XHSC 小华半导体
XIAOHUA SEMICONDUCTOR

32 位微控制器

HC32F472_A472 系列

勘误表

Rev1.22　2026 年 10 月

适用对象

产品系列	产品型号	产品系列	产品型号
HC32F472 系列	ALL	**HC32A472 系列**	ALL

声　明

★ 小华半导体有限公司（以下简称：“XHSC”）保留随时更改、更正、增强、修改小华半导体产品和/或本文档的权利，恕不另行通知。用户可在下单前获取最新相关信息。XHSC 产品依据购销基本合同中载明的销售条款和条件进行销售。

★ 客户应针对您的应用选择合适的 XHSC 产品，并设计、验证和测试您的应用，以确保您的应用满足相应标准以及任何安全、安保或其它要求。客户应对此独自承担全部责任。

★ XHSC 在此确认未以明示或暗示方式授予任何知识产权许可。

★ XHSC 产品的转售，若其条款与此处规定不同，XHSC 对此类产品的任何保修承诺无效。

★ 任何带有“®”或“™”标识的图形或字样是 XHSC 的商标。所有其他在 XHSC 产品上显示的产品或服务名称均为其各自所有者的财产。

★ 重要提示：在使用本产品前，请务必查阅官方发布的最新勘误表，充分知悉产品已知修正信息，规避使用风险。

★ 本通知中的信息取代并替换先前版本中的信息。

©2026 小华半导体有限公司 保留所有权利

目 录

适用对象 **2**
声 明 **3**
目 录 **4**
1 摘要 **6**
2 系统 **7**
2.1 PWC 注意事项 7
2.1.1 停止模式唤醒异常 7
2.1.2 停止模式注意事项 7
2.1.3 掉电模式注意事项 7
2.1.4 掉电模式 1 注意事项 7
2.2 SRAM 注意事项 7
2.2.1 SRAM0/ Ret SRAM ECC 7
2.3 INTC 注意事项 8
2.3.1 EXTINT 使用限制 8
2.3.2 中断配置流程注意事项 8
2.4 DMA 注意事项 9
2.4.1 DMA 源地址/目标地址与位宽对齐 9
2.5 其他 9
2.5.1 寄存器保留位注意事项 9
3 定时器、计数器 **10**
3.1 Timer2 注意事项 10
3.1.1 PWM 第一个脉宽少一个计数周期 10
3.2 Timer6 注意事项 10
3.2.1 三角波计数时 PWM 第一个脉宽可能多一个计数周期 10
3.2.2 停止计数后 CNTER 寄存器可能写入失败 10
3.3 TimerA 注意事项 10
3.3.1 锯齿波计数时 PWM 第一个脉宽可能少一个计数周期 10
3.3.2 动态修改 PWM 占空比为 100%或 0% 11
3.3.3 三角波计数时 PWM 第一个脉宽可能多一个计数周期 12
3.3.4 PWM 输出停止及恢复 12
3.4 RTC 注意事项 13
3.4.1 控制寄存器 2（RTC_CR2）寄存器位 0 RWREQ 描述追加说明 13
4 通信及接口 **14**

4.1 I2C 注意事项 14
4.1.1 主机接收模式可能发出多余时钟信号 14
4.1.2 主机接收模式无法判断设备地址是否发送完成 14
4.1.3 超时功能注意事项 14
4.2 SPI 注意事项 14
4.2.1 SPI 主机连续模式可能导致主机多发时钟 14
4.2.2 SPI 只发送通信可能造成数据错误 15
4.3 QSPI 注意事项 16
4.3.1 标准读最高速率 16
4.3.2 输入数据保持时间 17
4.4 CAN 控制器注意事项 17
4.4.1 总线被干扰时发出未定义数据 17
4.5 EXMC 注意事项 18
4.5.1 EXMC 连续读访问延迟 18
4.5.2 EXMC SMC 同步模式读写完成后多一个时钟 18
5 模拟 19
5.1 ADC 注意事项 19
5.1.1 ADC 的输入受到干扰 19
5.2 OTS 注意事项 19
6 其他 20
6.1 TRNG 注意事项 20
6.1.1 访问 TRNG 寄存器发生总线错误风险 20
6.2 MAU 注意事项 20
6.2.1 SQRT 结果寄存器溢出风险 20
版本修订记录 21

1 摘要

本文档主要介绍 HC32F472/ HC32A472 系列芯片的使用注意事项和变通措施。

2 系统

2.1 PWC 注意事项

2.1.1 停止模式唤醒异常

■ 问题描述

HCLK 分频系数为 1，PCLK1/2/3/4、EXCLK 分频系数大于等于 8，进 STOP 的 WFI 指令发出后，芯片真正进入停止模式前，如果此时唤醒中断产生，芯片进入停止模式后，可能无法唤醒。

■ 变通措施

1) 时钟频率关系满足 HCLK：外设时钟 = 1:1 或 2:1 或 4:1。
2) 当时钟频率关系 HCLK：外设时钟 > 4:1 时，配置 PCLK1=PCLK3，且 PCLK1 与 PCLK3 使用其最大时钟分频（CMU_SCFGR.PCLK1S=0b110，CMU_SCFGR.PCLK3S=0b110）。

2.1.2 停止模式注意事项

■ 应用注意

进入停止模式的 WFI/ WFE 指令发出后，芯片真正进入停止模式前，此时如果有不用于停止模式唤醒的异常事件产生，芯片会优先响应此异常，不进入停止模式。

2.1.3 掉电模式注意事项

■ 问题描述

进掉电模式的 WFI 指令发出后，芯片真正进入掉电模式前，此时如果有不用于掉电模式唤醒的异常（exception）产生，芯片会优先响应此异常，不进入掉电模式。

■ 变通措施

在进入掉电模式之前，关闭除 NMI 异常以外的所有异常（__set_FAULTMASK(1)）。

2.1.4 掉电模式 1 注意事项

■ 应用注意

进入掉电模式 1 之前，需设置 PWC_PWRC4 的 bit5 为 1（PWC_PWRC4 |= 1 << 5U）。

2.2 SRAM 注意事项

2.2.1 SRAM0/ Ret SRAM ECC

■ 问题描述

当 SRAM0/ Ret SRAM 的 ECC 功能使能时，向对应的 SRAM 写非 32 位数据时，如果目标地址所在的 32 位字对齐地址的数据发生 1-bit ECC 错误，ECC 功能会将没有纠错的数据写入到 32 位字对齐地址，后续访问该地址时，ECC 错误标志位不置位。

■ 变通措施

实施以下任意一条：

1) 禁止 SRAM0/ Ret SRAM 的 ECC 功能（SRAMC_CKCR.ECCMOD[1:0] = 0b00 / SRAMC_CKCR.BECCMOD[1:0] = 0b00）。
2) 写 SRAM0/ Ret SRAM 时，仅进行 32 位字对齐地址的 32 位数据写入。
3) 将 SRAM0/ Ret SRAM 的 ECC 校验允许位 SRAMC_CKCR.ECCMOD[1:0] / SRAMC_CKCR.BECCMOD[1:0]设置为 0b11 或 0b10，若发生 1-bit ECC 错误按未纠错处理。

2.3 INTC 注意事项

2.3.1 EXTINT 使用限制

■ 问题描述

同 Pin 位号的外部中断功能同时使能，外部中断信号由所有使能对应管脚的电平的逻辑或条件决定。例如同时使能 PA0 和 PB0 的外部中断（PCRA0.INTE=1 且 PCRB0.INTE=1），低电平有效，需 PA0、PB0 同时为低时，外部中断通道 0 被响应。

■ 变通措施

每个外部中断通道可配置的 I/O 不止一个，使用同一通道的外部中断，不要配置多个 Pin。例如：PA0 和 PB0 的外部中断不要同时使能。

2.3.2 中断配置流程注意事项

■ 问题描述

在 EXTINT 的中断配置流程中，在外部管脚为高电平情况下有下述问题：

1) 当选择 EXTINT 上升沿中断时，先使能 NVIC（NVIC_EnableIRQ），后使能外设中断，会立即产生一个中断信号；
2) 当选择 EXTINT 下降沿中断时，在 NVIC（NVIC_EnableIRQ）使能的情况下，关闭外设中断，会立即产生一个中断信号。

■ 变通措施

EXTINT 的中断配置流程为：

1) 当需要使用中断时，先使能外设中断，再清除 Pending 信号（NVIC_ClearPendingIRQ），最后使能 NVIC 中断（NVIC_EnableIRQ）；
2) 当需要关闭中断时，先关闭 NVIC 中断（NVIC_DisableIRQ），然后关闭外设中断。

2.4 DMA 注意事项

2.4.1 DMA 源地址/目标地址与位宽对齐

- 应用注意

1) DMA 在 16 bit 位宽传输数据时，需保证源地址/目标地址 half word 对齐。
2) DMA 在 32 bit 位宽传输数据时，需保证源地址/目标地址 word 对齐。

2.5 其他

2.5.1 寄存器保留位注意事项

- 应用注意

所有寄存器的保留位（除本文提及），请确保芯片使用过程中一直为缺省值，否则可能造成不可预期的结果。

3 定时器、计数器

3.1 Timer2 注意事项

3.1.1 PWM 第一个脉宽少一个计数周期

- 问题描述

同时使用以下配置时，输出的 PWM 第一个脉宽会少一个计数周期。

1) 计数时钟分频大于 1
2) 计数比较基准值不为 0

- 变通措施

不同时使用以上配置。

3.2 Timer6 注意事项

3.2.1 三角波计数时 PWM 第一个脉宽可能多一个计数周期

- 问题描述

三角波计数时，如果 counter 初值设为 0（TMR6_CNTER = 0U），输出的 PWM 第一个脉宽会多一个计数周期。

- 变通措施

三角波计数时，设置 counter 初值为 1（TMR6_CNTER = 1U）。

3.2.2 停止计数后 CNTER 寄存器可能写入失败

- 问题描述

当计数时钟选择 GCONR.CKDIV 不为 0 时，停止计数后立即写 CNTER 寄存器，计数值可能无法正确写入。

- 变通措施

使用以下任意一项即可。

1) 写寄存器 GCONR.START 为 0 停止计数后，通过软件等待一个计数时钟，再写入 CNTER 寄存器。
2) 同时写寄存器 GCONR.START 和 GCONR.CKDIV 为 0 停止计数后，再写入 CNTER 寄存器。

3.3 TimerA 注意事项

3.3.1 锯齿波计数时 PWM 第一个脉宽可能少一个计数周期

- 问题描述

锯齿波计数同时使用以下配置时，输出的 PWM 第一个脉宽会少一个计数周期。

1) 计数时钟分频大于 1

2) 计数比较基准值不为 0

■ 变通措施

不同时使用以上配置。

3.3.2 动态修改 PWM 占空比为 100%或 0%

■ 问题描述

使用锯齿波计数模式实现 PWM 输出时，在 PWM 输出过程中，配置 PCONR.FORC 指定 PWM 从下一个周期开始只输出高电平或低电平，以修改 PWM 占空比为 100%或 0%时，在指定电平生效之前，PWM 会保持当前电平状态至该周期结束，如图 3-1 所示。

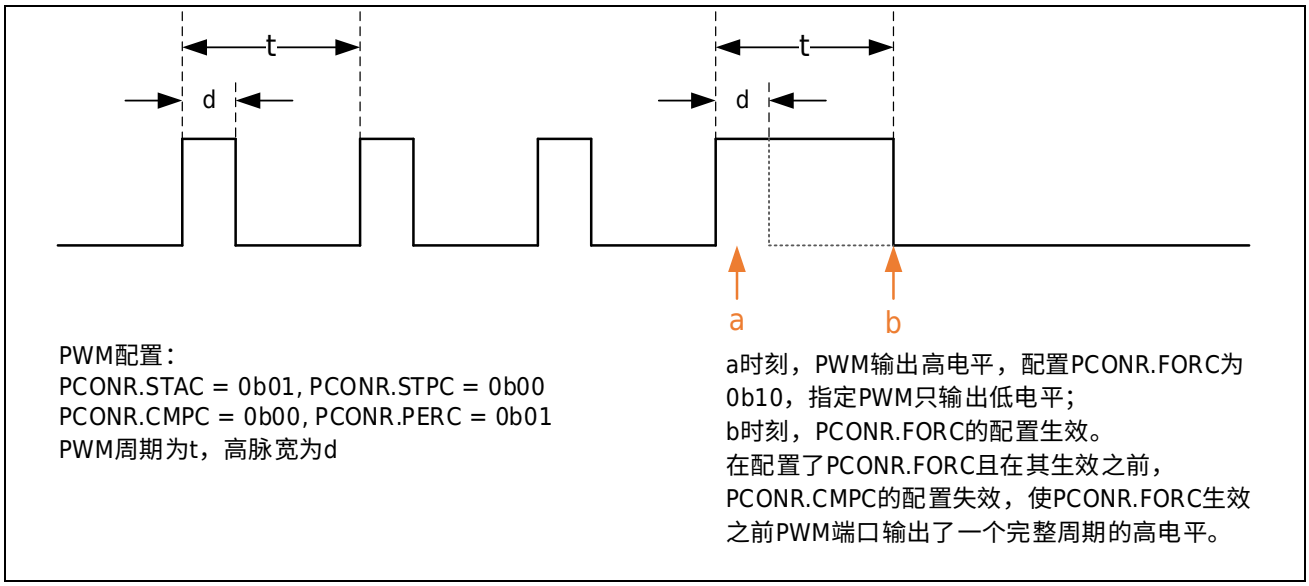


图 3-1 动态修改 PWM 占空比为 0%

■ 变通措施

PWM 初始化配置要求：

在初始化 PWM 时，比较值匹配和周期匹配时的端口状态配置为相反的固定电平，不使用反转电平。

动态修改 PWM 的占空比改为 100%：

将比较值匹配和周期匹配时的端口状态，配置为高电平，即 PCONR.CMPC 和 PCONR.PERC 都配置为 0b10。

动态修改 PWM 的占空比改为 0%：

将比较值匹配和周期匹配时的端口状态，配置为低电平，即 PCONR.CMPC 和 PCONR.PERC 都配置为 0b00。

恢复 PWM 的占空比为初始化时的占空比：

将比较值匹配和周期匹配时的端口状态，恢复为初始化时的配置，即可恢复占空比。

3.3.3 三角波计数时 PWM 第一个脉宽可能多一个计数周期

■ 问题描述

三角波计数时，如果 counter 初值设为 0（TMRA_CNTER = 0U），输出的 PWM 第一个脉宽会多一个计数周期。

■ 变通措施

三角波计数时，设置 counter 初值为 1（TMRA_CNTER = 1U）。

3.3.4 PWM 输出停止及恢复

■ 问题描述

在 PWM 输出过程中，若使用 PCONRm.OUTEN（m 表示通道）停止 PWM 输出和恢复 PWM 输出，在停止到恢复的切换过程中，PWM 可能输出非期望电平或毛刺。

■ 变通措施

通过 PCONRm.FORC 先将 PWM 内部输出强制为期望电平，再将 PWM 引脚配置为 GPIO 功能并输出期望电平，从而在切换过程中保持电平连续。

停止 PWM 输出流程：

1) 配置 PCONRm.FORC，将 PWM 输出强制为停止后的期望电平；
2) 将该引脚 PCRxy.POUT 写为相同电平（x 表示端口，y 表示引脚号），并将 PCRxy.POUTE 置 1，使能该引脚 GPIO 输出；
3) 写 PCRxy.LTE 为 1 使能输出锁存；
4) 写 PFSRxy.FSEL 为 0 将该引脚功能切换为 GPIO，由 GPIO 接管输出；
5) 写 PCRxy.LTE 为 0 关闭输出锁存。

恢复 PWM 输出流程：

1) 写 PCRxy.LTE 为 1 使能输出锁存；
2) 写 PFSRxy.FSEL 为 PWM 功能号将该引脚功能切换回 PWM 功能；
3) 写 PCRxy.LTE 为 0 关闭输出锁存；
4) 将 PCONRm.FORC 清零，撤销强制电平，由 PWM 正常驱动输出。

3.4 RTC 注意事项

3.4.1 控制寄存器 2（RTC_CR2）寄存器位 0 RWREQ 描述追加说明

- 应用注意

原有描述：

在读出/写入日历寄存器时，需要将 RTC_CR2 的 RWREQ 位置 1，请求读写，由于计数器在连续计数，请在 1 秒的时间内完成读出/写入操作并将该位清 0。

追加描述：

如果 RWREQ 位置位后，没有在 1 秒内及时清零，将会导致计数器停止计数，使实时时钟 RTC 不能精确计时；如果 RWREQ 位一直维持置位状态，则实时时钟 RTC 会停止计时。

4 通信及接口

4.1 I2C 注意事项

4.1.1 主机接收模式可能发出多余时钟信号

■ 问题描述

进入主机接收模式后，当 DRR 寄存器或移位寄存器为空时，主机会主动发送时钟信号读取数据，应用代码可能无法及时将 CR1.STOP 标志位写 1 停止时钟信号的发送，导致发出多余的时钟信号。若这种情况下 DRR 寄存器有多余的数据未被读取，此时无法通过 CR1.STOP 标志位写 1 发出停止条件。

■ 变通措施

结合以下两个步骤规避：

1) 配置作为主机时，将 CR4.BUSWAIT 寄存器位写 1 使能总线等待功能。此功能使能后，当 DRR 寄存器中有数据还未被读走时，主机不会继续发送时钟信号读取数据。
2) 主机接收数据流程中，当最后 1 Byte 数据进入 DRR 寄存器后（判断 SR.RFULLF 为 1），首先写 CR1.STOP 寄存器发送停止条件使主机退出接收模式，然后再读取 DRR 寄存器内的数据。

4.1.2 主机接收模式无法判断设备地址是否发送完成

■ 问题描述

写 DTR 寄存器发送设备地址后，I2C 模块立即进入主机接收模式，此时 SR.TENDF 寄存器标志位失效，无法通过 SR.TENDF 标志来判断地址是否发送完成。

■ 变通措施

写 DTR 寄存器发送设备地址后，通过等待 SR.TRA 标志位为 0 来判断地址是否发送完成。

4.1.3 超时功能注意事项

■ 问题描述

超时功能寄存器 SLTR.TOUTHIGH 和 SLTR.TOUTLOW 位宽为 16 位，超时功能计时范围有限。

■ 变通措施

在超时中断内进行软件计数实现对较长超时时间的功能需求。

4.2 SPI 注意事项

4.2.1 SPI 主机连续模式可能导致主机多发时钟

■ 问题描述

SPI 主机全双工、连续通信模式、相位为 0（CPHA=0）时，在读取完最后一个数据后，立即退出连续模式可能导致主机多发时钟。

■ 变通措施

通过软件等待至少 1 个 SCK 后再退出连续模式。

4.2.2 SPI 只发送通信可能造成数据错误

■ 问题描述

SPI 主机连续模式只发送通信、SPI 从机连续模式/常规模式只发送通信，无法确认数据发送完成。在最后一个数据写入到 DR 寄存器，并检测到 TDEF 标志置位后，如果立刻退出连续模式或关闭 SPI，可能造成最后一个数据错误。

■ 变通措施

1) SPI 主机连续模式只发送通信和 SPI 从机连续模式只发送通信

在最后一个数据写入到 DR 寄存器，并检测到 TDEF 标志置位后，延迟“足够时长”再退出连续模式或关闭 SPI，“足够时长”对应的计算公式如下（时序如图 4-1 所示）：

a) 相位为 0（CPHA=0）：1+T4+数据位宽（CFG2.DSIZE），单位为 SCK。

b) 相位为 1（CPHA=1）：T4+数据位宽（CFG2.DSIZE），单位为 SCK。

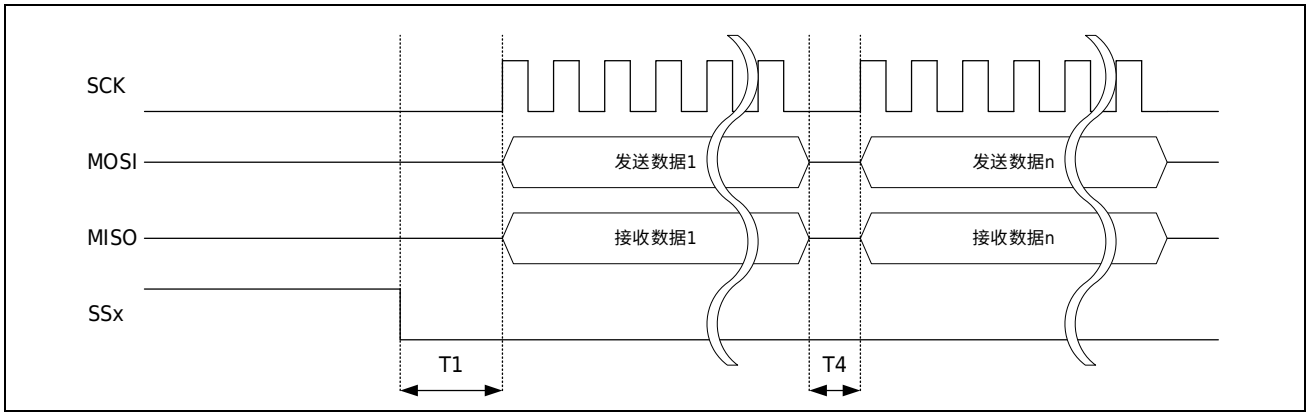


图 4-1 连续通信

2) SPI 从机常规模式只发送通信

在最后一个数据写入到 DR 寄存器，并检测到 TDEF 标志置位后，延迟“足够时长”再退出连续模式或关闭 SPI，“足够时长”对应的计算公式如下（时序如图 4-2 所示）：

a) 相位为 0（CPHA=0）：1+T1+2*T2+T3+数据位宽（CFG2.DSIZE），单位为 SCK。

b) 相位为 1（CPHA=1）：T1+2*T2+T3+数据位宽（CFG2.DSIZE），单位为 SCK。

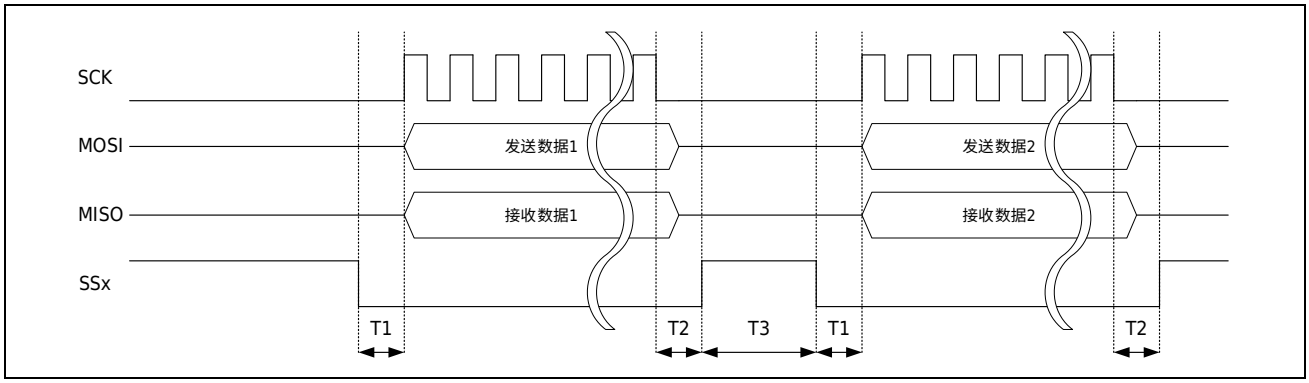


图 4-2 常规通信

4.3 QSPI 注意事项

4.3.1 标准读最高速率

■ 问题描述

在 QSPI 的读取过程中，从地址输出结束到数据开始读入，根据实际的应用环境和存储芯片性能特性，往往存在一定的延迟时间。在标准读模式下，地址输出完成后的下一个时钟周期将立刻开始数据读入，因此当延迟时间较大且 QSCK 频率较高时，有可能造成数据读取阶段的第一个时钟边沿无法正确采样到 QSPI 的输入数据，最终导致整体数据接收错误。

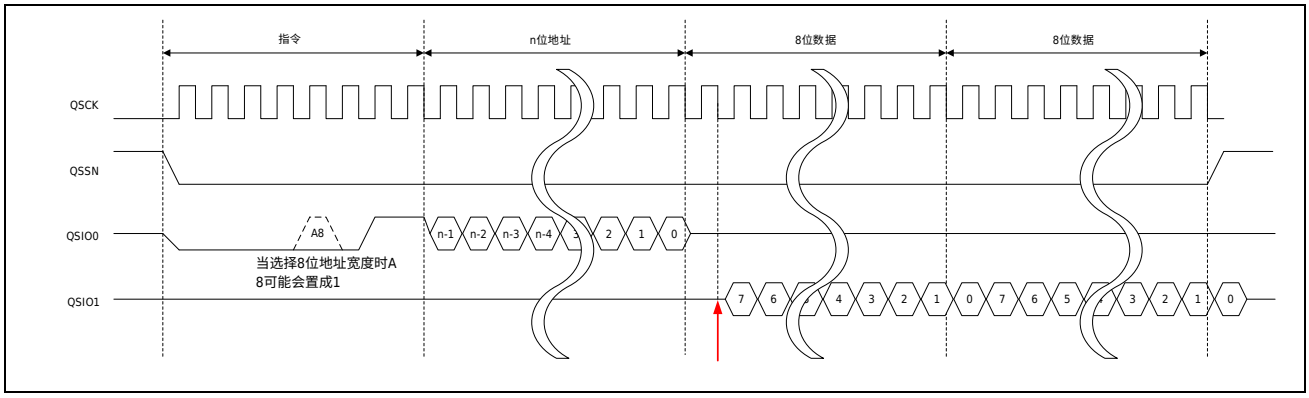


图 4-3 标准读时序

■ 变通措施

可以选择使用快速读模式，在地址输出完成到数据输入之间加入虚拟周期，根据实际的迟延情况，通过调整虚拟周期的数量，确保数据能够被正确采样到。

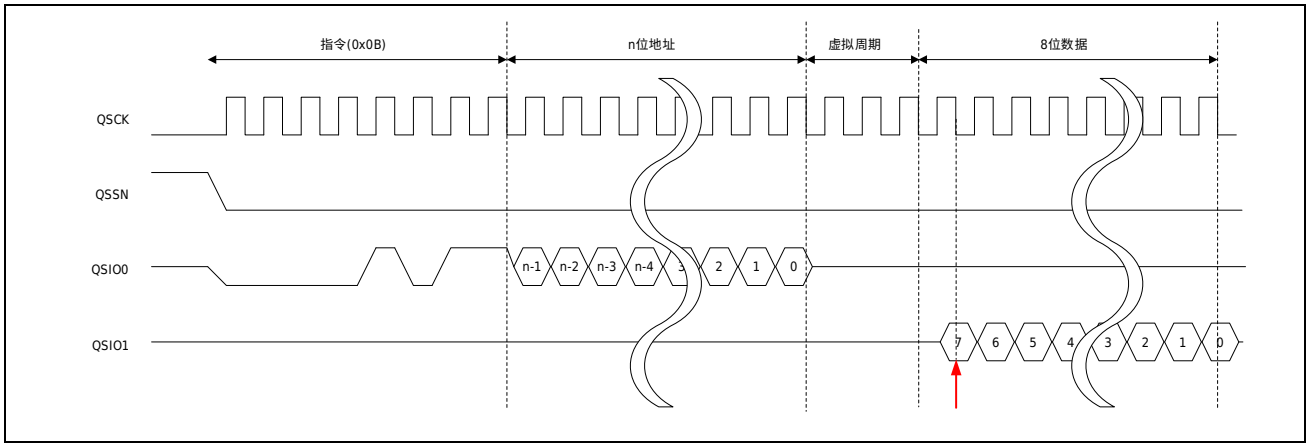


图 4-4 快速读时序

4.3.2 输入数据保持时间

■ 应用注意

在全温域条件下，QSPI 接口特性要求数据输入保持时间最小为 11 ns，使用 QSPI 与其他设备进行通信时，需要查看设备对应的手册是否满足此特性。

4.4 CAN 控制器注意事项

4.4.1 总线被干扰时发出未定义数据

■ 问题描述

当总线被干扰时，CAN 控制器在发送时可能发出应用程序未定义的数据。

■ 变通措施

1) 控制时钟设置为通信时钟的 1.5 倍及以上。例如，通信时钟频率为 20 MHz，那么控制逻辑时钟的频率最低须设置为 30 MHz。本系列 MCU 的通信时钟和控制逻辑时钟如表 4-1 所示；

表 4-1 CAN 时钟

通信时钟	控制逻辑时钟
（由寄存器 CMU_CANCKCFGR 指定）	PCLK0

2) 使用 CAN FD 时，CAN Slow 位时序分频与 CAN Fast 位时序分频设置为相同且最大为 2 分频（CAN_SBT.S_PRESC= CAN_FBT.F_PRESC=0x00 或 0x01）；

3) 发送使能后，在发送完成之前，不向任何发送 Buffer 填充数据并使能发送。建议应用程序只用 PTB 发送，在需要多帧发送时建立软件发送 Buffer 或者 FIFO，由软件调度发送；

4) 在应用程序中增加消息有效性确认机制，如增加握手协议、增加数据帧的校验、根据系统状态判断新接收的帧是否采用等。

4.5 EXMC 注意事项

4.5.1 EXMC 连续读访问延迟

■ 问题描述

EXMC 连续读访问之间会产生延迟。

■ 变通措施

用户需评估延迟是否满足需求。

4.5.2 EXMC SMC 同步模式读写完成后多一个时钟

■ 应用注意

EXMC SMC 同步模式，读写操作结束，CS 拉高后还会输出一个时钟，多出一个时钟是在 CS 片选信号无效期间，对实际应用没有影响。

以图 4-5 为例：CPU 读操作时，CS 拉高后，CLK 多输出了一个时钟。

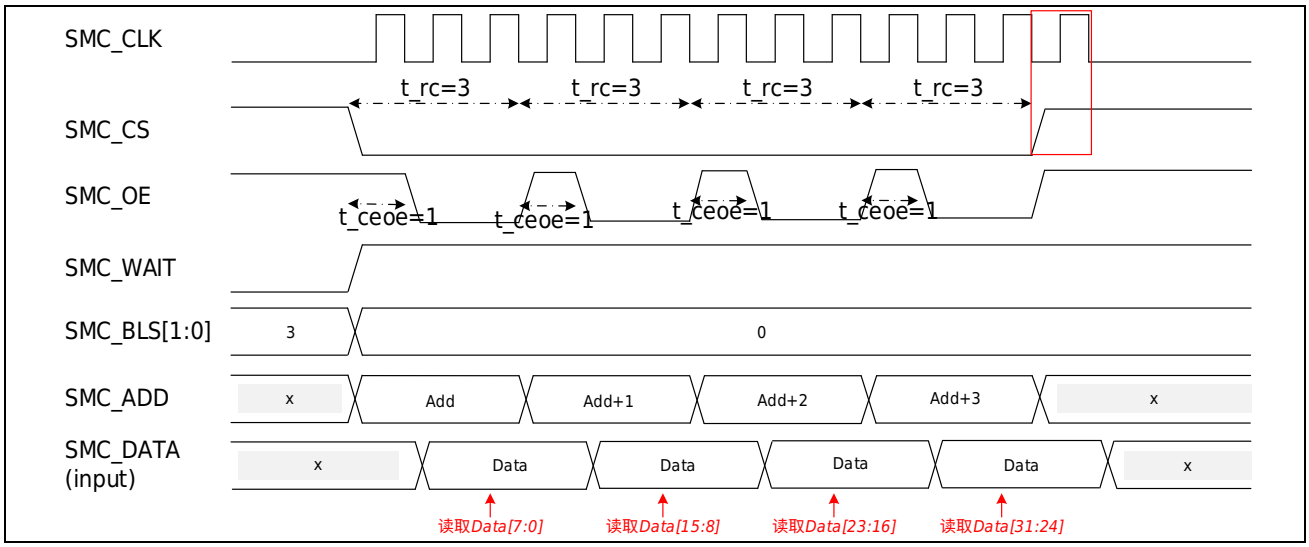


图 4-5 单次读动作基本时序（同步方式，8 位位宽）

5 模拟

5.1 ADC 注意事项

5.1.1 ADC 的输入受到干扰

■ 问题描述

当 ADC 通道转换时，避免表 5-1 指定端口翻转，否则将导致转换精度变差。（表现为：DC 电压输入，转换结果为一定范围内跳动的值）。

表 5-1 避免翻转端口

封装	端口
LQFP48	PA0~PA3
BGA64	PA0~PA7、PC0~PC5、PE7、PE8
LQFP100	PA0~PA3、PC0~PC3

■ 变通措施

建议 1：降低输入时钟的频率和摆幅，以减小干扰摆幅。

建议 2：多次转换取平均值。

建议 3：ADC 的输入通道在 PCB 板上要远离高速时钟信号。

5.2 OTS 注意事项

■ 问题描述

使用 OTS 测量温度时，数据寄存器 OTS_DR1 和 OTS_DR2 可能随机地出现异常，导致计算出的温度值不正确。

■ 变通措施

软件同时实施以下措施：

1) OTS_CTL 寄存器的 TSSTP 位设置为“1”；
2) 每次温度测量完成后计算温度值时，对数据寄存器 OTS_DR1 和 OTS_DR2 做有效性判定。若 OTS_DR1 或 OTS_DR2 小于 1000（十进制），则判定本次温度测量无效，需重新测量。

6 其他

6.1 TRNG 注意事项

6.1.1 访问 TRNG 寄存器发生总线错误风险

■ 问题描述

当寄存器 CMU_PERICKSEL.PERICKSEL 设置为 0b1000（PCLK2/ PCLK4 配置为 PLLHQ）或者 0b1001（PCLK2/ PCLK4 配置为 PLLHR）时，访问 TRNG 寄存器会发生总线错误。

■ 变通措施

使用以下任意一项即可。

1) 当 ADC/ DAC 和 TRNG 同时使用时，请设置 CMU_PERICKSEL.PERICKSEL = 0b0000（选择 CMU_SCFGR 设定的 PCLK2/ PCLK4）。
2) 避免 ADC/ DAC 和 TRNG 同时使用，对 TRNG 寄存器访问前，先设置 CMU_PERICKSEL.PERICKSEL = 0b0000（选择 CMU_SCFGR 设定的 PCLK2/ PCLK4）。

6.2 MAU 注意事项

6.2.1 SQRT 结果寄存器溢出风险

■ 问题描述

当使用 Q 格式表示数据，为保持计算结果为原 Q 格式，对计算结果进行左移操作时，由于结果寄存器为 17 bit，可能造成结果溢出。

■ 变通措施

不使用原左移操作寄存器，将开方结果寄存器 RTR0 的值保存在 32 bit 的变量中后，再通过软件进行左移操作，以避免数据溢出风险。

举例说明：

被开方数为 Q20（1.0）=1048576：

1) 移位操作寄存器配置左移 10 bit，输出结果为：RTR0=0，不符合实际计算结果；
2) 移位操作寄存器配置左移 0 bit，输出结果为 RTR0=1024(Q10(1.0))，使用 32 bit 变量 i32sqrt_result 保存 RTR0(Q10(1.0))，再通过软件对其进行移位操作：i32sqrt_result<<=10，计算结果为 i32sqrt_result=1048576(Q20(1.0))，即可得到正确计算结果。

版本修订记录

版本号	修订日期	修订内容
Rev1.00	2023/12/07	初版发布。
Rev1.10	2024/07/01	1) 章节结构调整。 2) Timer6 注意事项，新增“三角波计数时 PWM 第一个脉宽可能多一个计数周期”“停止计数后 CNTER 寄存器可能写入失败”。 3) TimerA 注意事项，新增“三角波计数时 PWM 第一个脉宽可能多一个计数周期”。 4) MAU 注意事项，新增“SQRT 结果寄存器溢出风险”。 5) PWC 注意事项，新增“掉电模式 1 注意事项”。
Rev1.11	2025/03/21	1) DMA 注意事项，新增“DMA 源地址/目标地址与位宽对齐”。 2) CAN 控制器注意事项，删除“CANFD 模式下的异常”。 3) TRNG 注意事项，新增“访问 TRNG 寄存器发生总线错误风险”。
Rev1.20	2025/05/30	1) ADC 注意事项，修改“ADC 的输入受到干扰”。 2) 手册合并升级：“ES_HC32F472 系列勘误表_Rev1.11”和“ES_HC32A472 系列勘误表_Rev1.00”合并升级为“ES_HC32F472_A472 系列勘误表_Rev1.20”。
Rev1.21	2026/07/02	1) CAN 控制器注意事项，“控制逻辑时钟”修正为“PCLK0”。 2) 新增“OTS 注意事项”。
Rev1.22	2026/10/29	新增 TimerA 注意事项“PWM 输出停止及恢复”。