

東芝 BiCD 集積回路 シリコン モノリシック

# TB67B008FTG, TB67B008FNG TB67B008AFTG, TB67B008AFNG TB67B008BFTG, TB67B008BFNG TB67B008CFTG, TB67B008CFNG

## 3相ブラシレスモータ用センサレス PWM ドライバ

TB67B008 シリーズは PWM チョップ方式 3 相ブラシレスモータ用のセンサレスドライバです。速度制御入力で PWM のデューティを変え、回転数を制御することができます。

TB67B008FTG/TB67B008FNG は 8 pin/23 pin が回転数検出信号 (FG\_OUT) で 1 ppr (1 パルス/1 電気角) です。

TB67B008AFTG/TB67B008AFNG は 8 pin/23 pin がロック検出信号 (LD\_OUT) で通常時 High、異常時 Low です。

TB67B008BFTG/TB67B008BFNG は 8 pin/23 pin が回転数検出信号 (FG\_OUT) で 3 ppr (3 パルス/1 電気角) です。

TB67B008CFTG/TB67B008CFNG は 8 pin/23 pin がロック検出信号 (LD\_OUT) で通常時 Low、異常時 High です。

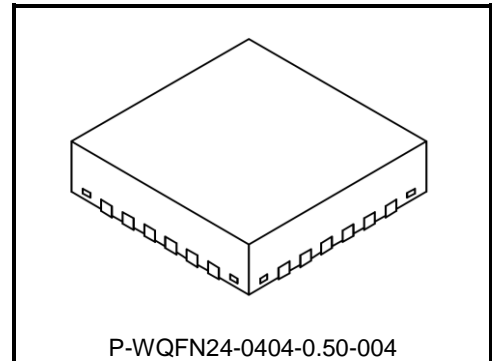
TB67B008FTG/TB67B008AFTG/TB67B008BFTG/TB67B008CFTG は WQFN24 のパッケージ製品になります。

TB67B008FNG/TB67B008AFNG/TB67B008BFNG/TB67B008CFNG は、SSOP24 パッケージ製品になります。

用途によって製品を選択できます。

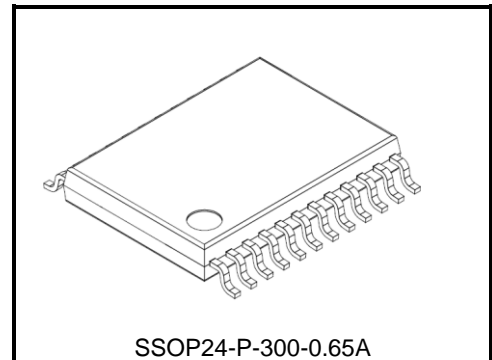
## 特長

- 3相全波センサレス駆動方式
- PWM チョップ方式
- パルスデューティ入力制御
- 出力電流: 絶対最大定格: 3 A
- 電源電圧: 絶対最大定格: 25 V
- 出力 PWM デューティ調整可能
- 進角制御機能の選択可能
- 150°通電ソフトスイッチング
- 回転数検出信号 (FG\_OUT): 1 ppr: TB67B008FTG (8 pin)/TB67B008FNG (23 pin)
- ロック検出信号 (LD\_OUT): 通常時 High: 異常時 Low: TB67B008AFTG (8 pin)/TB67B008AFNG (23 pin)
- 回転数検出信号 (FG\_OUT): 3 ppr: TB67B008BFTG (8 pin)/TB67B008BFNG (23 pin)
- ロック検出信号 (LD\_OUT): 通常時 Low: 異常時 High: TB67B008CFTG (8 pin)/TB67B008CFNG (23 pin)
- 起動設定の調整可能
- 強制転流周波数制御機能の選択可能
- PWM 周波数選択可能
- 再起動機能
- 過電流検出回路 (ISD)
- 熱遮断回路 (TSD)
- 低電圧検出回路 (UVLO)
- 電流制限回路



P-WQFN24-0404-0.50-004

質量: 0.04 g (標準)

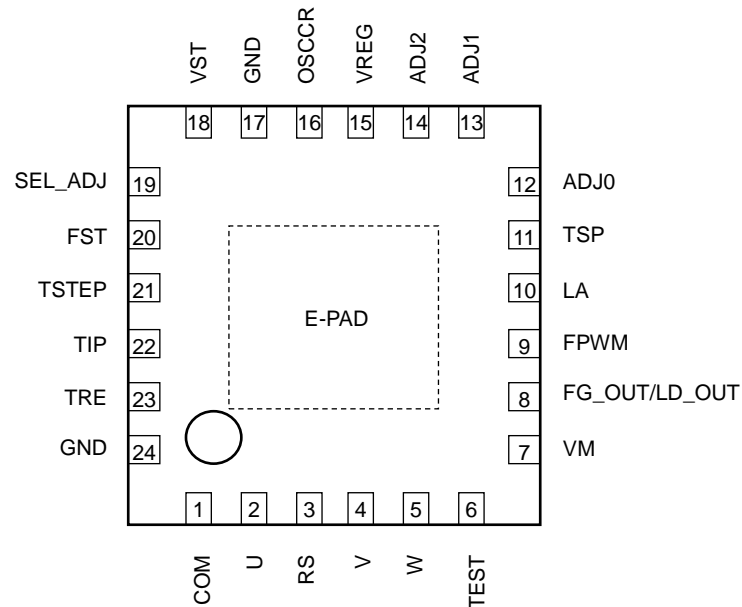


SSOP24-P-300-0.65A

質量: 0.13 g (標準)

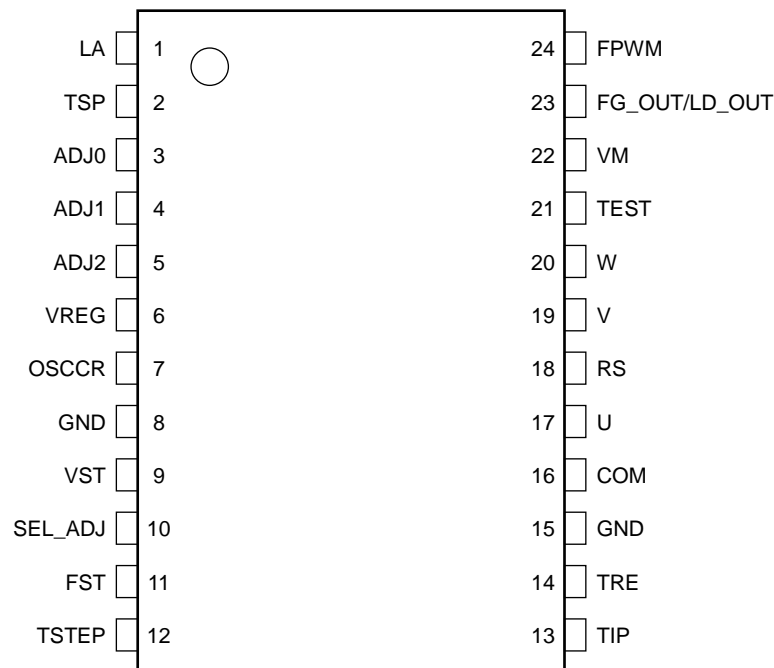
### ピン配置図

- TB67B008FTG/TB67B008AFTG/TB67B008BFTG/TB67B008CFTG  
<Top View>



注: 裏面の金属露出部分 E-PAD (2.6 mm×2.6 mm)は放熱の役割があるので、熱設計を考慮してパターン設計をしてください。(裏面の E-PAD は、内部のチップ裏面と電氣的に接続されているので、GND に接続してください。)

- TB67B008FNG/TB67B008AFNG/TB67B008BFNG/TB67B008CFNG  
<Top View>



## 端子説明

- TB67B008FTG/TB67B008AFTG/TB67B008BFTG/TB67B008CFTG (WQFN24)

端子番号	端子記号	I/O	端子説明
1	COM	I	モータ中点接続端子
2	U	O	U 相出力端子
3	RS	—	出力電流検出抵抗接続端子
4	V	O	V 相出力端子
5	W	O	W 相出力端子
6	TEST	—	テスト用端子 (グラウンドに接続して使用してください。)
7	VM	—	モータ用電源端子
8	FG_OUT	O	TB67B008FTG/TB67B008BFTG 回転数検出信号出力端子 (オープンドレイン)
	LD_OUT	O	TB67B008AFTG/TB67B008CFTG ロック検出信号出力端子 (オープンドレイン)
9	FPWM	I	出力 PWM 周波数選択入力端子
10	LA	I	進角設定入力端子
11	TSP	I	センサレス駆動モード時の速度指令入力端子 (PWM デューティ制御)
12	ADJ0	I	速度指令入力特性調整端子
13	ADJ1	I	出力 PWM デューティ特性調整端子 1
14	ADJ2	I	出力 PWM デューティ特性調整端子 2
15	VREG	—	基準電圧出力端子
16	OSCCR	—	内部 OSC 設定用端子
17	GND	—	グラウンド接続端子
18	VST	I	直流励磁モードと強制転流モード時の出力 PWM デューティ設定用端子
19	SEL_ADJ	I	出力 PWM デューティ機能設定端子
20	FST	I	強制転流周波数選択端子
21	TSTEP	—	出力 PWM デューティ増加時間設定用コンデンサ接続端子
22	TIP	—	直流励磁時間設定用コンデンサ接続端子
23	TRE	—	リスタート時間設定用コンデンサ接続端子
24	GND	—	グラウンド接続端子

- TB67B008FNG/TB67B008AFNG/TB67B008BFNG/TB67B008CFNG (SSOP24)

端子番号	端子記号	I/O	端子説明
1	LA	I	進角設定入力端子
2	TSP	I	センサレス駆動モード時の速度指令入力端子 (PWM デューティ制御)
3	ADJ0	I	入力デューティ特性調整端子
4	ADJ1	I	PWM 出力デューティ特性調整端子 1
5	ADJ2	I	PWM 出力デューティ特性調整端子 2
6	VREG	—	基準電圧出力端子
7	OSCCR	—	内部 OSC 設定用端子
8	GND	—	グランド接続端子
9	VST	I	直流励磁から強制転流モードのオンデューティ設定用端子
10	SEL_ADJ	I	PWM デューティ機能設定端子
11	FST	I	強制転流周波数選択端子
12	TSTEP	—	PWM デューティ増加時間設定端子
13	TIP	—	直流励磁時間設定用コンデンサ接続端子
14	TRE	—	リスタート時間設定用コンデンサ接続端子
15	GND	—	グランド接続端子
16	COM	I	モータ中点接続端子
17	U	O	U 相出力端子
18	RS	—	出力電流検出抵抗接続端子
19	V	O	V 相出力端子
20	W	O	W 相出力端子
21	TEST	—	テスト用端子 (グランドに接続して使用してください。)
22	VM	—	モータ用電源端子
23	FG_OUT	O	TB67B008FNG/TB67B008BFNG 回転数検出信号出力端子 (オープンドレイン)
	LD_OUT	O	TB67B008AFNG/TB67B008CFNG ロック検出信号出力端子 (オープンドレイン)
24	FPWM	I	PWM 周波数選択入力端子

### 動作説明

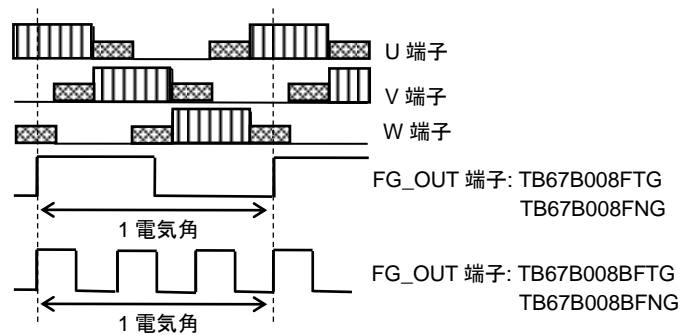
この章の等価回路は、回路を説明するため、一部省略・簡略化している場合があります。  
 タイミングチャートは機能・動作を説明するため、単純化している場合があります。

#### 1. センサレス駆動モード

TSP 端子にスタート指令を受けると、直流励磁モードでモータのロータ位置を固定します。  
 その後、強制転流の通電信号を出力しモータを回転させると、各相の巻線に誘起電圧が発生します。  
 誘起電圧を含む各相端子電圧の正負を示す信号が、位置信号として入力されると、自動的に強制転流の通電信号から位置信号入力（誘起電圧）に基づいた通電信号に切り替わります。そして、センサレス駆動でブラシレスモータを駆動します。

1) 正転方向に回転するときの各相の通電の順番  
 下記に示した通電タイミングで各相が順番に通電し正転方向に回転します。

・ 正転方向の通電タイミング



2) 回転数検出信号出力端子: FG\_OUT 端子  
 TB67B008FTG/TB67B008FNG は、モータ誘起電圧に従って 1 ppr (1 パルス/1 電気角) を出力されます。  
 注: 4 極モータの場合、モータ 1 回転あたり 2 パルス出力されます。

TB67B008BFTG/TB67B008BFNG は、モータ誘起電圧に従って 3 ppr (3 パルス/1 電気角) を出力されます。  
 注: 4 極モータの場合、モータ 1 回転あたり 6 パルス出力されます。

### 2. 起動時の動作

起動時は、モータが回転していないため誘起電圧が発生せず、センサレス駆動のための位置検出ができません。このため、IC では一定時間、直流励磁モードでモータのロータ位置を固定後、強制転流モードに移行してモータを起動します。

TIP 端子で直流励磁期間を設定します。

FST 端子で強制転流周波数を設定します。

直流励磁モードと強制転流モード時の出力 PWM デューティは VST 端子電圧で設定し、電圧に応じた出力デューティで駆動します。

センサレス駆動モード時の出力 PWM デューティは TSP 端子の速度指令入力で決定され、モータの起動、速度変更および停止の制御を行います。

直流励磁と強制転流の期間や起動トルク（出力 PWM デューティ）はモータおよび負荷により変わります。実験による合わせ込みを行ってください。

#### 1) 直流励磁モードの期間設定

TIP 端子に接続されるコンデンサの値(C<sub>2</sub>)で直流励磁期間を設定します。

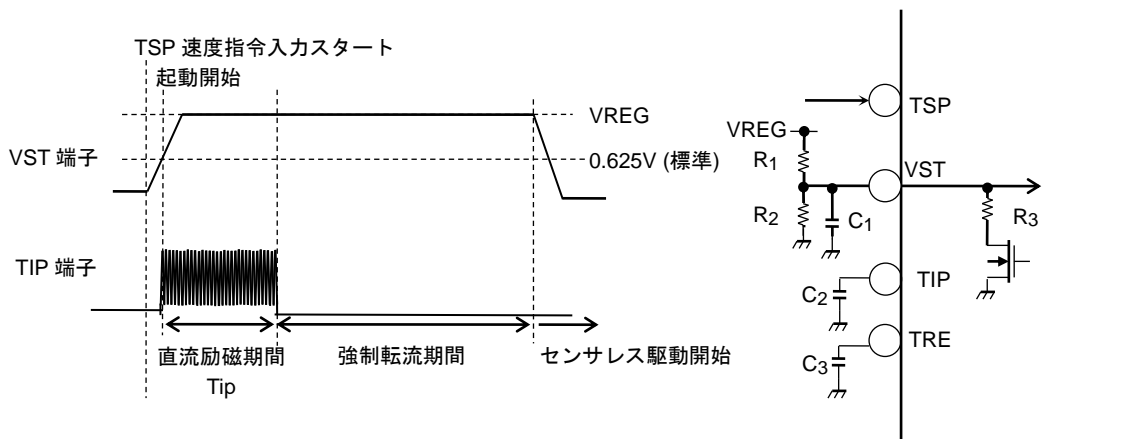
$$\text{直流励磁期間: Tip} = 0.313 \times 31.5 \text{ 回} \times C_2 \times 10^6$$

C<sub>2</sub> = 0.01 μF のとき、Tip = 0.0986 s となります。

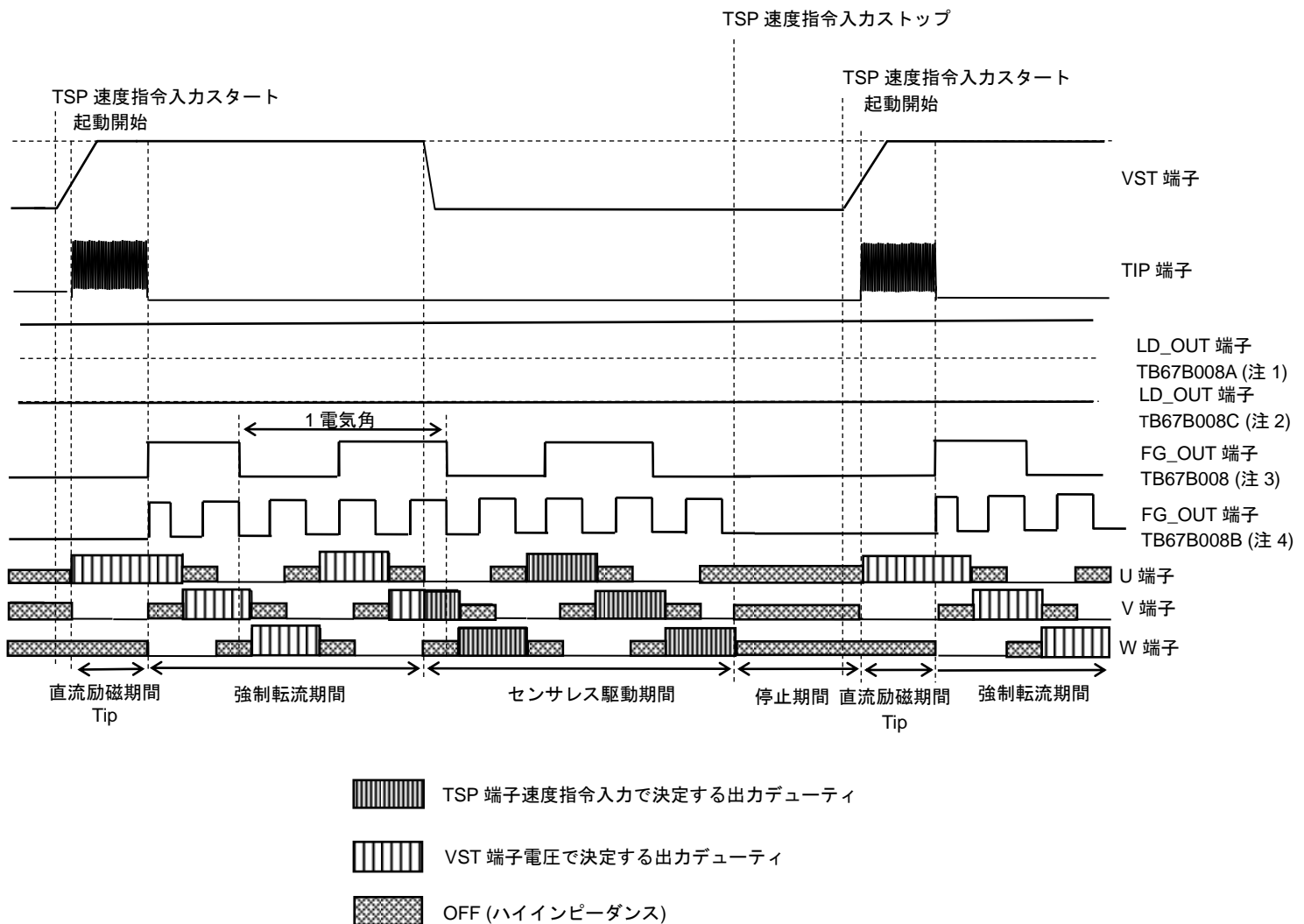
#### 2) 強制転流モードの強制転流周波数設定

FST 端子のレベルによって強制転流周波数を設定します。

FST 端子 = High:	強制転流周波数 f <sub>ST</sub> ≈ 6.4 Hz
FST 端子 = Middle または Open:	強制転流周波数 f <sub>ST</sub> ≈ 3.2 Hz
FST 端子 = Low:	強制転流周波数 f <sub>ST</sub> ≈ 1.6 Hz



### 3) 起動時のタイミング



- 注 1: TB67B008AFTG と TB67B008AFNG のことを示します。
- 注 2: TB67B008CFTG と TB67B008CFNG のことを示します。
- 注 3: TB67B008FTG と TB67B008FNG のことを示します。
- 注 4: TB67B008BFTG と TB67B008BFNG のことを示します。

### 3. 異常検知時の動作

以下の状態を検知したときに異常検知時の動作をします。

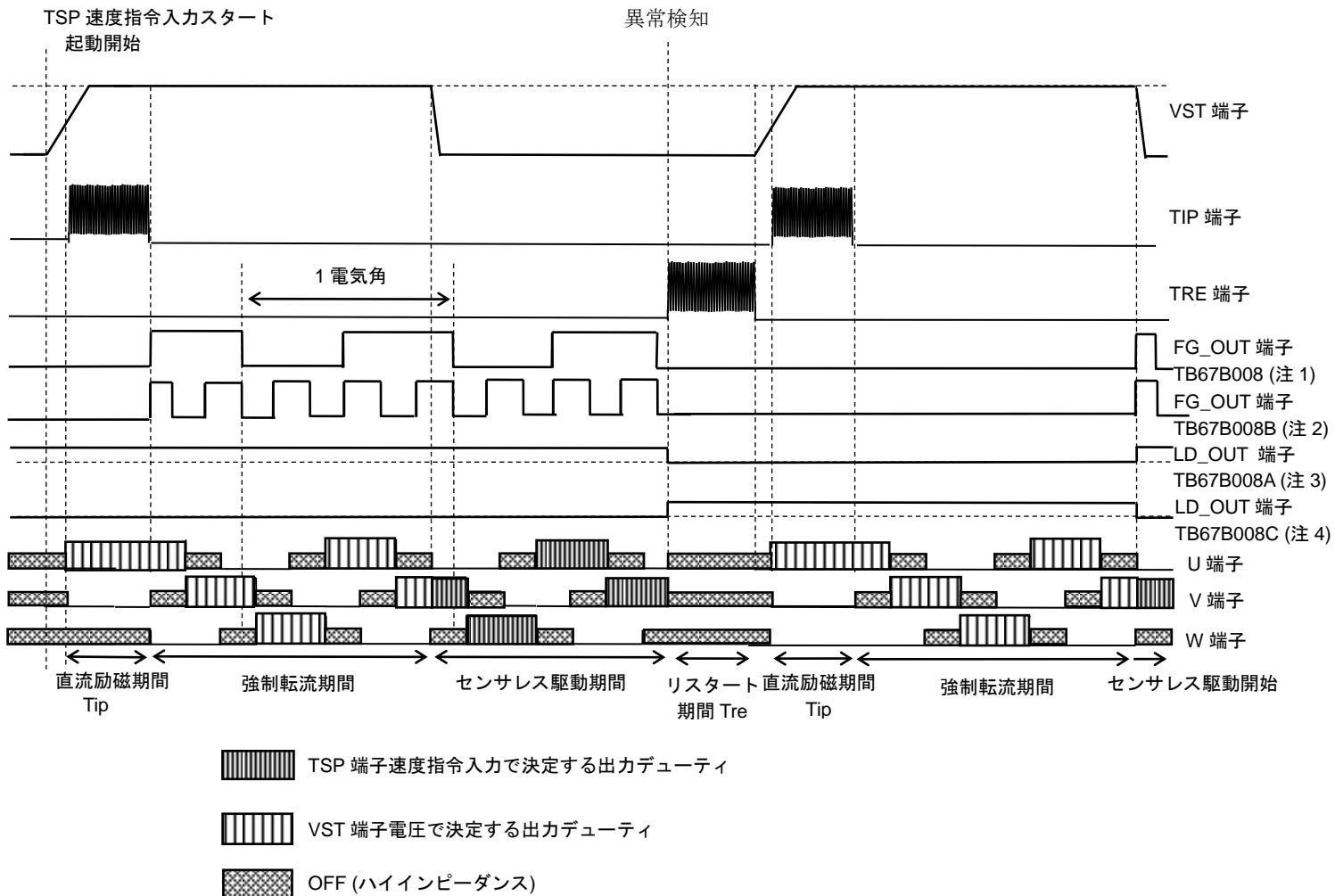
1. 強制転流起点が強制転流周波数の4電気角を越えたとき
2. 過電流検出回路(ISD)が動作したとき
3. 熱遮断回路(TSD)が動作したとき
4. センサレス駆動モードの回転周波数が、強制転流周波数設定以下になったとき
5. 強回転周波数(転流周波数)が最大回転周波数(FMAX)以上になったとき  
FMAXはFST端子の状態に依存し、下記のとおりになります。

FST = High:	FMAX = 1.5 kHz/1 電気角周波数
FST = Middle または Open:	FMAX = 1.5 kHz/1 電気角周波数
FST = Low:	FMAX = 750 Hz /1 電気角周波数

異常を検知したとき、リスタート期間(Tre)の間、出力端子はハイインピーダンス状態になります。リスタート期間は、TRE端子に接続されるコンデンサの値(C3)で設定されます。

リスタート期間:  $Tre = 0.313 \times 31.5 \text{ 回} \times C_3 \times 10^6$   
 $C_3 = 1 \mu\text{F}$  のとき、 $Tre = 9.86 \text{ s}$  となります。

#### 1) 異常検知時のタイミング



- 注 1: TB67B008FTG と TB67B008FNG のことを示します。  
 注 2: TB67B008BFTG と TB67B008BFNG のことを示します。  
 注 3: TB67B008AFTG と TB67B008AFNG のことを示します。  
 注 4: TB67B008CFTG と TB67B008CFNG のことを示します。



### 2) ロック検出時の動作

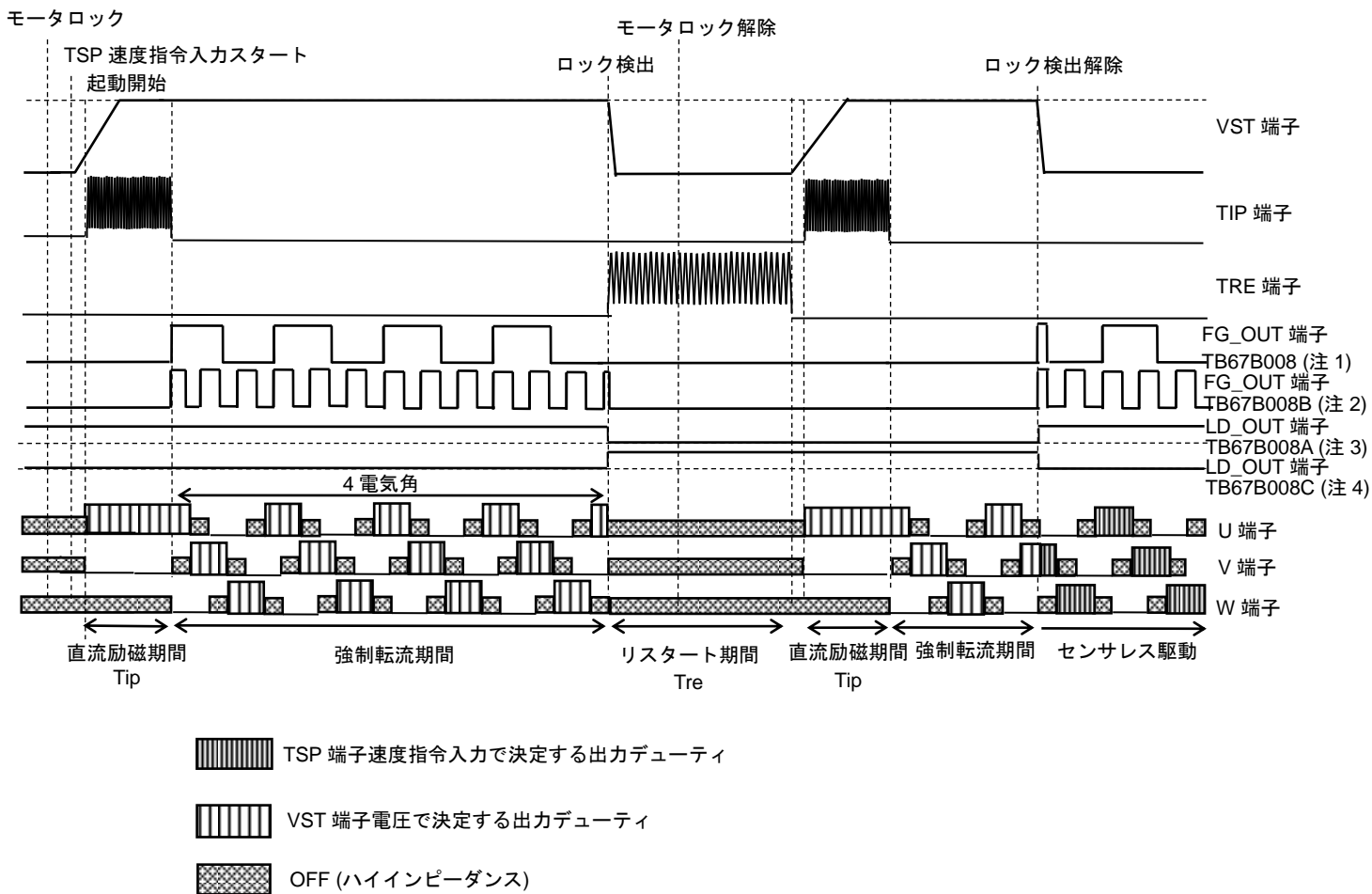
モータがロックして回転しないために強制転流モードからセンサレス駆動モードに移行しない場合は、リスタート期間開始から LD\_OUT 端子が異常状態になります。

正常にセンサレス駆動モード移行するまでは解除されなく、下記の動作を繰り返します。

リスタート期間 → 直流励磁期間 → 強制転流期間(4 電気角) → リスタート期間 → 直流励磁期間

また、ロック検出時の途中で TSP 速度指令入力が停止した場合、TSP 速度指令入力再開からセンサレス駆動モードに移行するまでは、LD\_OUT 端子が異常状態を維持します。

### 3) ロック検出時のタイミング



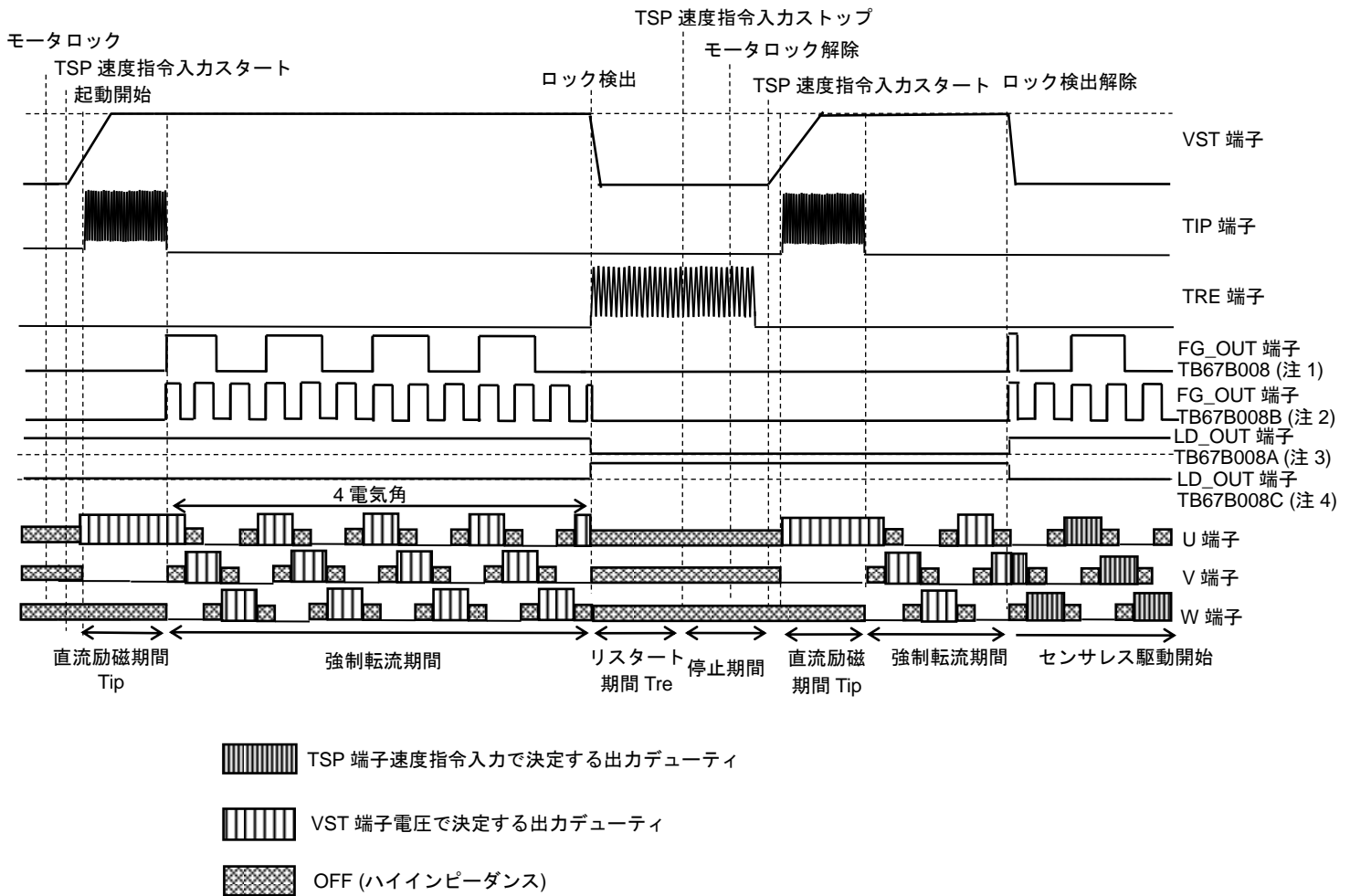
注 1: TB67B008FTG と TB67B008FNG のことを示します。

注 2: TB67B008BFTG と TB67B008BFNG のことを示します。

注 3: TB67B008AFTG と TB67B008AFNG のことを示します。

注 4: TB67B008CFTG と TB67B008CFNG のことを示します。

### 4) ロック検出時 TSP 入力停止時のタイミング



注 1: TB67B008FTG と TB67B008FNG のことを示します。

注 2: TB67B008BFTG と TB67B008BFNG のことを示します。

注 3: TB67B008AFTG と TB67B008AFNG のことを示します。

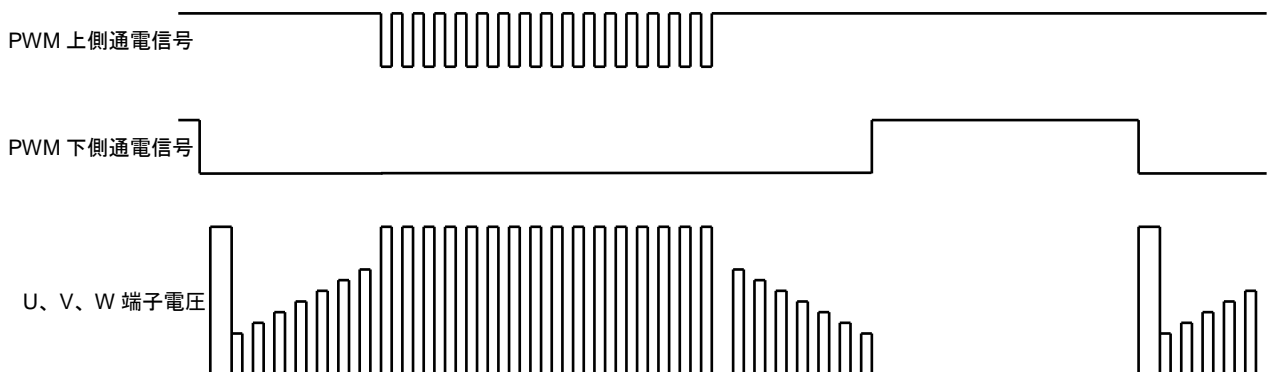
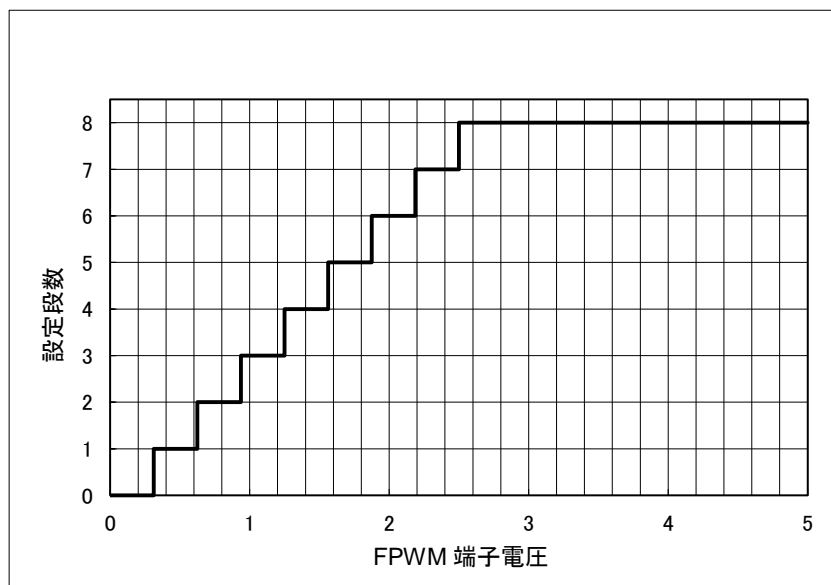
注 4: TB67B008CFTG と TB67B008CFNG のことを示します。

### 4. PWM 周波数

出力する PWM 周波数は FPWM 端子の入力電圧により決定されます。  
 設定値によっては回転数に応じた PWM 周波数に変化します。

PWM 周波数は、モータの電氣的周波数に対して十分高い周波数で、また出力トランジスタのスイッチング性能内となるように決定してください。

設定段数	FPWM 端子電圧 (V)	回転速度 (電気角)					
		0 ~ 200 Hz	200 ~ 400 Hz	400 ~ 600 Hz	600 ~ 800 Hz	800 Hz ~ 1 kHz	1 ~ 1.5 kHz
8	2.5	23.8 kHz	47.7 kHz	95.3 kHz	95.3 kHz	190.6 kHz	190.6 kHz
7	2.1875	23.8 kHz	23.8 kHz	47.7 kHz	47.7 kHz	95.3 kHz	95.3 kHz
6	1.875	23.8 kHz	47.7 kHz	95.3 kHz	95.3 kHz	95.3 kHz	95.3 kHz
5	1.5625	47.7 kHz	47.7 kHz	95.3 kHz	95.3 kHz	95.3 kHz	190.6 kHz
4	1.25	47.7 kHz	95.3 kHz	95.3 kHz	95.3 kHz	95.3 kHz	190.6 kHz
3	0.9375	190.6 kHz					
2	0.625	95.3 kHz					
1	0.3125	47.7 kHz					
0	0	23.8 kHz					



## 5. 速度制御

TSP 端子の制御信号によりモータ動作の起動、停止と出力 PWM デューティを変更しモータの回転数を制御することができます。

また、ADJ0 端子、ADJ1 端子、ADJ2 端子端子の電圧レベルにより、TSP 端子の制御信号と出力 PWM デューティの関係を調整することができます。

### 5.1 VST 端子の入力電圧と直流励磁、強制転流の出力 PWM デューティの関係

直流励磁と強制転流時の出力 PWM デューティは VST 端子電圧で決定されます。

$0 \leq \text{VST 端子電圧} \leq V_{AD(L)}: 0.625 \text{ V (標準)}$

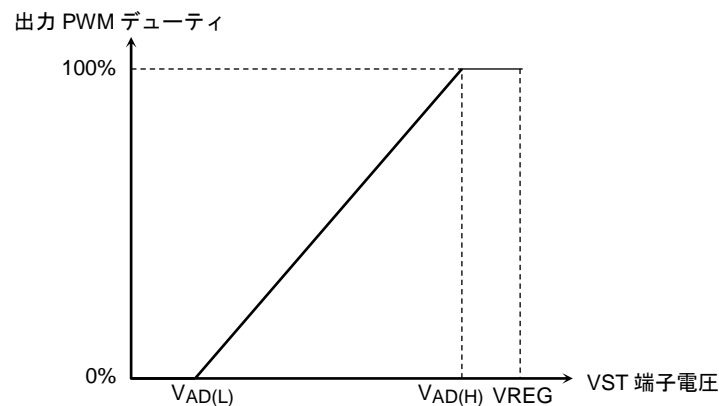
→ 出力 PWM デューティ = 0% (0/128)

$V_{AD(L)} \leq \text{VST 端子電圧} \leq V_{AD(H)}: 3.125 \text{ V (標準)}$

→ 出力 PWM デューティ = 0% ~ 100% (0/128 ~ 128/128)

$V_{AD(H)} \leq \text{VST 端子電圧} \leq V_{REG}$

→ 出力 PWM デューティ = 100% (128/128)



## 5.2 TSP 端子の PWM デューティとセンサレス駆動モード時の出力 PWM デューティの関係

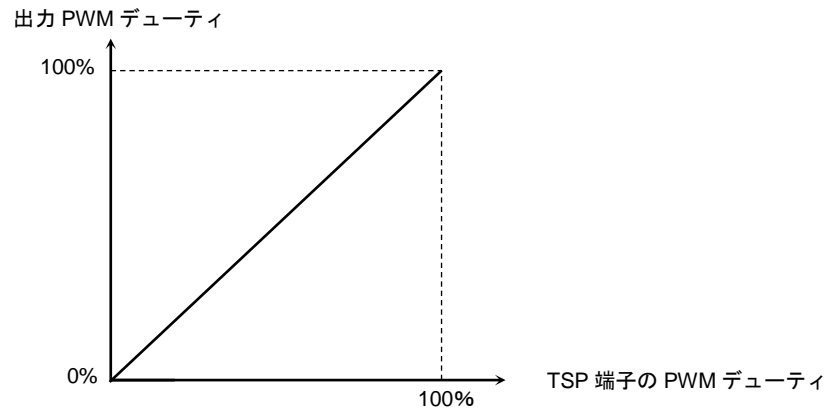
TSP 端子に PWM 信号が入力されると起動シーケンスが開始します。

PWM 信号のオン時間が  $0.2 \mu\text{s}$  以下のとき、オン期間を認識しない場合があります。また、オフ時間が  $2.5 \text{ms}$  以上では PWM 信号が入力されていないと判断されます。

TSP 端子に入力する PWM 信号の周波数は  $400 \text{Hz} \sim 100 \text{kHz}$  の範囲にしてください。

また、デューティを変化する際、 $510 \text{ms}$  はデューティを保持するので、その範囲以内でデューティを変化させるようにしてください。それ以上は停止と判断します。

また、 $510 \text{ms}$  はデューティを保持するため、入力停止してもその時間を経過してから停止することになります。



注: ADJ1 端子、ADJ2 端子をグランドに接続した場合の関係です。ADJ1 端子、ADJ2 端子の詳細については、5.3 章を参照してください。

### 5.3 TSP 端子の制御信号と出力 PWM デューティの関係の調整

ADJ1 端子、ADJ2 端子電圧によって 2 点の出力 PWM デューティの関係进行调整することができます。

調整用の電圧入力端子	調整される出力 PWM デューティ
ADJ1 端子	DOUT1
ADJ2 端子	DOUT2

DOUT2 は TSP 端子の制御信号のパーセント値が 50%(標準)となったときに出力される PWM デューティです。

DOUT1 は、TSP 端子の制御信号のパーセント値を ADJ0 端子の電圧で調整できる出力 PWM デューティです。

TSP 端子の制御信号のパーセント値	出力 PWM デューティ
ADJ0 端子電圧で設定した値(DIN1)	DOUT1
50% (標準) (DIN2)	DOUT2

#### 1) ADJ1、ADJ2 端子電圧と出力 PWM デューティ(DOUT1、DOUT2)の関係

$0 \leq \text{ADJ1、ADJ2 端子電圧} \leq V_{AD(L)}: 0.625 \text{ V (標準)}$

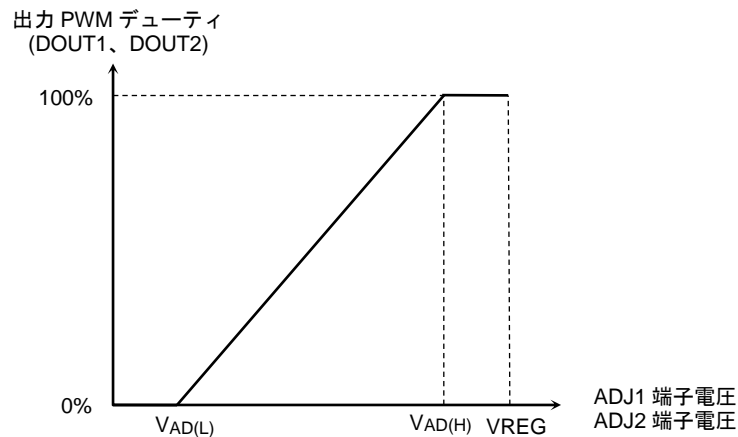
→ 出力 PWM デューティ = 0% (0/128)

$V_{AD(L)} \leq \text{ADJ1、ADJ2 端子電圧} \leq V_{AD(H)}: 3.125 \text{ V (標準)}$

→ 出力 PWM デューティ = 0% ~ 100% (0/128 ~ 128/128)

$V_{AD(H)} \leq \text{ADJ1、ADJ2 端子電圧} \leq V_{REG}$

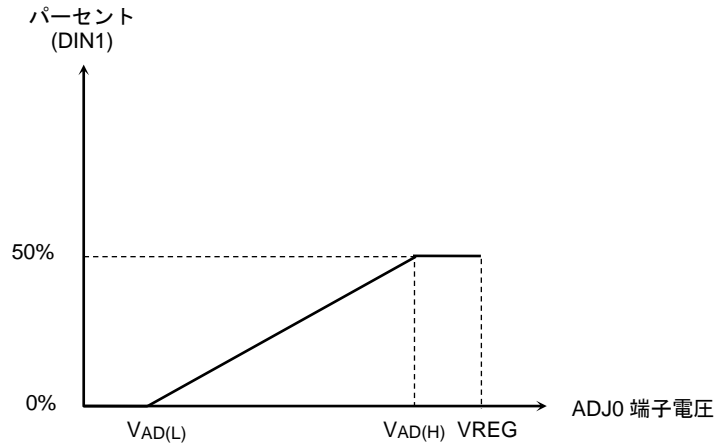
→出力 PWM デューティ = 100% (128/128)



注: ADJ1 端子電圧  $\leq$  ADJ2 端子電圧となるように各端子の電圧を設定してください。ADJ1 端子電圧  $>$  ADJ2 端子電圧のように設定した場合、誤動作します。

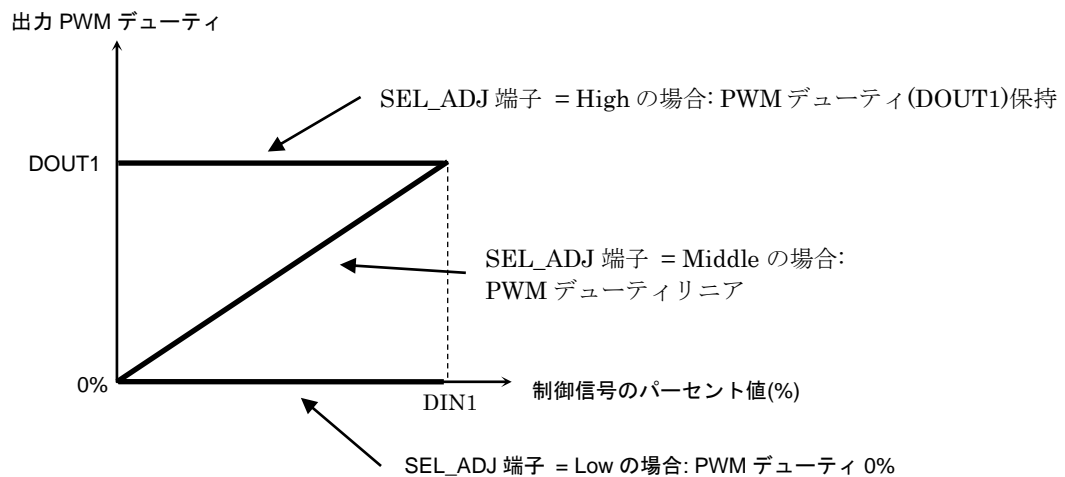
2) ADJ0 端子電圧と出力 PWM デューティ DOUT1 となる DIN1 の値の関係は以下のようになります。

- $0 \leq \text{ADJ0 端子電圧} \leq V_{AD(L)}: 0.625 \text{ V (標準)}$   
→ パーセント (DIN1) = 0% (0/128)
- $V_{AD(L)} \leq \text{ADJ0 端子電圧} \leq V_{AD(H)}: 3.125 \text{ V (標準)}$   
→ パーセント (DIN1) = 0% ~ 50% (0/128 ~ 128/128)
- $V_{AD(H)} \leq \text{ADJ0 端子電圧} \leq V_{REG}$   
→ パーセント (DIN1) = 50% (128/128)



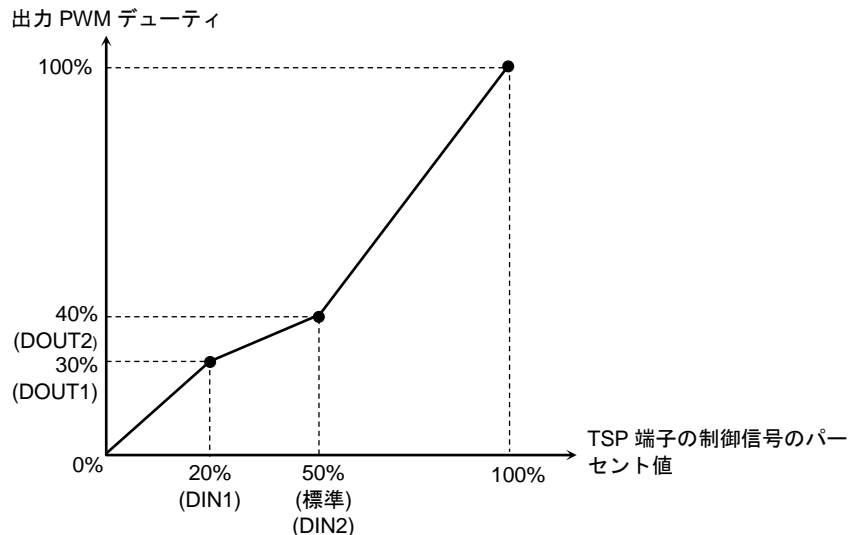
3) TSP 端子の制御信号のパーセント値が ADJ0 端子電圧で設定した値(DIN1)以下の場合、SEL\_ADJ 端子の選択状態によって、制御信号のパーセント値と出力 PWM デューティの関係は下記のようになります。

SEL_ADJ	動作状態
High	DIN1 以下のパーセント値に対して、DIN1 のときの出力 PWM デューティ(DOUT1)を保持する。
Middle	DIN1 以下のパーセント値に対して、DIN1 のときの出力 PWM デューティから 0%までリニアに変化させる。
Low	DIN1 以下のパーセント値に対して、出力 PWM デューティを 0%にする



4) 設定例

TSP 端子の制御信号のパーセント値	出力 PWM デューティ
20%以下	0% ~ 30%をリニアに変化させる。
20% (DIN1)	30% (DOUT1)
50% (標準) (DIN2)	40% (DOUT2)



TSP 端子の制御信号のパーセント値と出力 PWM デューティの関係を上記のように設定するには、SEL\_ADJ 端子と ADJ0 端子、ADJ1 端子、ADJ2 端子の電圧を下記のとおりを設定します。

- SEL\_ADJ pin = MIDDLE
- Voltage of ADJ0 pin:  $(20\% / 50\% \times (3.125 - 0.65V)) + 0.625V = 1.625V$
- Voltage of ADJ1 pin:  $(30\% / 100\% \times (3.125 - 0.65V)) + 0.625V = 1.375V$
- Voltage of ADJ2 pin:  $(40\% / 100\% \times (3.125 - 0.65V)) + 0.625V = 1.625V$



### 6. 通電制御説明

始動時の強制転流モード中は進角 0°、120°通電、ソフトスイッチングなしで動作します。  
 センサレス駆動モードに切り替わるときに、LA 端子電圧で設定された進角、150° 通電、ソフトスイッチング  
 ありの通電波形に自動的に変化します。

LA 端子電圧によって、回転速度に応じて進角が変化します。

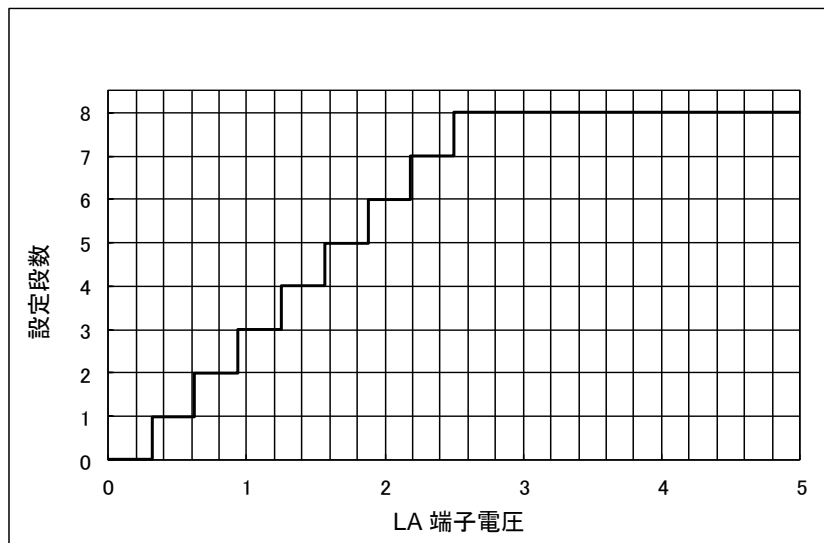
FST 端子 = Low の場合は回転速度が 100 Hz 増えるごとに進角が変化します。

FST 端子 = Middle または Open、High の場合は 200 Hz ごとに進角が変化します。

なお、ソフトスイッチング機能とは、出力の通電切り替わり時に出力 PWM デューティが段階的に変化し、切り替わる動作のことを示しています。

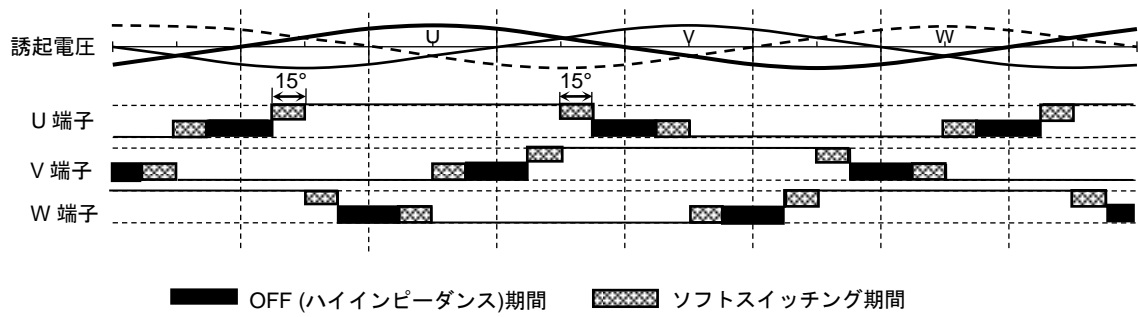
#### 1) 進角設定

設定段数	LA 端子電圧 (V)	回転速度 (電気角)					
		FST 端子 = Low 時: 上段 (0 ~ 750 Hz) / FST 端子 = High、Middle 時: 下段 (0 ~ 1.5 kHz)					
		0 Hz ~ 100 Hz 未満	100 Hz ~ 200 Hz 未満	200 Hz ~ 300 Hz 未満	300 Hz ~ 400 Hz 未満	400 Hz ~ 500 Hz 未満	500 Hz ~ 750 Hz
		0 Hz ~ 200 Hz 未満	200 Hz ~ 400 Hz 未満	400 Hz ~ 600 Hz 未満	600 Hz ~ 800 Hz 未満	800 Hz ~ 1 kHz 未満	1 kHz ~ 1.5 kHz
8	2.5	11.25°	15°	15°	15°	15°	15°
7	2.1875	7.5°	11.25°	15°	15°	15°	15°
6	1.875	3.75°	7.5°	11.25°	15°	15°	15°
5	1.5625	0°	3.75°	7.5°	11.25°	15°	15°
4	1.25	7.5°	15°	15°	15°	15°	15°
3	0.9375	0°	7.5°	15°	15°	15°	15°
2	0.625	15°					
1	0.3125	7.5°					
0	0	0°					



### 2) 通電タイミング波形

150°通電、0°進角の例

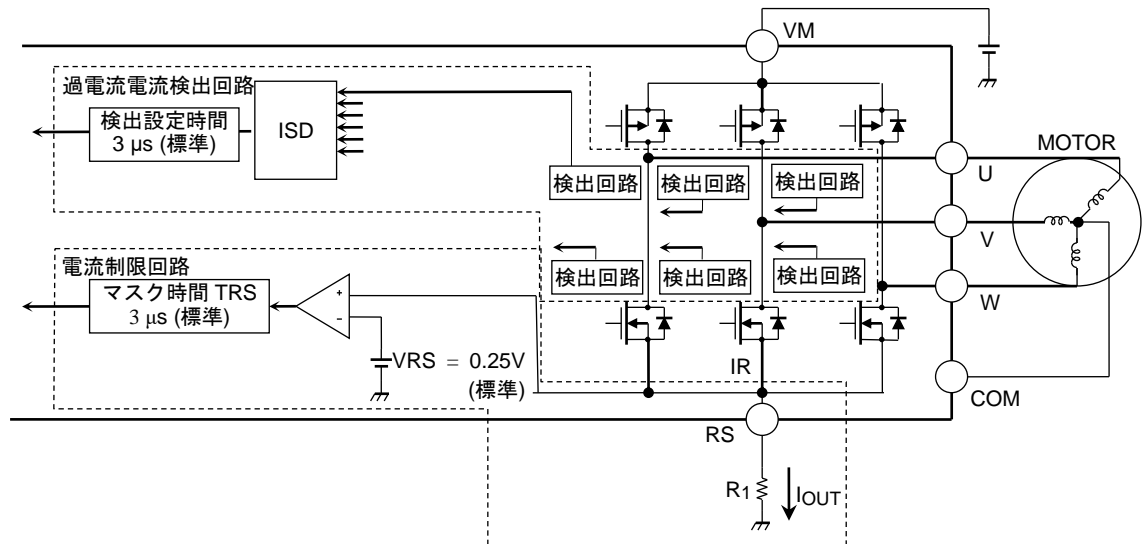


### 7. 電流制限回路

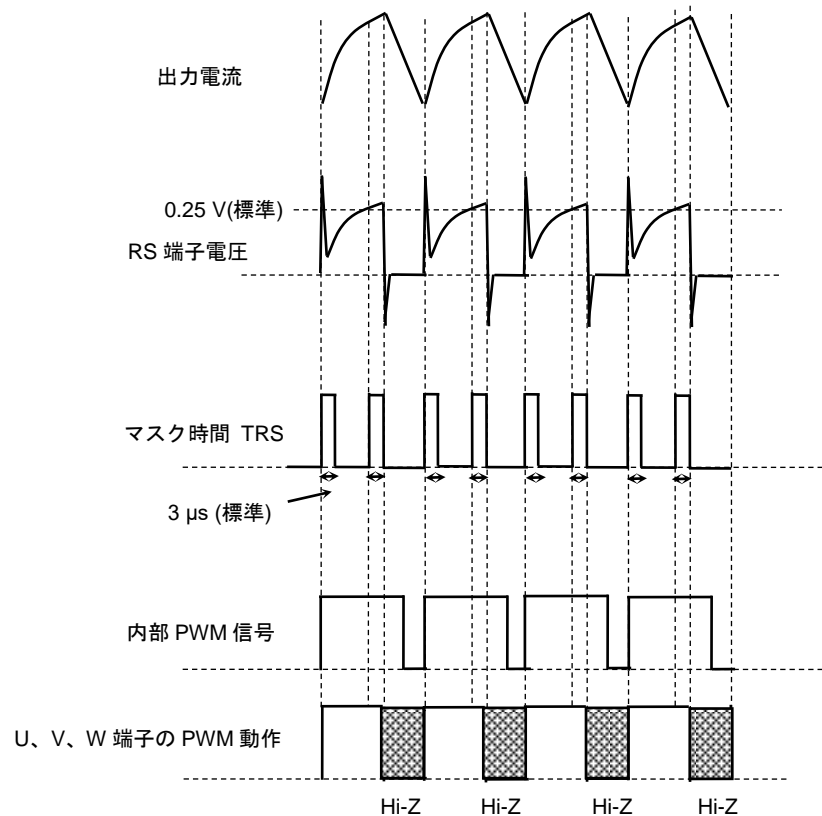
電流制限回路は上側の出力トランジスタをオフして電流を制限し、PWM のオンタイミングで復帰します。出力に電流が流れた場合、RS 端子に接続されている抵抗  $R_1$  によって発生する電圧をコンパレータで検出し、電圧が過電流検出電圧  $V_{RS} = 0.25\text{ V}$  (標準)に到達することで回路が動作します。ノイズによる電流制限回路の誤動作防止のため、 $3\text{ }\mu\text{s}$  (標準) のマスク時間(TRS)を設けています。

例: 抵抗  $R_1$  の値を  $0.3\text{ }\Omega$  に設定した場合、電流制限回路が動作する電流値  $I_{OUT}$  は 下記のようになります。

$$I_{OUT} = 0.25\text{ V (標準)} / 0.3\text{ }\Omega \approx 0.83\text{ A}$$



<電源制限回路動作時>



### 8. 過電流検出回路 (ISD)

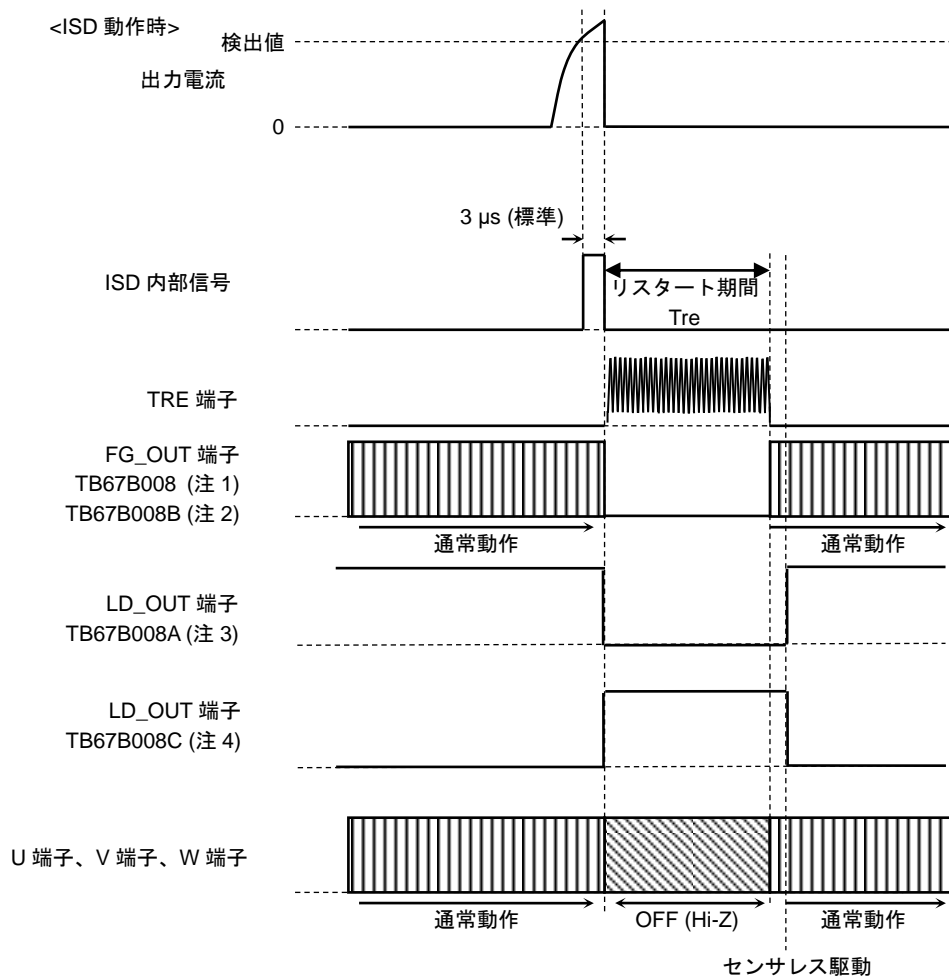
この IC は、6 個の出力トランジスタそれぞれに、電流を検出する検出回路を内蔵しています。検出回路の出力は過電流検出回路(ISD)に入力されます。検出回路の検出電流値は 3 A ~ 6 A です。

6 個の出力トランジスタのうち 1 つでも、検出設定時間 3  $\mu$ s (標準) を超えて検出電流以上の電流が流れると、ISD は、全ての出力トランジスタを OFF (ハイインピーダンス) にします。

全ての出力トランジスタを流れる電流が検出電流値を下回ると、TRE 端子に接続されるコンデンサ(C<sub>3</sub>)の値で決定するリスタート期間(Tre)経過後、通常動作となります。

$$\text{リスタート期間: Tre (s)} = 0.313 \times 31.5 \text{ 回} \times C_3 \text{ (F)} \times 10^6$$

C<sub>3</sub> = 1  $\mu$ F の場合、Tre = 9.86 s となります。



注: 過電流検出回路が動作した場合、出力電流が絶対最大定格電流を超えています。本回路はあくまでも補助的な回路であり、天絡、地絡、負荷短絡などの過電流から、いかなる場合でも IC を保護するものではありません。

注 1: TB67B008FTG と TB67B008FNG のことを示します。

注 2: TB67B008BFTG と TB67B008BFNG のことを示します。

注 3: TB67B008AFTG と TB67B008AFNG のことを示します。

注 4: TB67B008CFTG と TB67B008CFNG のことを示します。

## 9. PWM デューティ増加時間制御回路

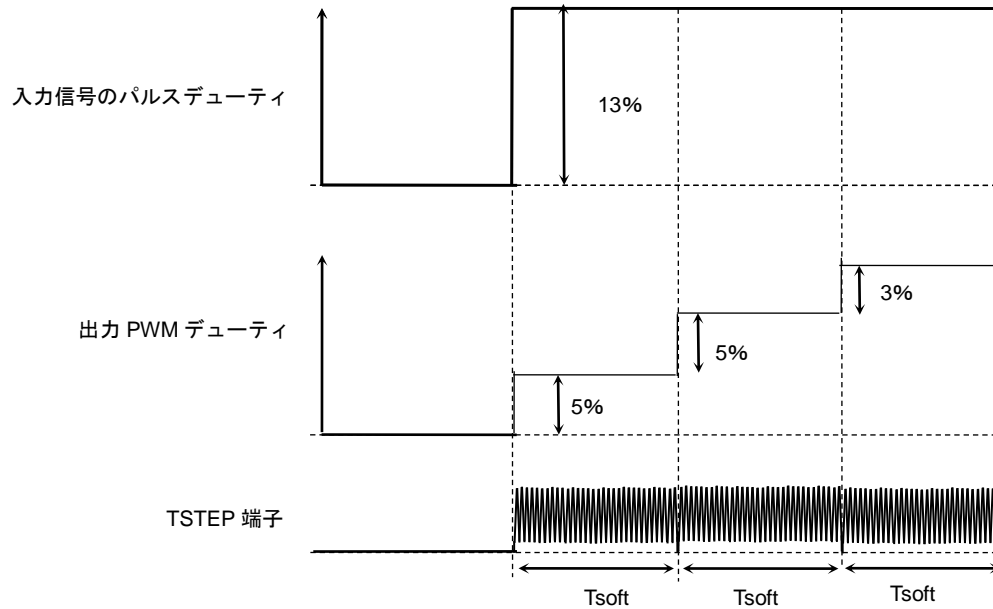
TSP 端子の 入力信号のパルスデューティが増加したときに、出力 PWM デューティに反映されるまでの時間を設定することができます。この回路により、モータの起動時に徐々に加速することができます。

TSTEP 端子に接続されるコンデンサの値 (C) で PWM デューティ増加時間を設定します。

例: PWM デューティ増加時間:  $T_{soft} (s) = 0.313 \times 31.5 \text{ 回} \times C (F) \times 10^6$

C = 0.01  $\mu\text{F}$  の場合、 $T_{soft} = 0.0986 \text{ s}$

入力信号のパルスデューティを 13% 増加した場合



### 10. 熱遮断回路 (TSD)

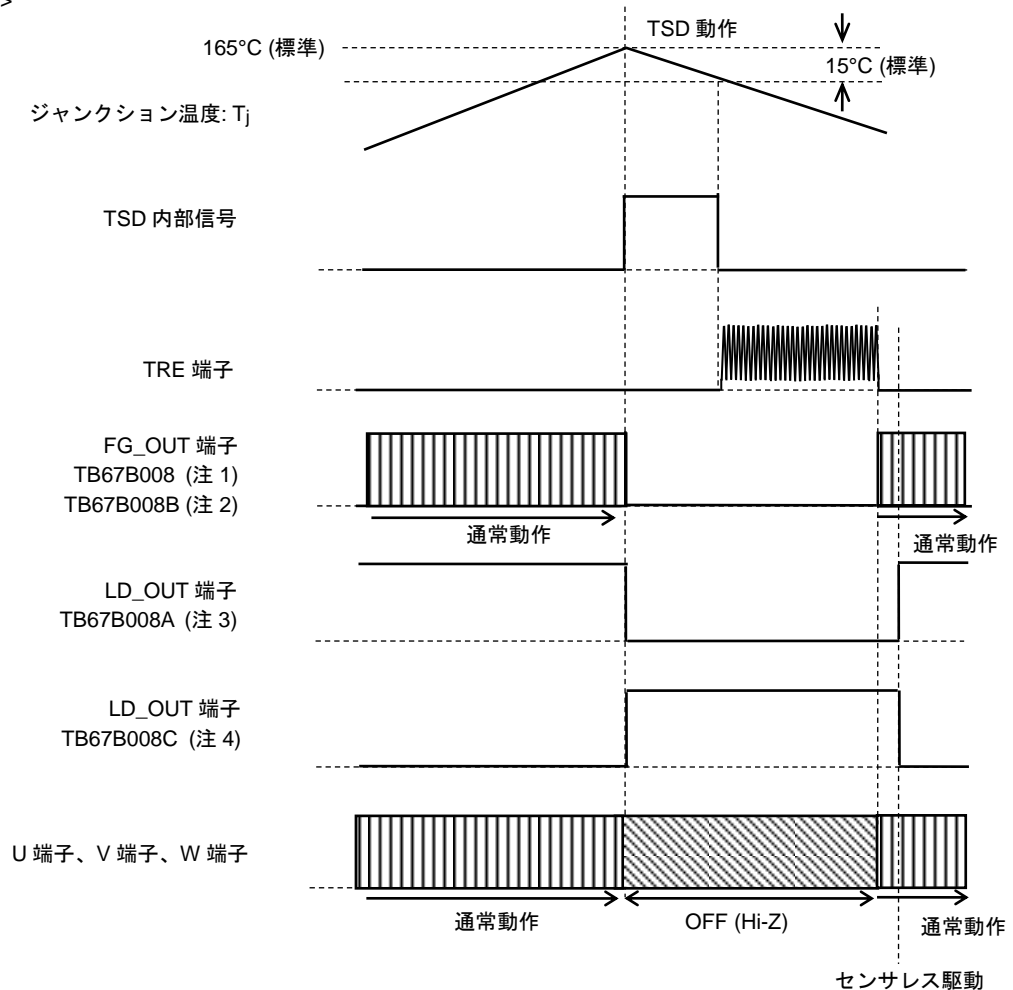
この IC は熱遮断回路(TSD)を内蔵しています。熱遮断回路は、ジャンクション温度 ( $T_j$ ) が検出温度  $165^{\circ}\text{C}$  (標準) を超えると、全ての出力トランジスタをオフ (ハイインピーダンス: Hi-Z) にします。なお、検出温度には  $15^{\circ}\text{C}$  (標準) のヒステリシス幅を持っています。

ジャンクション温度が  $150^{\circ}\text{C}$  (標準) を下回ると、TRE 端子に接続されるコンデンサの値 ( $C_3$ ) で決定するリスタート期間経過後、通常動作となります。

$$\text{リスタート期間: } T \text{ (s)} = 0.313 \times 31.5 \text{ 回} \times C_3 \text{ (F)} \times 10^6$$

$C_3 = 1 \mu\text{F}$  の場合、 $T = 9.86 \text{ s}$  となります。

<TSD 動作時>



注: 動作した場合、ジャンクション温度 ( $T_j$ ) が  $150^{\circ}\text{C}$  を超えています。あくまでも補助的な回路であり、いかなる場合でも IC を保護するというものではありません。

注 1: TB67B008FTG と TB67B008FNG のことを示します。

注 2: TB67B008BFTG と TB67B008BFNG のことを示します。

注 3: TB67B008AFTG と TB67B008AFNG のことを示します。

注 4: TB67B008CFTG と TB67B008CFNG のことを示します。

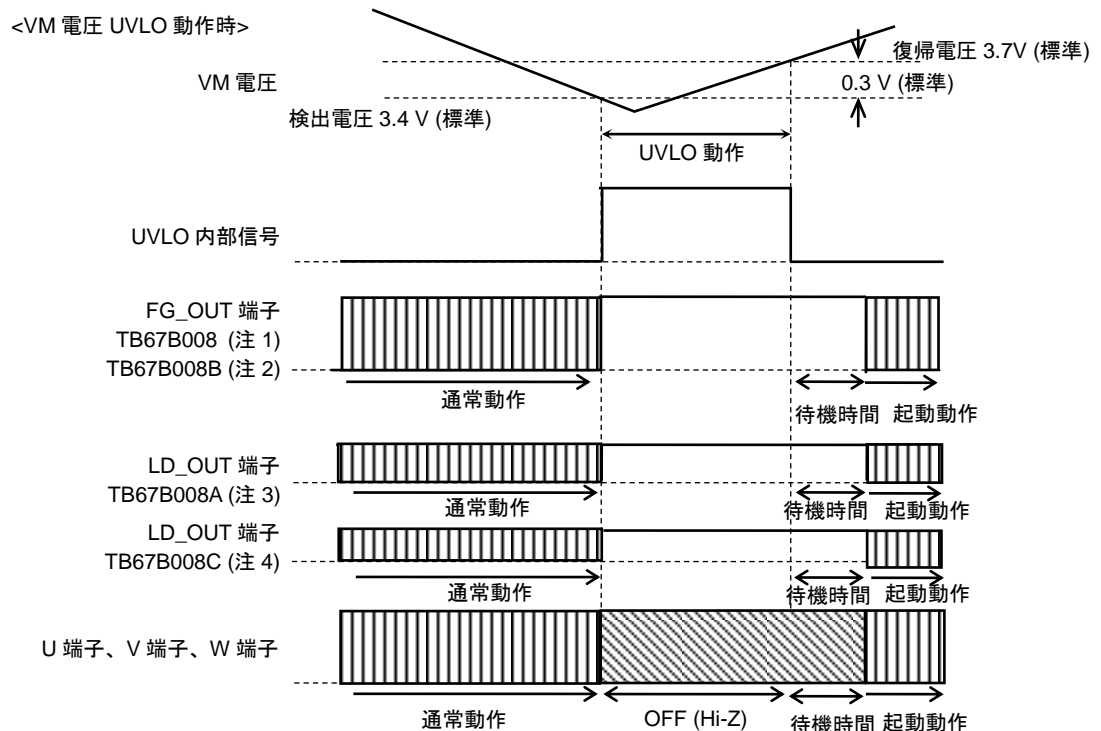
### 11. 低電圧検出回路 (UVLO)

この IC は低電圧検出回路(UVLO)を内蔵しています。

低電圧検出回路は、モータ電源電圧 VM が検出電圧 3.4 V (標準) 以下になると、内部ロジックをリセットし、全ての出力トランジスタはオフ (ハイインピーダンス:Hi-Z) となります。VM の検出電圧は、0.3 V (標準) のヒステリシス幅を持っており、復帰は 3.7 V (標準) となります。

また、低電圧検出回路は、VREG 端子電圧が 3.0 V (標準) 以下になると、内部ロジックをリセットし、全ての出力トランジスタはオフ (ハイインピーダンス:Hi-Z) となります。VREG の検出電圧は、0.2 V (標準) のヒステリシス幅を持っており、復帰は 3.2 V (標準) となります。

注: 起動動作に復帰するまでの待機時間は、低電圧検出回路動作終了時のモータの動作状態(停止あるいは、空転の回転数)によって変わります。約 0.02 s ~ 0.34 s です。

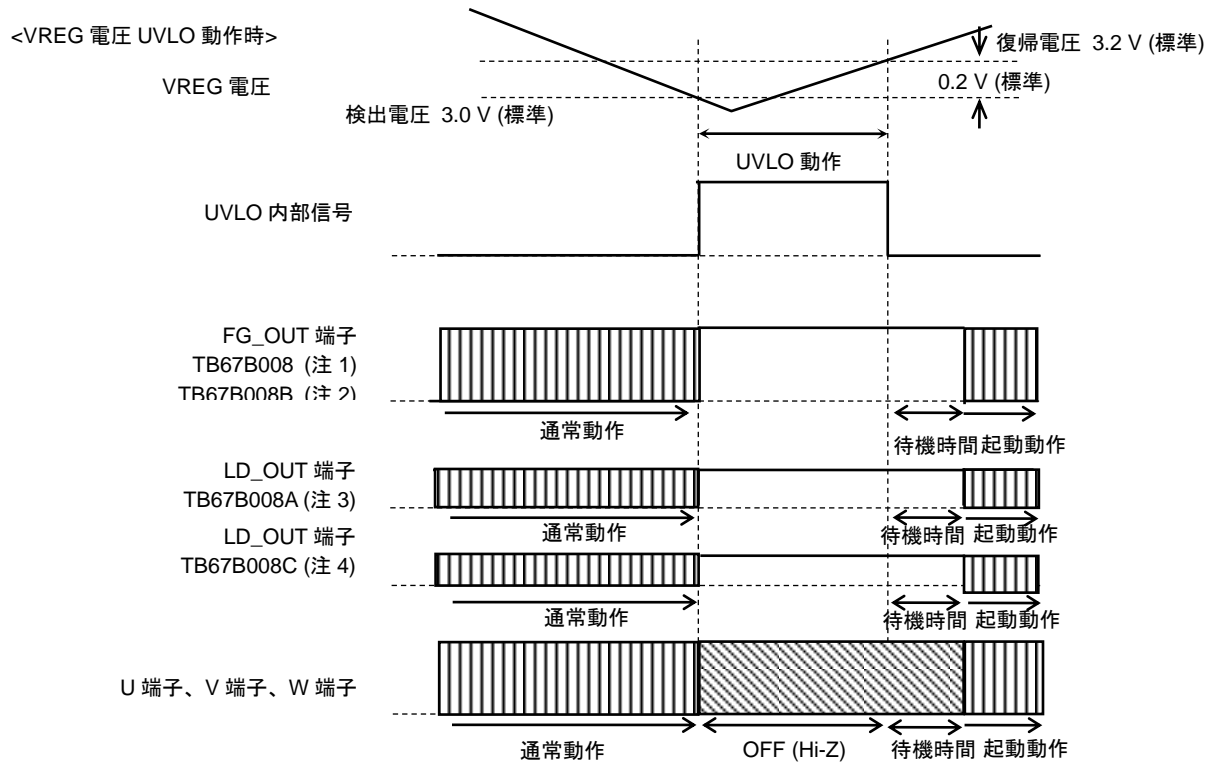


注 1: TB67B008FTG と TB67B008FNG のことを示します。

注 2: TB67B008BFTG と TB67B008BFNG のことを示します。

注 3: TB67B008AFTG と TB67B008AFNG のことを示します。

注 4: TB67B008CFTG と TB67B008CFNG のことを示します。



注 1: TB67B008FTG と TB67B008FNG のことを示します。

注 2: TB67B008BFTG と TB67B008BFNG のことを示します。

注 3: TB67B008AFTG と TB67B008AFNG のことを示します。

注 4: TB67B008CFTG と TB67B008CFNG のことを示します。



## 入出力等価回路

等価回路は、回路を説明するため、一部省略・簡略化している場合があります。

名称	入出力信号備考	入出力内部回路
FST SEL_ADJ	強制転流周波数選択端子 出力 PWM デューティ機能設定端子	
ADJ0 ADJ1 ADJ2 LA FPWM	入力デューティ特性調整端子 出力 PWM デューティ特性調整端子 1 出力 PWM デューティ特性調整端子 2 進角設定入力端子 出力 PWM 周波数選択入力端子	
VST	直流励磁モードと強制転流モード時の出力 PWM デューティ設定用端子	
TSP	センサレス駆動モード時の速度指令入力端子(PWM デューティ制御)	

名称	入出力信号備考	入出力内部回路
VREG	基準電圧出力端子	
FG_OUT LD_OUT	回転数検出信号出力端子(オープンドレイン) ロック検出信号出力端子(オープンドレイン) High を出力するために IC 外部でプルアップする必要があります。	
TEST	テスト用端子 グラウンドに接続して使用してください。	
TIP TRE TSTEP	直流励磁時間設定用コンデンサ接続端子 リスタート時間設定用コンデンサ接続端子 出力 PWM デューティ機能設定端子	
OSCCR	内部 OSC 設定用端子	

名称	入出力信号備考	入出力内部回路
<p>U V W VM COM RS</p>	<p>U 相出力端子 V 相出力端子 W 相出力端子 モータ用電源端子 モータ中点接続端子 出力電流検出抵抗接続端子</p>	<p>The diagram illustrates the internal power and control circuitry. It features a three-phase inverter bridge with three IGBTs and three diodes. The output terminals are labeled U, V, and W. The motor supply terminal is VM, and the motor neutral point is COM. A current detection resistor RS is connected between VM and COM. The output current is detected through a resistor connected to RS, which is then amplified by an op-amp. The standard voltage <math>V_{RB} = 0.25\text{ V}</math> is indicated.</p>

## 絶対最大定格 (注) (Ta = 25°C)

項目	記号	定格	単位
電源電圧	VM	25	V
入力電圧	V <sub>IN1</sub> (注 1)	-0.3 ~ 6.0	V
	V <sub>IN2</sub> (注 2)	-0.3 ~ 25	V
	V <sub>IN3</sub> (注 3)	-0.3 ~ V <sub>REG</sub> +0.3	V
出力電圧	V <sub>OUT1</sub> (注 4)	25	V
	V <sub>OUT2</sub> (注 5)	25	V
出力電流	I <sub>OUT1</sub> (注 6)	3 (注 9)	A
	I <sub>OUT2</sub> (注 7)	10	mA
	I <sub>OUT3</sub> (注 8)	5	mA
許容損失	P <sub>D1</sub>	3.37 (注 10)	W
	P <sub>D2</sub>	2.2 (注 11)	W
動作温度	T <sub>opr</sub>	-40~105	°C
保存温度	T <sub>stg</sub>	-55~150	°C

注: 絶対最大定格は瞬時たりとも超えてはならない規格です。

絶対最大定格を超えると IC の破壊や劣化や損傷の原因となり、IC 以外にも破壊や損傷や劣化を与えるおそれがあります。いかなる動作条件においても必ず絶対最大定格を超えないように設計を行ってください。

ご使用に際しては、記載された動作範囲内でご使用ください。

注 1: V<sub>IN1</sub>: 以下の端子に印加される電圧です。

TSP 端子

注 2: V<sub>IN2</sub>: 以下の端子に印加される電圧です。

COM 端子

注 3: V<sub>IN3</sub>: 以下の端子に印加される電圧です。

SEL\_SP 端子、ADJ0 端子、ADJ1 端子、ADJ2 端子、OSCCR 端子、

VST 端子、FPWM 端子、LA 端子、SEL\_ADJ 端子、FST 端子、TSTEP 端子、TIP 端子、TRE 端子

注 4: V<sub>OUT1</sub>: 以下の端子から出力される電圧です。

U 端子、V 端子、W 端子

注 5: V<sub>OUT2</sub>: 以下の端子から出力される電圧です。

FG\_OUT/LD\_OUT 端子

注 6: I<sub>OUT1</sub>: 以下の端子から出力される電流です。

U 端子、V 端子、W 端子

注 7: I<sub>OUT2</sub>: 以下の端子から出力される電流です。

FG\_OUT/LD\_OUT 端子

注 8: I<sub>OUT3</sub>: 以下の端子から出力される電流です。

VREG 端子

注 9: 出力電流は周囲温度、実装方法により制限されます。ジャンクション温度が 150°C を超えないように設計を行ってください。

注 10: WQFN24: 74 mm × 74 mm × 1.6 mm 4 層 FR4 基板実装時

注 11: SSOP24: 76.2 mm × 114.3 mm × 1.6 mm JEDEC 準拠 4 層 FR4 基板実装時

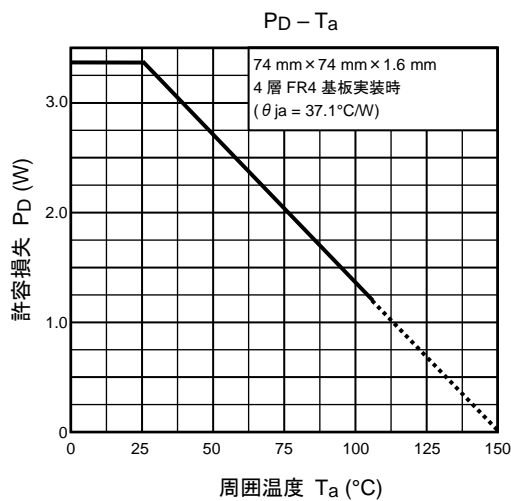
## 動作範囲

項目	記号	最小	標準	最大	単位
電源電圧 1	VM <sub>opr1</sub>	5.5	12	22	V
電源電圧 2 (注 1)	VM <sub>opr2</sub>	4	5	5.5	V
TSP 端子入力周波数	foprTSP	0.4	25	100	kHz

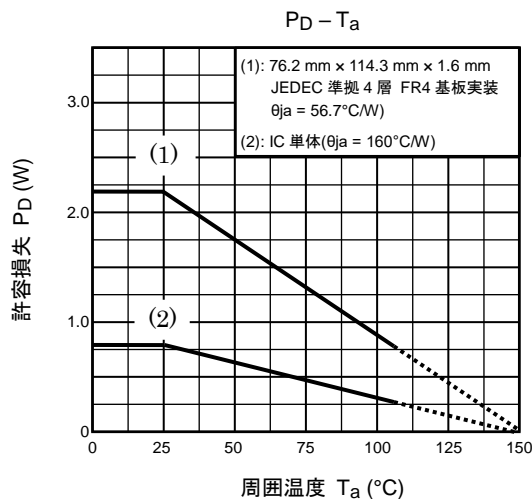
注 1: VM 電圧が 5.5 V 以下の場合、出力トランジスタのオン抵抗や VREG 出力電圧の特性が変化します。

## 許容損失 (参考値)

### ・WQFN24



### ・SSOP24



**電気的特性 (特に指定のない限り、 $T_a = 25^\circ\text{C}$ 、 $V_M = 12\text{ V}$ )**

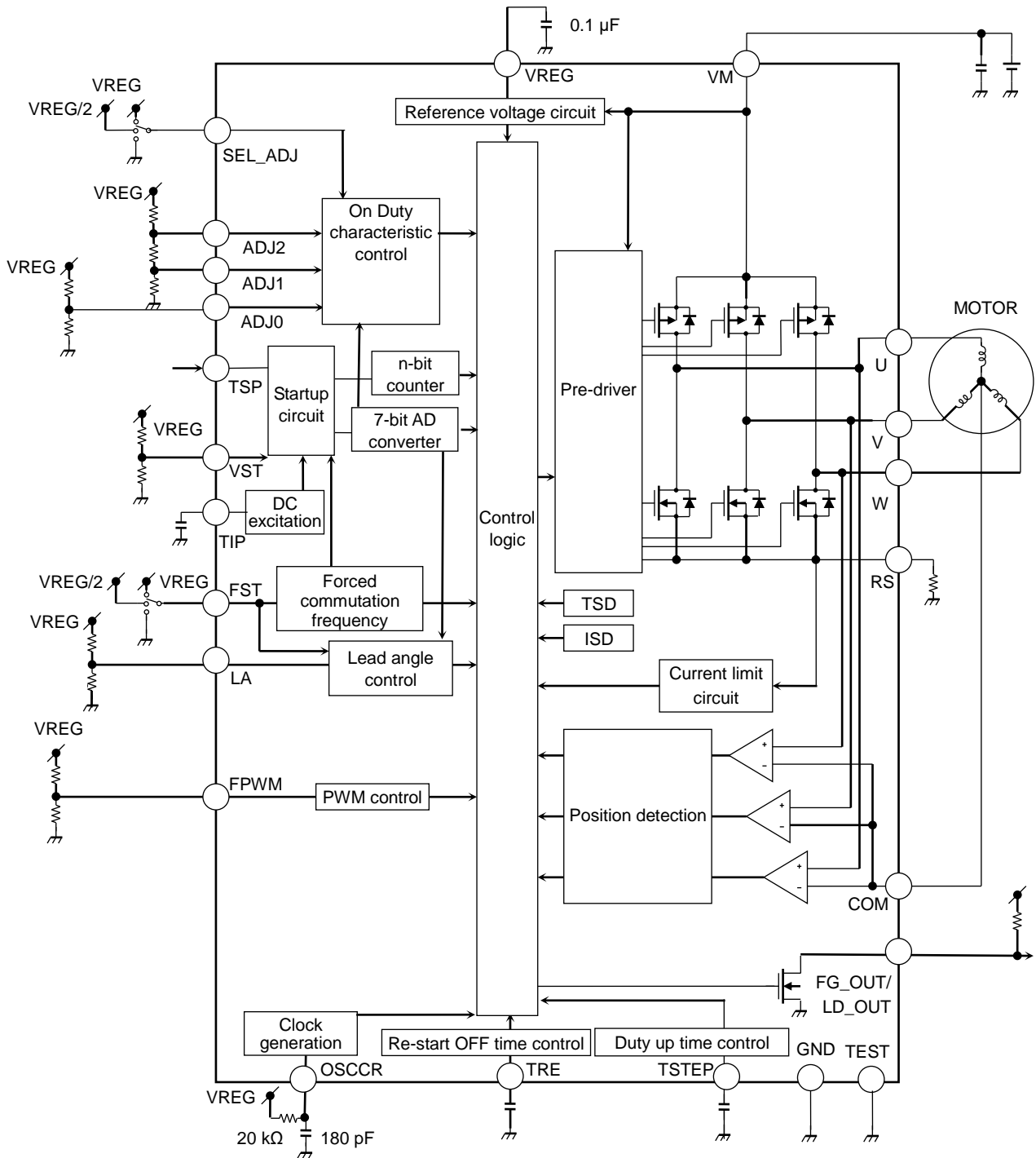
項目	記号	測定条件	最小	標準	最大	単位
静止 VM 電源電流	IM	TSP 端子 = 0 V の場合	—	5.5	8	mA
動作 VM 電源電流	IM <sub>(opr)</sub>	TSP 端子 = VREG、 RS 端子 = TIP 端子 = COM 端子 = 0 V の場合	—	6	8.5	mA
入力電流	IIN1(H)	VIN = 5 V の場合 FST、SEL_ADJ 端子	—	100	150	μA
	IIN1(L)	VIN = 0 V の場合 FST、SEL_ADJ 端子	-150	-100	—	
	IIN2D(H)	VIN = VREG、 TSP 端子	—	100	150	
	IIN2D(L)	VIN = 0 V、 TSP 端子	-1	—	1	
	IIN3	VIN = 0 V ~ VREG の場合 ADJ0、ADJ1、ADJ2、VST、LA、FPWM 端子	-1	—	1	
入力電圧	VIN1(H)	TSP 端子	2.0	—	—	V
	VIN1(L)		0	—	0.8	
	VIN2(H)	FST、SEL_ADJ 端子	VREG × 0.8	—	VREG + 0.3	
	VIN2(M)		VREG × 0.4	—	VREG × 0.6	
	VIN2(L)		0	—	VREG × 0.2	
入力ヒステリシス幅	V1hys	TSP 端子(参考値)	—	0.12	—	V
加速時間	Tsoft	TSTEP 端子に接続されるコンデンサ の値が 0.01 μF の場合(参考値)	—	0.0986	—	s
直流励磁時間	Tip	TIP 端子に接続されるコンデンサの値 が 0.1 μF の場合(参考値)	—	0.986	—	s
リスタート時間	Tre	TRE 端子に接続されるコンデンサの 値が 1 μF の場合(参考値)	—	9.86	—	s
TIP、TRE、TSTEP 端子 High 電圧	VH	—	2.25	2.5	2.75	V
TIP、TRE、TSTEP 端子 Low 電圧	VL	—	0.45	0.5	0.55	V
COM 端子入力電流	ICOM	—	-5	-1.3	1	μA
位置検出コンパレータ オフセット電圧	Voffset	(参考値)	-10	0	10	mV
FG_OUT/LD_OUT 端子 出力 Low 電圧	V <sub>LFG_OUT</sub>	I <sub>OUT</sub> = 5 mA の場合	0	—	0.5	V
FG_OUT/LD_OUT 端子 リーク電流	I <sub>LFG_OUT</sub>	V <sub>OUT</sub> = 25 V の場合	—	0	2	μA
U、V、W 端子 出力トランジスタオン抵抗	RON1(H)	I <sub>OUT</sub> = -0.1 A の場合	—	0.3	0.6	Ω
	RON1(L)	I <sub>OUT</sub> = 0.1 A の場合	—	0.3	0.6	
	RON2(H)	I <sub>OUT</sub> = -0.1 A、VM = 4.0 V の場合	—	0.33	0.6	
	RON2(L)	I <sub>OUT</sub> = 0.1 A、VM = 4.0 V の場合	—	0.33	0.6	
U、V、W 端子出力リーク電流	IL(H)	V <sub>OUT</sub> = 0 V の場合	-10	0	—	μA
	IL(L)	V <sub>OUT</sub> = 25 V の場合	—	0	10	
U、V、W 端子順方向 ダイオード出力電圧	VF(H)	I <sub>OUT</sub> = 1.5 A の場合 (参考値)	—	1.0	1.4	V
	VF(L)	I <sub>OUT</sub> = -1.5 A の場合 (参考値)	—	1.0	1.4	
VST 端子起動時オン抵抗	RVST	—	—	600	1000	Ω
電流制限検出マスク時間	T <sub>RS</sub>	(参考値)	—	3	—	μs
RS 端子電流検出電圧	V <sub>RS</sub>	—	0.225	0.25	0.275	V

項目	記号	測定条件	最小	標準	最大	単位
PWM 発振周波数	FPWM4	(参考値)	171.5	190.6	209.7	kHz
	FPWM3	(参考値)	85.7	95.3	104.9	
	FPWM2	(参考値)	42.8	47.7	52.5	
	FPWM1	(参考値)	21.4	23.8	26.3	
OSC 周波数	OSC	R = 20 kΩ、C = 180 pF の場合 (参考値)	10.98	12.2	13.42	MHz
過電流検出設定時間	TISD	(参考値)	—	3	—	μs
過電流検出回路 検出電流値	IISD	(参考値)	3	4.5	6	A
熱遮断回路検出温度	TSD	(参考値)	—	165	—	°C
	TSDhys	ヒステリシス幅 (参考値)	—	15	—	
VM 端子低電圧検出回路 検出電圧	VMUVLO	—	3.1	3.4	3.7	V
VM 端子低電圧検出回路 復帰電圧	VMUVLOR	—	3.4	3.7	3.98	V
VREG 端子低電圧検出回路 検出電圧	VREGUVLO	—	2.7	3.0	3.3	V
VREG 端子低電圧検出回路 復帰電圧	VREGUVLOR	—	2.9	3.2	3.45	V
VREG 出力電圧	VREG1	IVREG = -5 mA の場合	4.5	5	5.5	V
	VREG2	IVREG = -5 mA、VM = 4.0 V の場合	3.6	3.9	4.0	V

注: (参考値)と記載されている項目については製品出荷テストを実施していません。

## 応用回路例

ブロック図内の機能ブロック/回路/定数などは、機能を説明するため、一部省略・簡略化している場合があります。応用回路例は、参考例であり、量産設計に際しては、十分な評価を行ってください。また、工業所有権の使用の許諾を行うものではありません。

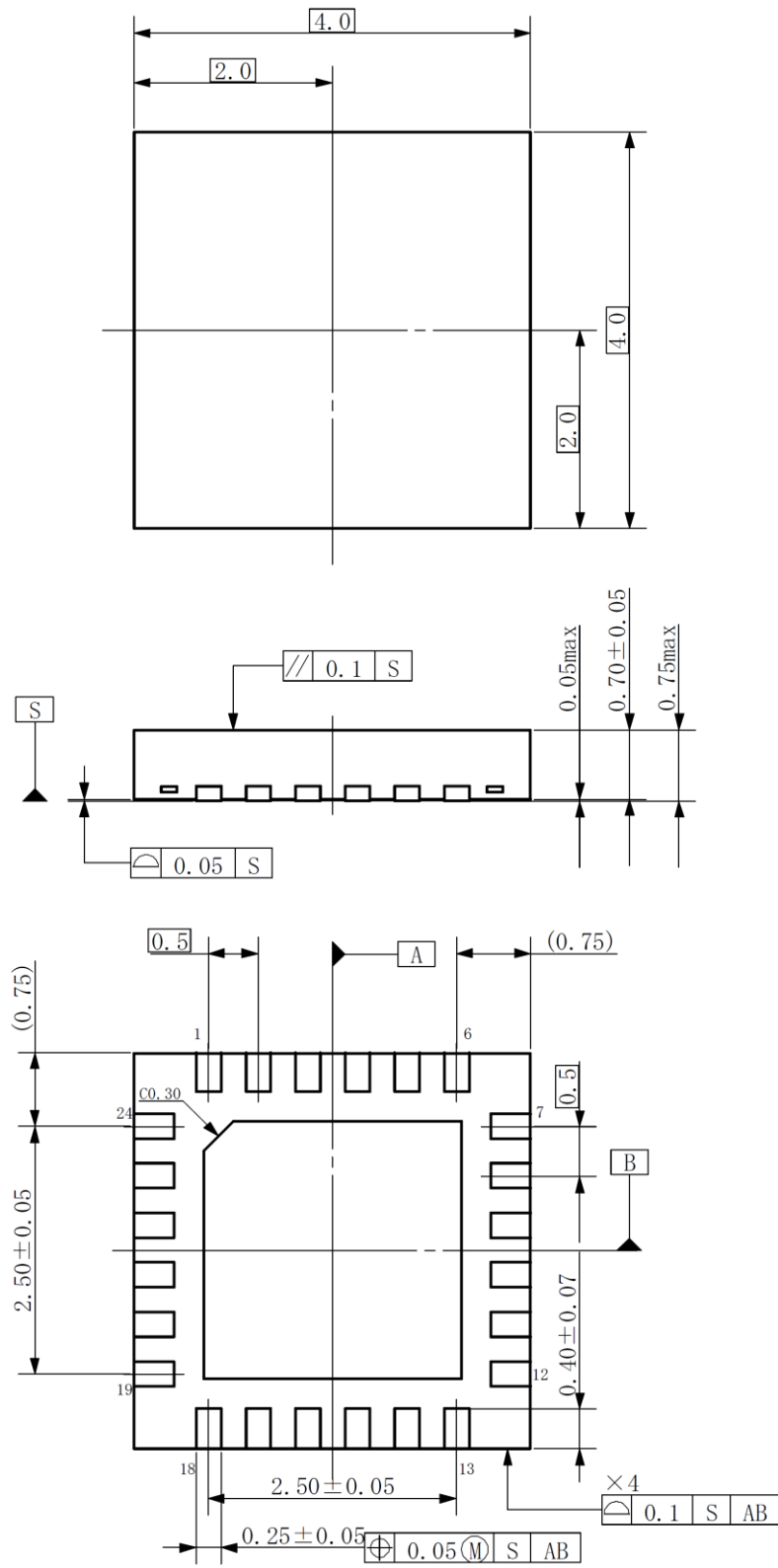




## 外形図

P-WQFN24-0404-0.50-004

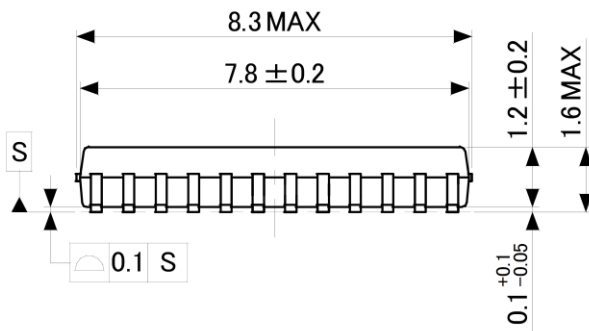
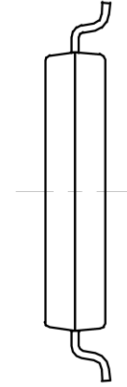
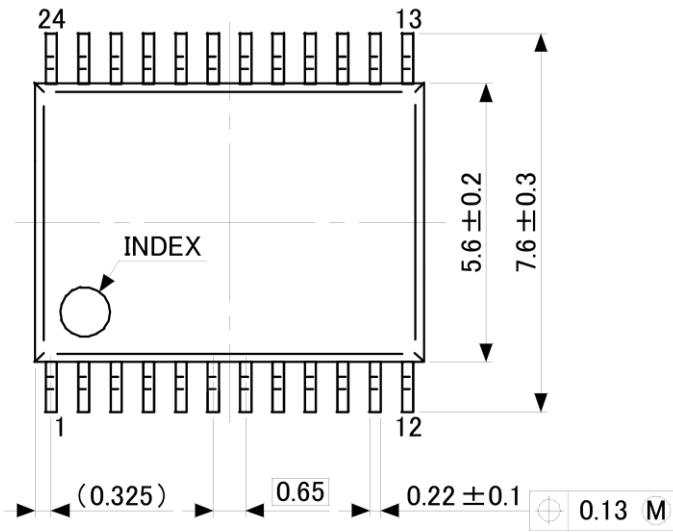
Unit: mm



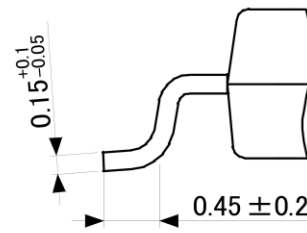
質量: 0.04 g (標準)

SSOP24-P-300-0.65A

Unit: mm



端子先端形状詳細図



質量: 0.13 g (標準)

## 記載内容の留意点

### 1. ブロック図

ブロック図内の機能ブロック/回路/定数などは、機能を説明するため、一部省略・簡略化している場合があります。

### 2. 等価回路

等価回路は、回路を説明するため、一部省略・簡略化している場合があります。

### 3. タイミングチャート

タイミングチャートは機能・動作を説明するため、単純化している場合があります。

### 4. 応用回路例

応用回路例は、参考例であり、量産設計に際しては、十分な評価を行ってください。  
また、工業所有権の使用の許諾を行うものではありません。

### 5. 測定回路図

測定回路内の部品は、特性確認のために使用しているものであり、応用機器の誤動作や故障が発生しないことを保証するものではありません。

## 使用上のご注意およびお願い事項

### 使用上の注意事項

- (1) 絶対最大定格は複数の定格の、どの1つの値も瞬時たりとも超えてはならない規格です。  
複数の定格のいずれに対しても超えることができません。  
絶対最大定格を超えると破壊、損傷および劣化の原因となり、破裂・燃焼による傷害を負うことがあります。
- (2) 過電流の発生やICの故障の場合に大電流が流れ続けないように、適切な電源ヒューズを使用してください。  
ICは絶対最大定格を超えた使い方、誤った配線、および配線や負荷から誘起される異常パルスノイズなどが原因で破壊することがあり、この結果、ICに大電流が流れ続けることで、発煙・発火に至ることがあります。破壊における大電流の流出入を想定し、影響を最小限にするため、ヒューズの容量や溶断時間、挿入回路位置などの適切な設定が必要となります。
- (3) モータの駆動など、コイルのような誘導性負荷がある場合、ON時の突入電流やOFF時の逆起電力による負極性の電流に起因するデバイスの誤動作あるいは破壊を防止するための保護回路を接続してください。  
ICが破壊した場合、傷害を負ったり発煙・発火に至ることがあります。  
保護機能が内蔵されているICには、安定した電源を使用してください。電源が不安定な場合、保護機能が動作せず、ICが破壊することがあります。ICの破壊により、傷害を負ったり発煙・発火に至ることがあります。
- (4) デバイスの逆差し、差し違い、または電源のプラスとマイナスの逆接続はしないでください。電流や消費電力が絶対最大定格を超え、破壊、損傷および劣化の原因になるだけでなく、破裂・燃焼により傷害を負うことがあります。なお、逆差しおよび差し違いのままにまで通電したデバイスは使用しないでください。
- (5) パワーアンプおよびレギュレータなどの外部部品（入力および負帰還コンデンサなど）や負荷部品（スピーカなど）の選定は十分に考慮してください。  
入力および負帰還コンデンサなどのリーク電流が大きい場合には、ICの出力DC電圧が大きくなります。この出力電圧を入力耐電圧が低いスピーカに接続すると、過電流の発生やICの故障によりスピーカの発煙・発火に至ることがあります。（IC自体も発煙・発火する場合があります。）特に出力DC電圧を直接スピーカに入力するBTL (Bridge Tied Load) 接続方式のICを用いる際は留意が必要です。

## 使用上の留意点

### (1) 過電流検出回路

過電流検出回路はどのような場合でも IC を保護するわけではありません。動作後は、速やかに過電流状態を解除するようお願いします。

絶対最大定格を超えた場合など、ご使用方法や状況により、過電流制限回路が正常に動作しなかったり、動作する前に IC が破壊したりすることがあります。また、動作後、長時間過電流が流れ続けた場合、ご使用方法や状況によっては、IC が発熱などにより破壊することがあります。

### (2) 熱遮断回路

熱遮断回路 (通常: サーマルシャットダウン回路) は、どのような場合でも IC を保護するわけではありません。動作後は、速やかに発熱状態を解除するようお願いします。

絶対最大定格を超えて使用した場合など、ご使用法や状況により、熱遮断回路が正常に動作しなかったり、動作する前に IC が破壊したりすることがあります。

### (3) 放熱設計

パワーアンプ、レギュレータ、ドライバなどの、大電流が流出入する IC の使用に際しては、適切な放熱を行い、規定接合温度 ( $T_j$ ) 以下になるように設計してください。これらの IC は通常使用時においても、自己発熱をします。IC 放熱設計が不十分な場合、IC の寿命の低下・特性劣化・破壊が発生することがあります。

また、IC の発熱に伴い、周辺に使用されている部品への影響も考慮して設計してください。

### (4) 逆起電力

モータを逆転やストップ、急減速を行った場合に、モータの逆起電力の影響でモータからモータ側電源へ電流が流れ込みますので、電源の Sink 能力が小さい場合、IC のモータ側電源端子、出力端子が絶対最大定格以上に上昇する恐れがあります。

逆起電力によりモータ側電源端子、出力端子が絶対最大定格電圧を超えないように設計してください。

## 製品取り扱い上のお願ひ

株式会社東芝およびその子会社ならびに関係会社を以下「当社」といいます。

本資料に掲載されているハードウェア、ソフトウェアおよびシステムを以下「本製品」といいます。

- 本製品に関する情報等、本資料の掲載内容は、技術の進歩などにより予告なしに変更されることがあります。
- 文書による当社の事前の承諾なしに本資料の転載複製を禁じます。また、文書による当社の事前の承諾を得て本資料を転載複製する場合でも、記載内容に一切変更を加えたり、削除したりしないでください。
- 当社は品質、信頼性の向上に努めていますが、半導体・ストレージ製品は一般に誤作動または故障する場合があります。本製品をご使用頂く場合は、本製品の誤作動や故障により生命・身体・財産が侵害されることのないように、お客様の責任において、お客様のハードウェア・ソフトウェア・システムに必要な安全設計を行うことをお願いします。なお、設計および使用に際しては、本製品に関する最新の情報（本資料、仕様書、データシート、アプリケーションノート、半導体信頼性ハンドブックなど）および本製品が使用される機器の取扱説明書、操作説明書などをご確認の上、これに従ってください。また、上記資料などに記載の製品データ、図、表などに示す技術的な内容、プログラム、アルゴリズムその他応用回路例などの情報を使用する場合は、お客様の製品単独およびシステム全体で十分に評価し、お客様の責任において適用可否を判断してください。
- 本製品は、特別に高い品質・信頼性が要求され、またはその故障や誤作動が生命・身体に危害を及ぼす恐れ、膨大な財産損害を引き起こす恐れ、もしくは社会に深刻な影響を及ぼす恐れのある機器（以下“特定用途”という）に使用されることは意図されていませんし、保証もされていません。特定用途には原子力関連機器、航空・宇宙機器、医療機器（ヘルスケア除く）、車載・輸送機器、列車・船舶機器、交通信号機器、燃焼・爆発制御機器、各種安全関連機器、昇降機器、発電関連機器などが含まれますが、本資料に個別に記載する用途は除きます。特定用途に使用された場合には、当社は一切の責任を負いません。なお、詳細は当社営業窓口まで、または当社 Web サイトのお問い合わせフォームからお問い合わせください。
- 本製品を分解、解析、リバースエンジニアリング、改造、改変、翻案、複製等しないでください。
- 本製品を、国内外の法令、規則及び命令により、製造、使用、販売を禁止されている製品に使用することはできません。
- 本資料に掲載してある技術情報は、製品の代表的動作・応用を説明するためのもので、その使用に際して当社及び第三者の知的財産権その他の権利に対する保証または実施権の許諾を行うものではありません。
- 別途、書面による契約またはお客様と当社が合意した仕様書がない限り、当社は、本製品および技術情報に関して、明示的にも黙示的にも一切の保証（機能動作の保証、商品性の保証、特定目的への合致の保証、情報の正確性の保証、第三者の権利の非侵害保証を含むがこれに限らない。）をしておりません。
- 本製品、または本資料に掲載されている技術情報を、大量破壊兵器の開発等の目的、軍事利用の目的、あるいはその他軍事用途の目的で使用しないでください。また、輸出に際しては、「外国為替及び外国貿易法」、「米国輸出管理規則」等、適用ある輸出関連法令を遵守し、それらの定めるところにより必要な手続きを行ってください。
- 本製品の RoHS 適合性など、詳細につきましては製品個別に必ず当社営業窓口までお問い合わせください。本製品のご使用に際しては、特定の物質の含有・使用を規制する RoHS 指令等、適用ある環境関連法令を十分調査の上、かかる法令に適合するようご使用ください。お客様がかかる法令を遵守しないことにより生じた損害に関して、当社は一切の責任を負いかねます。