 且 <6144	是
>=6144 且 <8192	是
>= 8192	否

权变措施

通过 SPI 引导时使用大于 8KB 的映像。如果映像较小 , 在编译期间将附加常量数据来创建大于 8KB 的映像。

6 商标

所有商标均为其各自所有者的财产。

修订历史记录

Changes from APRIL 30, 2024 to APRIL 30, 2025 (from Revision * (April 2024) to Revision A (April 2025))

Page

• 器件标识：更新了生产器件标识。	3
• 添加了 ANA #57	6

重要通知和免责声明

TI“按原样”提供技术和可靠性数据（包括数据表）、设计资源（包括参考设计）、应用或其他设计建议、网络工具、安全信息和其他资源，不保证没有瑕疵且不做任何明示或暗示的担保，包括但不限于对适销性、某特定用途方面的适用性或不侵犯任何第三方知识产权的暗示担保。

这些资源可供使用 TI 产品进行设计的熟练开发人员使用。您将自行承担以下全部责任：(1) 针对您的应用选择合适的 TI 产品，(2) 设计、验证并测试您的应用，(3) 确保您的应用满足相应标准以及任何其他功能安全、信息安全、监管或其他要求。

这些资源如有变更，恕不另行通知。TI 授权您仅可将这些资源用于研发本资源所述的 TI 产品的相关应用。严禁以其他方式对这些资源进行复制或展示。您无权使用任何其他 TI 知识产权或任何第三方知识产权。您应全额赔偿因在这些资源的使用中对 TI 及其代表造成的任何索赔、损害、成本、损失和债务，TI 对此概不负责。

TI 提供的产品受 [TI 的销售条款](#) 或 [ti.com](#) 上其他适用条款/TI 产品随附的其他适用条款的约束。TI 提供这些资源并不会扩展或以其他方式更改 TI 针对 TI 产品发布的适用的担保或担保免责声明。

TI 反对并拒绝您可能提出的任何其他或不同的条款。

邮寄地址：Texas Instruments, Post Office Box 655303, Dallas, Texas 75265
版权所有 © 2025，德州仪器 (TI) 公司