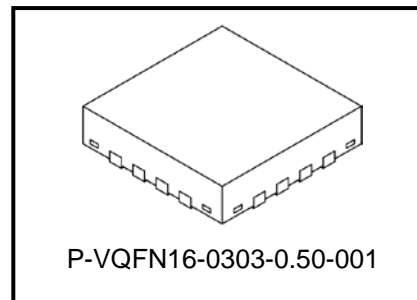


# TC78H660FTG

## Dual H ブリッジドライバーIC

### 1. 概要

TC78H660FTG は出力ドライブトランジスターに低 ON 抵抗の DMOS 素子を採用した Dual H ブリッジドライバーIC です。2つの DC ブラシ付きモーターまたは1つのステッピングモーターを駆動することができます。



質量: 22.9 mg (標準)

### 2. 特長

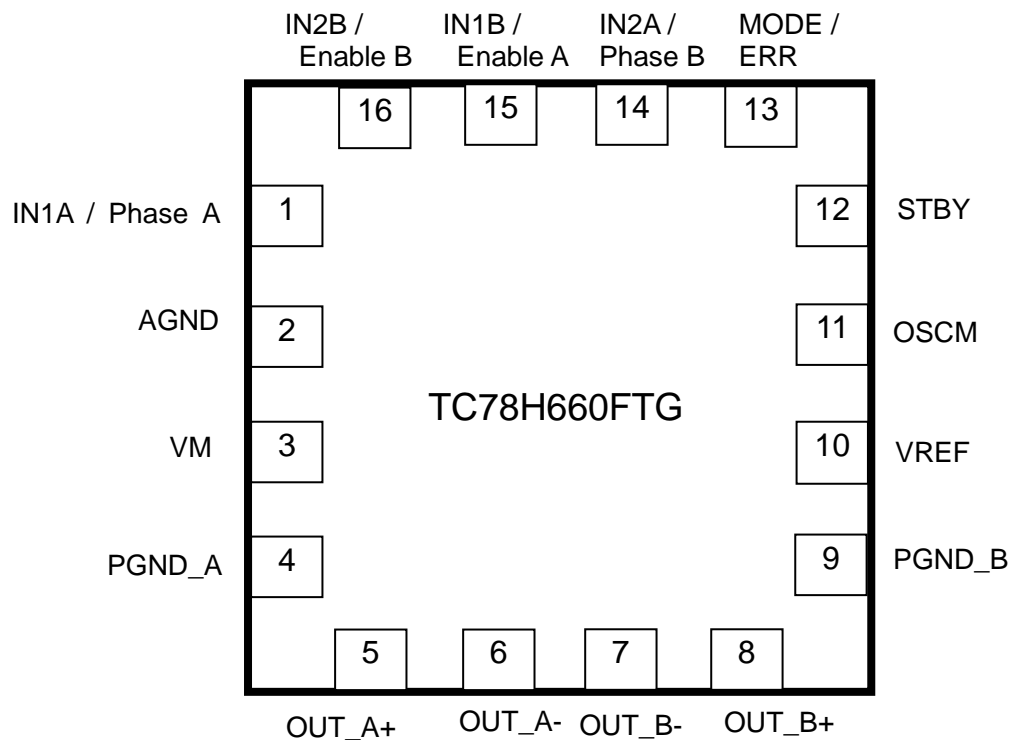
- H ブリッジ 2 出力内蔵
- PWM 定電流駆動
- 動作電源電圧範囲: 2.5 ~ 16.0 V
- 出力電流定格: 2.0 A(最大)
- 低オン抵抗 (上下和 = 0.48 Ω (標準))の出力 MOSFET を内蔵
- 電流センス抵抗レス機能 (Advanced Current Detection System)を搭載
- 各種エラー検出機能 (過熱検出 (TSD)、過電流検出 (ISD)、低電圧検出(UVLO))を内蔵
- エラー検出 (TSD/ISD)フラグ出力機能を内蔵
- 内部回路動作の VCC レギュレーターを内蔵
- モーターのチョッピング周波数が外付け抵抗で調整可能
- 正転 / 逆転 / ストップ / ブレーキ制御に対応
- 裏面放熱パッド付き小型 QFN パッケージ(16pin)

注: 使用に当たっては熱的条件に十分注意してください。

製品量産開始年月  
2020-09

## 3. ピン配置図

(Top View)

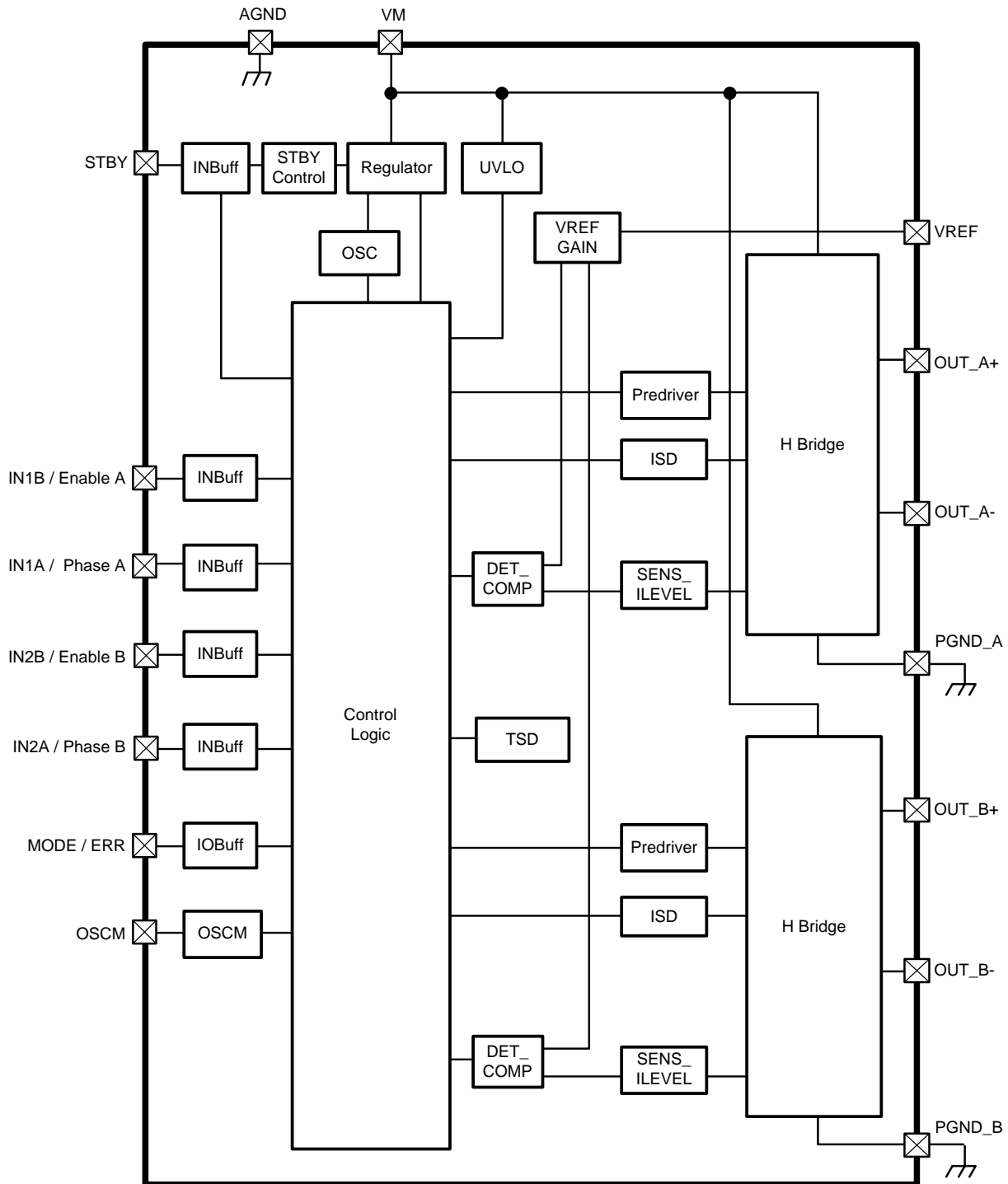


注: QFN パッケージのコーナーPAD および裏面放熱 PAD は必ず基板の GND に接続しご使用ください。

## 4. 端子説明

Pin No.	MODE = Low	MODE = High	端子説明
1	IN1A	Phase A	IN1A: Ach IN1 入力端子 Phase A: Ach Phase 入力端子
2	AGND	←	GND 端子
3	VM	←	モーター電源端子
4	PGND_A	←	Ach パワーGND 端子
5	OUT_A+	←	Ach モーター出力(+)端子
6	OUT_A-	←	Ach モーター出力(-)端子
7	OUT_B-	←	Bch モーター出力(-)端子
8	OUT_B+	←	Bch モーター出力(+)端子
9	PGND_B	←	Bch パワーGND 端子
10	VREF	←	定電流基準電圧入力端子
11	OSCM	←	内部発振周波数設定端子
12	STBY	←	スタンバイ端子
13	MODE / ERR	←	制御モード選択 / エラー検出フラグ出力端子
14	IN2A	Phase B	IN2A: Ach IN2 入力端子 Phase B: Bch Phase 入力端子
15	IN1B	Enable A	IN1B: Bch IN1 入力端子 Enable A: Ach Enable 入力端子
16	IN2B	Enable B	IN2B: Bch IN2 入力端子 Enable B: Bch Enable 入力端子

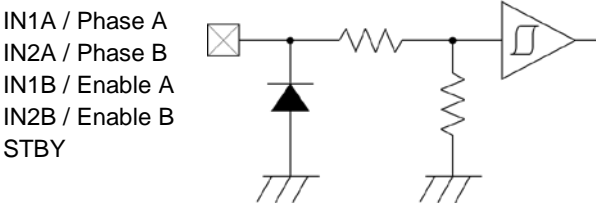
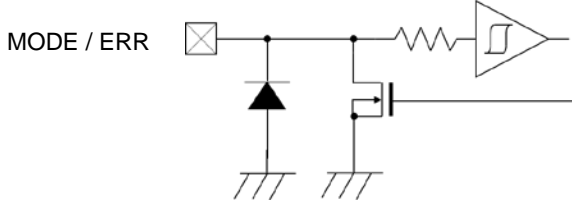
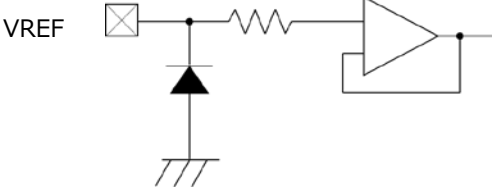
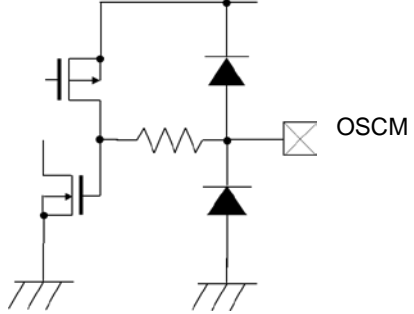
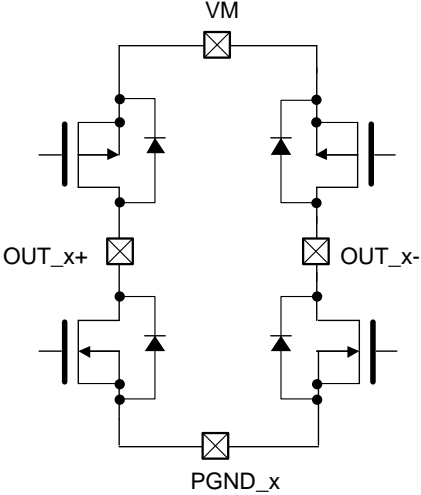
### 5. ブロック図



注: 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・簡略化してあります。

注: TC78H660FTG では GND 配線はベタ配線とし、基板から取り出し部は 1 点接地であるとともに、放熱設計を考慮したパターンになるようなレイアウトにしてください。出力間のショートおよび出力の天絡、地絡時に IC の破壊の恐れがありますので、出力ライン、VM ライン、GND ラインの設計は十分注意してください。この IC では、特に大電流が流れる電源系の端子 (VM、AGND、PGND\_x、OUT\_x+、OUT\_x- (x=A または B)) が正常に配線されていない場合、破壊も含む不具合が生じる可能性があります。また、ロジックの入力端子についても正常に配線が行われていない場合、異常動作がおり IC が破壊することがあります。この場合、規定以上の大電流が流れるなどによって IC が破壊する可能性があります。IC のパターンの設計や実装については十分ご注意ください。

## 6. 入出力等価回路

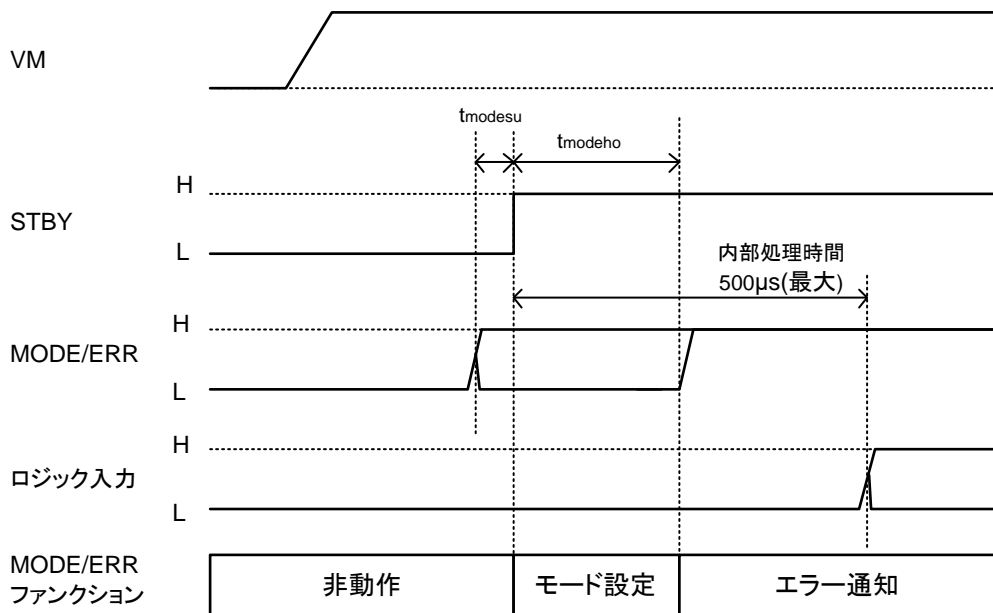
端子名称	入出力等価回路
IN1A / Phase A IN2A / Phase B IN1B / Enable A IN2B / Enable B STBY	 <p>IN1A / Phase A            IN2A / Phase B            IN1B / Enable A            IN2B / Enable B            STBY</p>
MODE / ERR	 <p>MODE / ERR</p>
VREF	 <p>VREF</p>
OSCM	 <p>OSCM</p>
OUT_A+ OUT_A- OUT_B+ OUT_B- PGND_A PGND_B	 <p>VM</p> <p>OUT_x+    OUT_x-</p> <p>PGND_x</p> <p>x = A または B</p>

注: 等価回路は、回路を説明するため、一部省略・簡略化しています。

## 7. 制御モード選択ファンクション

MODE 端子は IN 入力モードまたは Phase 入力モードを選択します。  
 スタンバイ解除後の MODE 端子の状態ですべて制御モードが設定されます。

MODE 端子入力	ファンクション
L	IN 入力モード
H	Phase 入力モード



項目	記号	測定条件	最小	標準	最大	単位
モード設定 セットアップ時間	$t_{modesu}$	STBY信号のエッジを基準	1	—	—	$\mu s$
モード設定 データホールド時間	$t_{modeho}$	STBY信号のエッジを基準	100	—	—	$\mu s$

注: Phase 入力モード (MODE=H) またはエラー検出機能をご使用いただく場合、MODE/ERR 端子はプルアップ抵抗を介して H レベルにプルアップしてください。

### 8. 入出力ファンクション

#### 8.1. IN 入力モード (MODE=L)

STBY	IN1A	IN2A	IN1B	IN2B	OUT_A+	OUT_A-	OUT_B+	OUT_B-	モード
H	H	H	H	H	L	L	L	L	ショートブレーキ
H	H	L	—	—	H	L	—	—	正転
H	L	H	—	—	L	H	—	—	逆転
H	—	—	H	L	—	—	H	L	正転
H	—	—	L	H	—	—	L	H	逆転
H	L	L	L	L	Hi-Z	Hi-Z	Hi-Z	Hi-Z	ストップ
L	—	—	—	—	Hi-Z	Hi-Z	Hi-Z	Hi-Z	スタンバイ

注: 電流経路は OUT<sub>x+</sub> → OUT<sub>x-</sub>を正転、OUT<sub>x-</sub> → OUT<sub>x+</sub>を逆転とする。(x=A または B)

注: 2つの H ブリッジを同時に設定し動作することが可能。

注: — は Don't Care。

#### 8.2. Phase 入力モード (MODE=H)

STBY	Phase A	Enable A	Phase B	Enable B	OUT_A+	OUT_A-	OUT_B+	OUT_B-	モード
H	H	H	—	—	H	L	—	—	正転
H	L	H	—	—	L	H	—	—	逆転
H	—	—	H	H	—	—	H	L	正転
H	—	—	L	H	—	—	L	H	逆転
H	—	L	—	L	Hi-Z	Hi-Z	Hi-Z	Hi-Z	ストップ
L	—	—	—	—	Hi-Z	Hi-Z	Hi-Z	Hi-Z	スタンバイ

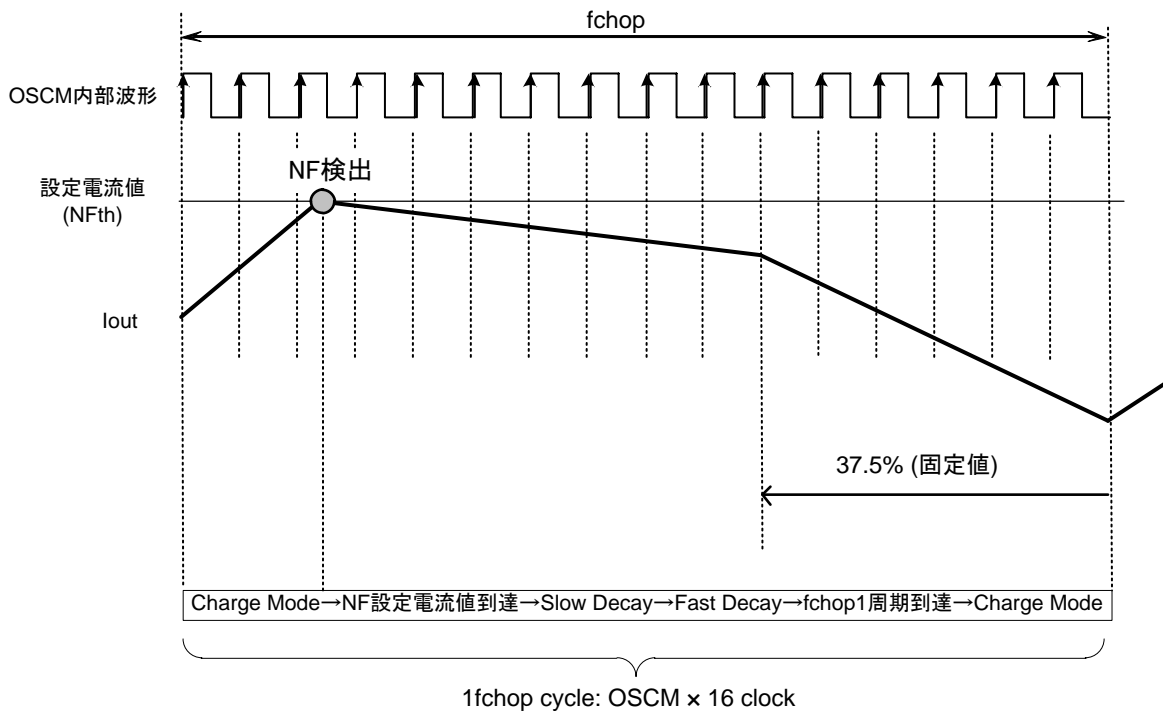
注: 電流経路は OUT<sub>x+</sub> → OUT<sub>x-</sub>を正転、OUT<sub>x-</sub> → OUT<sub>x+</sub>を逆転とする。(x=A または B)

注: 2つの H ブリッジを同時に設定し動作することが可能。

注: — は Don't Care 。

### 9. 定電流制御

定電流制御の際、電流のふれ幅（電流脈流分）を決定する Mixed Decay Mode の割合は、37.5%に固定してあります。VREF 端子に入力される電圧値でピーク電流を設定します。



注: NF 検出(モーター電流が設定電流値(NFth)に到達)での誤動作防止用にノイズ除去不感帯時間(AtBLK)を内蔵しています。

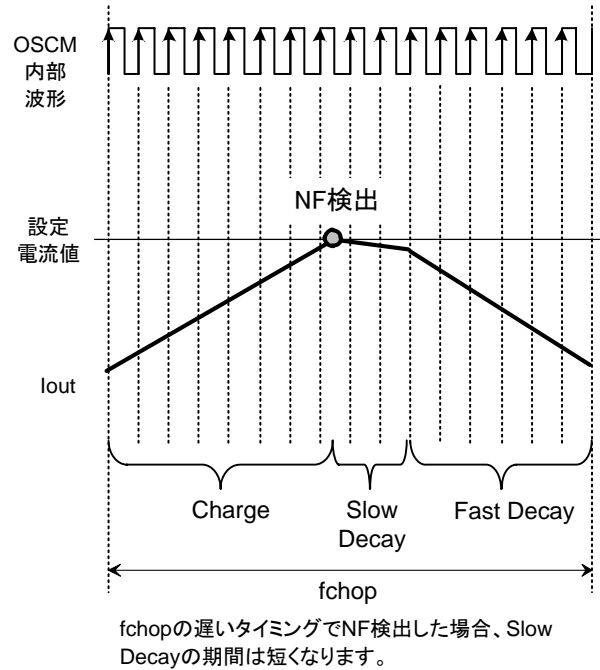
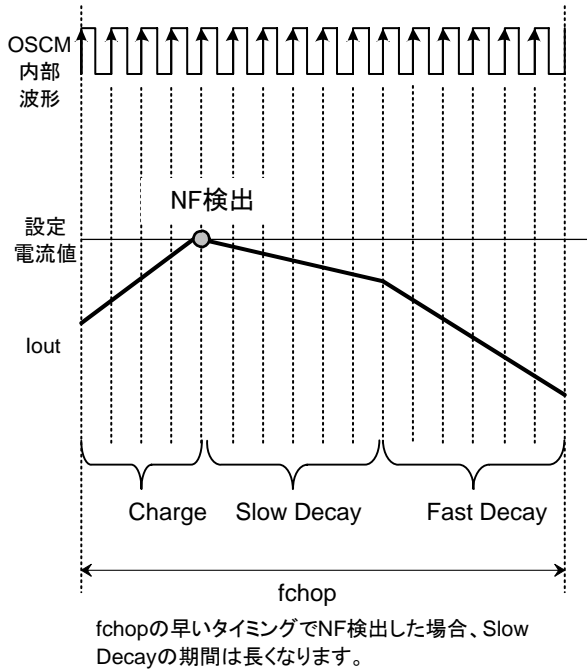
注: タイミングチャートは機能・動作を説明するため、単純化しています。

#### 9.1. 設定電流の計算式について

モーターのピーク出力電流値 (設定電流値)は、以下の計算式で計算されます。

$$I_{out}(\text{最大}) = 1.1 \times V_{ref} (V)$$

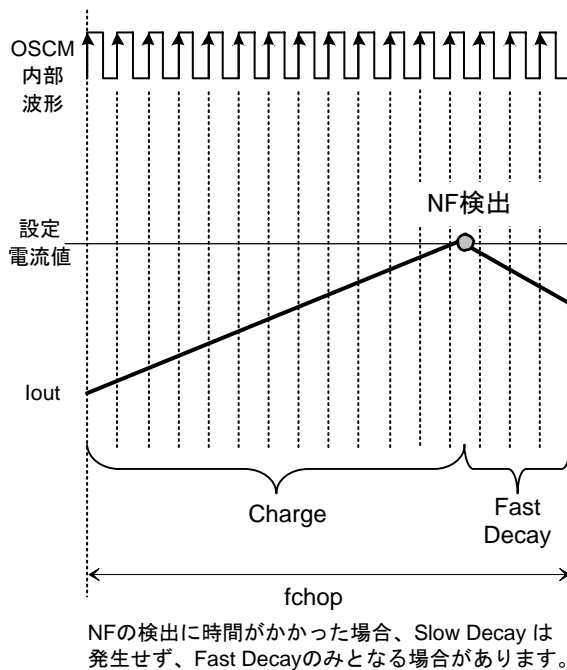
### 9.2. 定電流 PWM 動作の各時間について



モーターに流れる電流が、設定した電流値に到達するまでの時間(Charge 期間)は、駆動条件によって変わります。

Mixed Decay チョッピング周期 (fchop)中のどのタイミングで NF 検出(モーターの電流が設定電流値に到達)するかはその時々によって変わります。上図例のように比較的早いタイミングで NF 検出した場合、Slow Decay 期間は長く、それ以降で検出した場合、Slow Decay の期間は短くなります。

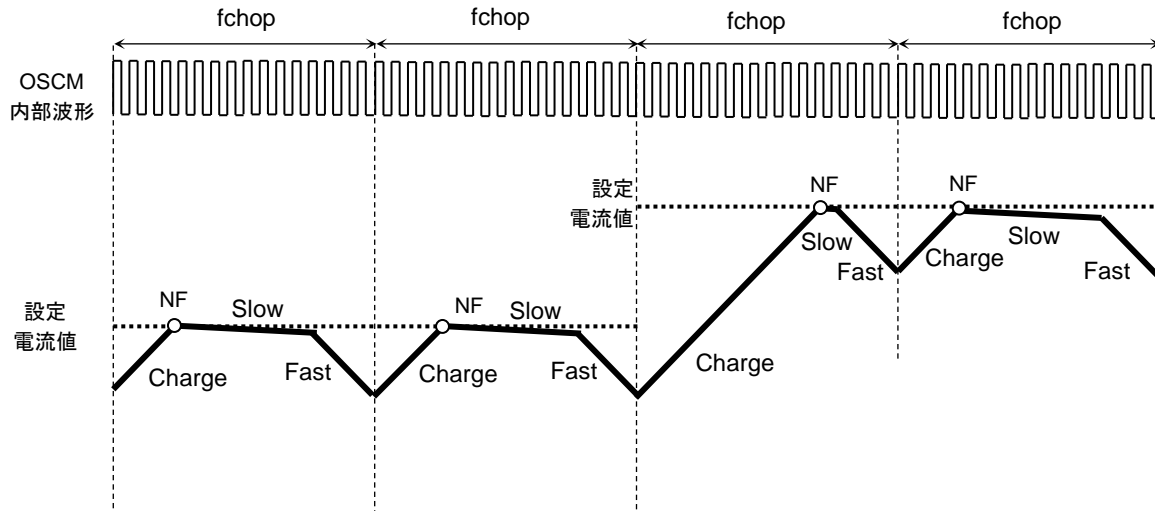
注: 基本的に、fchop の時間 - (Charge + Fast Decay の時間) = Slow Decay の時間となります。



注: タイミングチャートは機能・動作を説明するため、単純化しています。

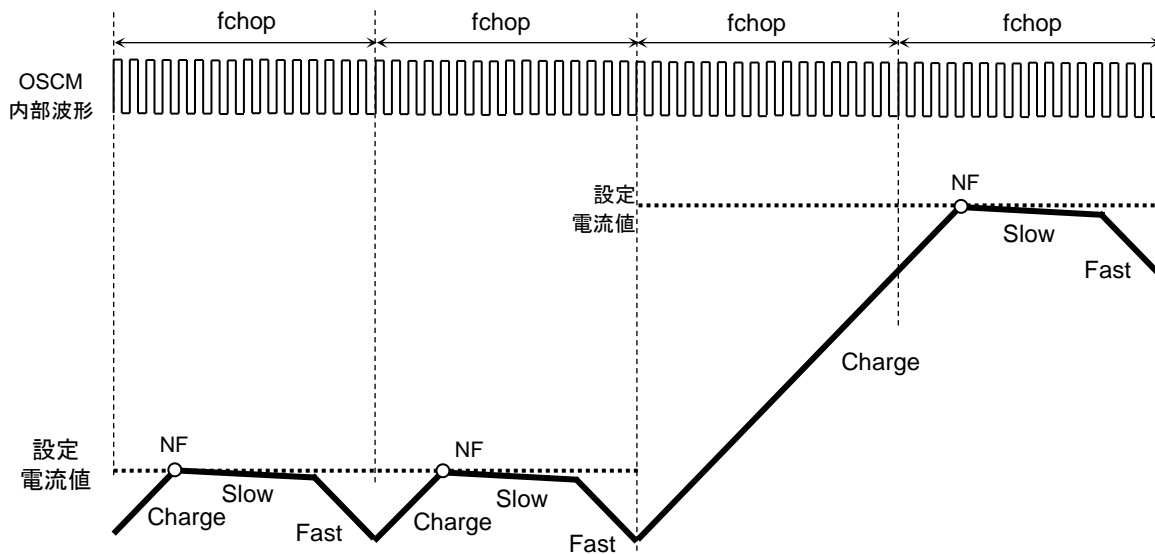
### 9.3. Mixed Decay 波形 (電流波形)

- 設定電流値が増加方向の場合

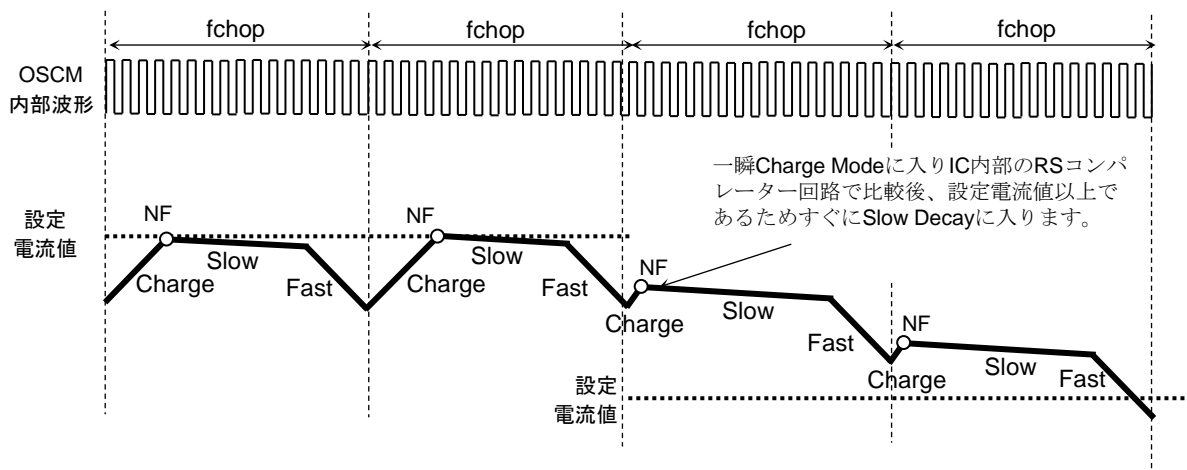


- Charge 期間が fchop 1 周期以上の場合

設定電流値 (ステップ)の切り換わりなど、次の設定値にモーター電流が到達するまでの期間 (Charge 期間)が、設定されたチョッピング周期 (fchop)の 1 サイクルを超える場合、次の fchop サイクルも Charge が継続し、NF 到達後に Mixed Decay 制御へ移行します。



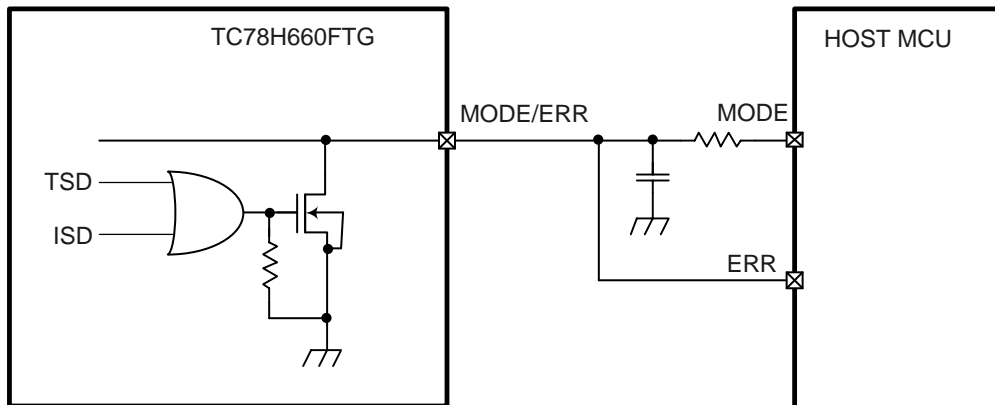
- 設定電流値が減少方向の場合



注: タイミングチャートは機能・動作を説明するため、単純化しています。

### 10.ERR(エラー検出フラグ出力)ファンクション

ERR ファンクションはエラー検出機能が働いた際に、ERR 端子から外部に信号として出力する機能です。ERR 端子は MODE 端子と機能を共有しているため、IC 外部で下図のような回路を構成してください。正常状態 (通常動作)時、内部 MOSFET は OFF しているため、ERR 端子のレベルは、外部からの MODE 制御電圧と等しくなります。エラー検出機能 (過熱 (TSD)、過電流 (ISD)) が働いた場合は、端子レベルが L (内部の MOSFET が ON) となります。本機能をご使用いただく場合、制御モード選択後 MODE/ERR 端子はプルアップ抵抗を介して H レベルにプルアップしてください。VM 電源の再投入やスタンバイモードでエラー検出を解除した場合、ERR 端子は「正常状態 (通常動作)」に戻ります。



注: この図は機能・動作を説明するため、単純化しています。

ERR 端子出力	ファンクション
H (プルアップ時)	正常状態 (通常動作)
L	エラー状態を検出 (ISD、TSD)

TSD 検出後: Fast モードでモーター電流を引き抜き、出力電流がゼロ検出されたら、または最大 1ms 後に出力を Hi-Z にします。

ISD 検出後: H ブリッジ H-side (Pch DMOS) 検出の場合は L-Side の Slow モード、H ブリッジ L-side (Nch DMOS) 検出の場合は H-Side の Slow モードでモーター電流を引き抜き、80 ms 後 出力端子を Hi-Z にします。

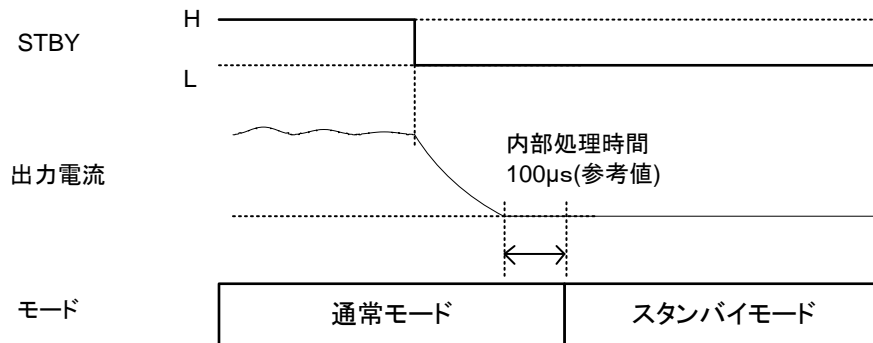
注: 上記の時間は、参考値であり保証値ではありません。

## 11. スタンバイファンクション

STBY 端子を制御することで、通常モードとスタンバイモードを切り換えが可能となります。

STBY 端子入力	ファンクション
L	スタンバイモード
H	通常モード

注: STBY 端子が L のとき、ロジック部への電源供給が停止され、低消費状態になります。

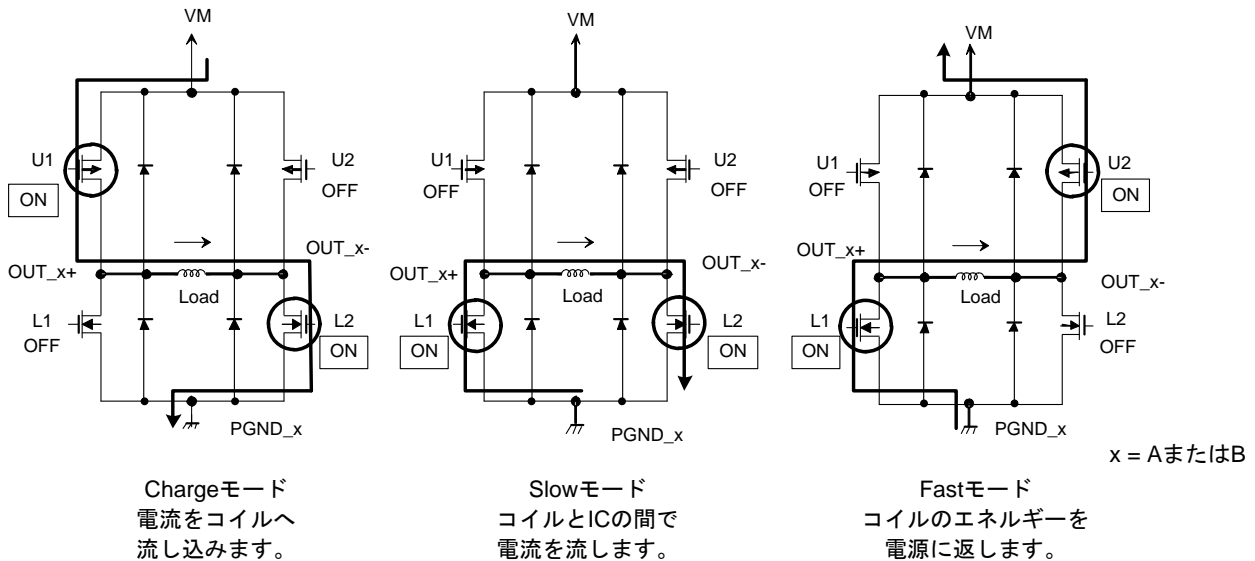


出力電流がゼロ検出されたら 100µs 経過後スタンバイモードとなります。

STBY=L から 1ms 経過すると強制的にスタンバイモードとなります。

注: 上記の時間は、参考値であり保証値ではありません。

### 12. 出力段トランジスタ動作モード



注: 等価回路は、回路を説明するため、一部省略・簡略化しています。

#### 12.1. 出力段トランジスタ動作のファンクション

MODE	U1	U2	L1	L2
Charge	ON	OFF	OFF	ON
Slow	OFF	OFF	ON	ON
Fast	OFF	ON	ON	OFF

注: 上表は、例として上の図中の矢印の方向に電流を流す場合です。  
逆方向の場合は、下表のようになります。

MODE	U1	U2	L1	L2
Charge	OFF	ON	ON	OFF
Slow	OFF	OFF	ON	ON
Fast	ON	OFF	OFF	ON

この IC では、上図のような 3 種類のモードを自動的に切り換え、定電流制御を行います。

注: 出力回路での上下パワートランジスタの同時 ON による貫通電流を防止するために上下のパワートランジスタの ON ↔ OFF が切り換わるタイミングでデッドタイム(100ns(参考値))を IC 内部で生成しています。

### 13.OSCM 発振周波数とチョッピング基準周波数について

TC78H660FTG は、OSCM 端子へ接続する外付け抵抗(ROSC)の定数によって内部発振周波数 (fOSCM) とそれに伴うチョッピング周波数 (fchop) を調整することができます。

ROSC[kΩ]	fOSCM [kHz](標準)	fchop[kHz](標準)
18	3290	206
22	2691	168
30	1982	124
39	1526	95
47	1266	79
56	1064	66
75	795	50
91	656	41

チョッピング周波数を上げた場合、電流の脈流分が減少するため波形の再現性はあがりますが、IC 内部のゲート損失が上昇するため、発熱が大きくなります。チョッピング周波数を下げた場合、発熱の減少が期待できますが、電流脈流分が増える可能性があります。

一般的には 70 kHz 程度のチョッピング周波数を基準にし、50 kHz から 100 kHz 程度の周波数範囲で設定されることを推奨します。

## 14. 絶対最大定格 (Ta = 25°C)

項目	記号	定格	単位	備考
モーター出力電圧	Vout	20	V	出力 OFF
		18	V	出力 ON
モーター電源電圧 (非アクティブ)	VM	20	V	STBY 端子 = L
モーター電源電圧 (アクティブ)		-0.4 ~ 18	V	STBY 端子 = H
モーター出力電流	Iout	2.0	A	(注 1)
ロジック入力電圧	VIN(H)	6.0	V	—
	VIN(L)	-0.4	V	—
ERR 出力端子電圧	VLO	6.0	V	—
ERR出力端子流入電流	ILO	6.0	mA	—
許容損失	PD	1.79	W	(注2)
動作温度	Topr	-40 ~ 85	°C	—
保存温度	Tstg	-55 ~ 150	°C	—
接合部温度	Tj(max)	150	°C	—

注 1: 通常時の最大電流値は熱計算の上、絶対最大定格の 70%以下を目安にご使用ください。周囲温度条件や基板条件により、電流がさらに制限されることがあります。

注 2: 基板実装時 (JEDEC 4layer) (Ta = 25°C)

Ta が 25°C を越える場合は、14.3 mW/°C でディレーティングする必要があります。

Ta: IC の周囲温度です。

Topr: 動作させるときの IC の周囲温度です。

Tj: 動作中の IC のチップ温度です。Tj 最大値は TSD (サーマルシャットダウン回路) の温度で制限されます。

Tj の最大値は、120°C 程度を目安に動作最大電流を考慮して設計することを推奨します。

## 重要) 絶対最大定格について

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恐れがあります。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。また、この製品には、過電圧検出の回路は搭載しておりません。したがって、定格以上の過剰な電圧が印加された場合、IC が破壊します。電源電圧も含む各電圧範囲は、必ずスペックの範囲内でお使いいただけますようお願いいたします。また、この注意事項に関しては、後ページの注意事項の項も合わせてご確認ください。

### 15. 動作範囲 (Ta=-40 ~ 85°C)

項目	記号	最小	標準	最大	単位	備考
モーター電源電圧	VM	2.5	—	16.0	V	—
モーター出力電流	Iout	—	1.1	2.0	A	(注 1)
ERR 端子出力電圧	VLO	—	—	5.5	V	—
Vref 基準電圧	Vref	0	—	1.8	V	—
PWM 周波数	fPWM	—	—	400	kHz	Duty=50%

注 1: 動作環境 (動作時間などの動作条件、周囲温度条件、基板条件などの発熱条件)から、実際に使用できる最大電流は制限されることがあります。動作環境下での熱計算の上、実際に使用できる最大電流値をご確認ください。

### 16. 電気的特性 1 (特に指定のない項目は、Ta = 25°C, VM = 2.5~16V)

項目	記号	測定条件	最小	標準	最大	単位	
ロジック入力電圧	HIGH	VIN(H)	ロジック入力端子 (注 1)	1.5	—	5.5	V
	LOW	VIN(L)	ロジック入力端子 (注 1)	0	—	0.7	V
ロジック入力ヒステリシス	VIN(HYS)	ロジック入力端子 (注 1)	—	60	—	mV	
ロジック入力端子電流	HIGH	IIN(H)	VIN(H) = 3.3 V	—	33	45	μA
	LOW	IIN(L)	VIN(L) = 0 V	—	—	1	μA
ERR 端子出力電圧	LOW	VOL(LO)	IOL = 5 mA, 出力 = L	—	—	0.5	V
消費電流		IM1	出力端子 = open スタンバイモード	—	—	0.1	μA
		IM2	出力端子 = open スタンバイモード解除	—	2.8	3.5	mA
		IM3	出力端子 = open fPWM = 18.75 kHz	—	3.3	4.3	mA
モーター出力 リーク電流	High-side	IOH	VM = 18 V, Vout = 0 V	—	—	1	μA
	Low-side	IOL	VM = Vout = 18 V	-1	—	—	μA
出力電流チャンネル間誤差	ΔIout1	出力電流のチャンネル間の誤差	-5	0	5	%	
出力設定電流値誤差	ΔIout2	Iout = 1.1 A	-5	0	5	%	
出力トランジスター オン抵抗(上下和)	Ron(H+L)	Tj = 25°C, VM = 12 V, Iout = 1 A	—	0.48	0.6	Ω	

注: VM 電圧が供給されていない状態で、ロジック入力信号が入力された場合でも、信号入力による起電力やリーク電流は発生しない回路設計となっておりますが、VM 電圧再供給の前には、再供給とともにモーターが動作しないよう、ロジック入力信号の制御を行ってください。

注 1: 測定端子に VIN を加えその電圧を 0 V から上昇させ、出力 (OUT\_A+ 端子、OUT\_A- 端子、OUT\_B+ 端子、OUT\_B- 端子)が変化したときの VIN 電圧を VIN(H)とします。また、測定端子に VIN を加えその電圧を 5 V から下降させ、出力 (OUT\_A+ 端子、OUT\_A- 端子、OUT\_B+ 端子、OUT\_B- 端子)が変化したときの VIN 電圧を VIN(L)とします。VIN(H)と VIN(L)の差を VIN(HYS)とします。

### 17. 電気的特性 2 (特に指定のない項目は、 $T_a = 25^\circ\text{C}$ , $V_M = 2.5 \sim 16\text{V}$ )

項目	記号	測定条件	最小	標準	最大	単位
Vref 入力電流	Iref	Vref = 1.8 V	—	0	1	$\mu\text{A}$
過熱検出機能動作しきい値 (注 1)	TJTSD	—	145	165	175	$^\circ\text{C}$
UVLO 解除電圧(注 2)	VUVLO	VM 立ち上がり時	2.1	2.3	—	V
UVLO ヒステリシス電圧	Vhys_uvlo	—	—	200	—	mV
過電流検出機能動作しきい値 (注 3)	ISD	VM = 12 V	2.5	3.2	4.2	A

#### 注 1: 過熱検出機能 (TSD)

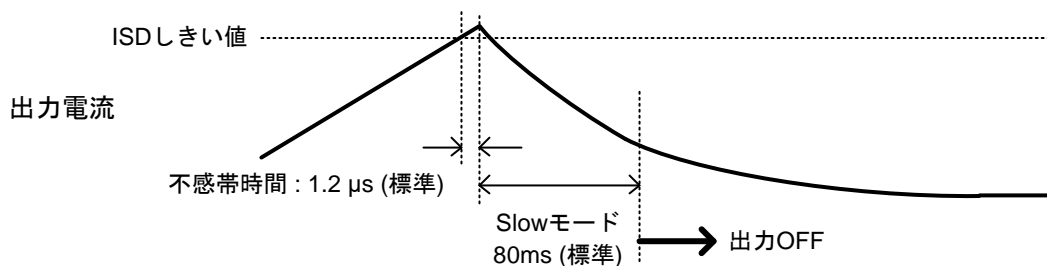
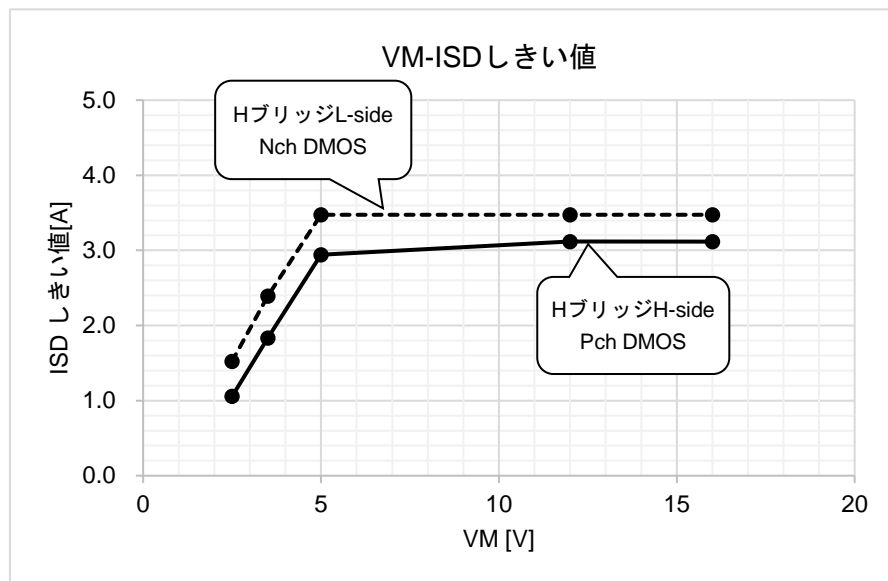
IC のジャンクション温度が規定温度に達した場合、内部検出回路が働き、出力部を OFF 状態にラッチします。過熱検出後は、電源の再投入またはスタンバイモードに設定することで解除することが可能です。TSD 機能は IC が異常発熱した場合に検出する機能です。TSD 機能を積極的に活用するようなご使用方法は避けてください。

#### 注 2: 低電圧検出機能(UVLO)

VM 端子印加電圧が、2.1 V(標準)以下となった場合、内部検出回路が働き、出力部を OFF 状態にします。UVLO 動作後は、VM 端子印加電圧を 2.3 V(標準)以上にすることで解除となります。

#### 注 3: 過電流検出機能 (ISD)

モーター出力に規定値以上の電流が流れた場合、内部検出回路が働き、出力部を OFF 状態にラッチします。スイッチングなどによる誤動作を避けるため、IC 内部で 1.2  $\mu\text{s}$ (標準)の不感帯時間を設けております。過電流検出後は、電源の再投入またはスタンバイモードに設定することで解除することが可能です。



注: 上記 ISD しきい値および時間幅は、参考値であり保証値ではありません。

### 逆起電力に関して

モーターを動作中に電力回生のタイミングが発生しますが、そのタイミングでモーターの逆起電力の影響で、モーター電流が電源へ回生されます。電源のSink能力がない場合、ICの電源端子、出力端子が定格以上に上昇する場合があります。使用条件や、モーターの特性によってモーターの逆起電力が異なりますので、逆起電力によりICの破壊、動作に問題ないこと、また周辺回路などに誤動作や破壊がないことを十分ご確認ください。

### 過電流検出および過熱検出機能について

これら検出機能は出力短絡などの異常状態を一時的に回避する機能であって、ICが破壊しないことを保証するものではありません。動作保証範囲外では、これら検出機能が動作せず、出力短絡をするとICが破壊する恐れがあります。過電流検出機能は、一時的な短絡に対する検出を目的としたものです。長時間短絡が続きますとオーバーストレスとなり破壊する恐れがあります。過電流状態を速やかに解除するようにシステムを構成してください。

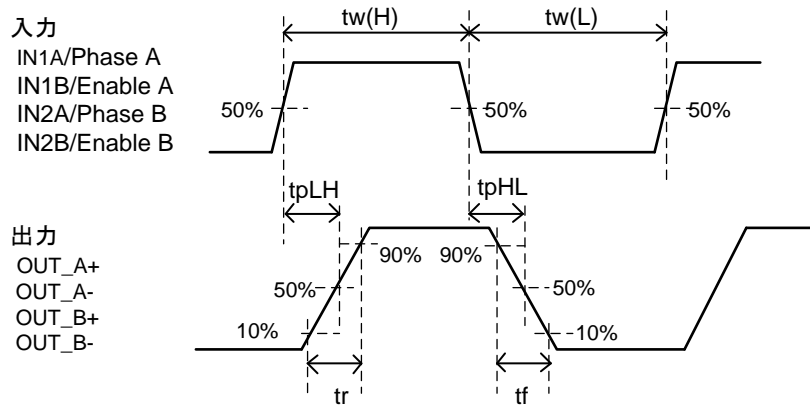
### ICの取り扱いについて

回転差しを含めた誤装着はしないでください。ICや機器に破壊や損傷や劣化を招く恐れがあります。

### 18.AC 電気的特性 (特に指定のない項目は、 $T_a = 25^\circ\text{C}$ , $V_M = 12\text{V}$ , $6.8\text{ mH}/5.7\ \Omega$ )

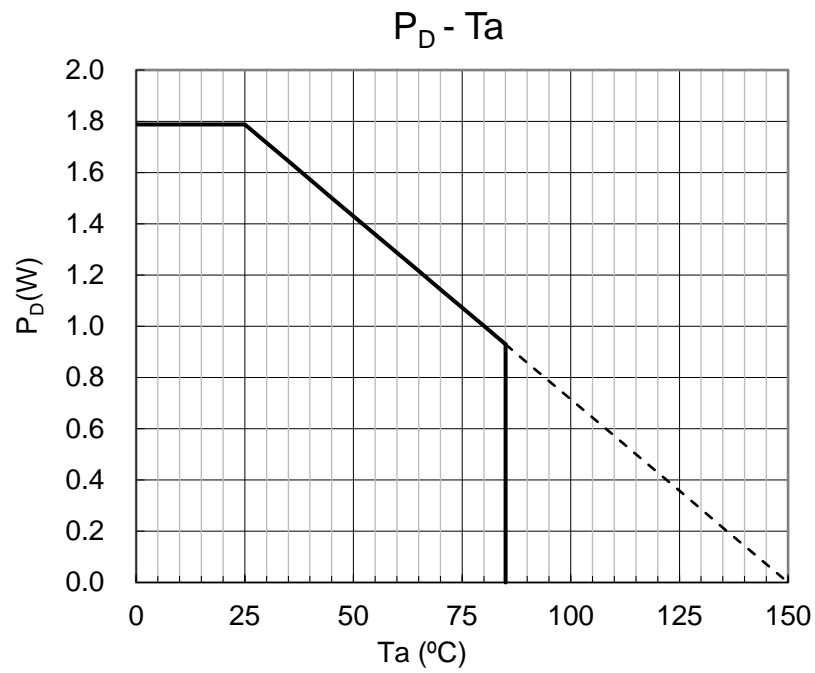
項目	記号	測定条件	最小	標準	最大	単位
ロジック入力パルス幅	tw(H)	—	500	—	—	ns
	tw(L)	—	500	—	—	ns
出力トランジスタ スイッチング特性	tr	—	10	20	30	ns
	tf	—	10	20	30	ns
	tpLH	—	—	840	—	ns
	tpHL	—	—	900	—	ns
ノイズ除去不感帯時間	AtBLK	$V_M = 12\text{ V}$	340	540	740	ns
OSCM発振周波数誤差	$\Delta f_{\text{OSCM}}$	ROSC = 47 k $\Omega$ $V_M = 2.5 \sim 16\text{ V}$	-15	—	+15	%
OSCM 発振周波数	fOSCM	ROSC = 47 k $\Omega$	1076	1266	1456	kHz
チョッピング周波数	fchop	Output: Active, fOSCM = 1266 kHz	—	79	—	kHz

#### AC 電気的特性タイミングチャート



注: タイミングチャートは機能・動作を説明するため、単純化してあります。

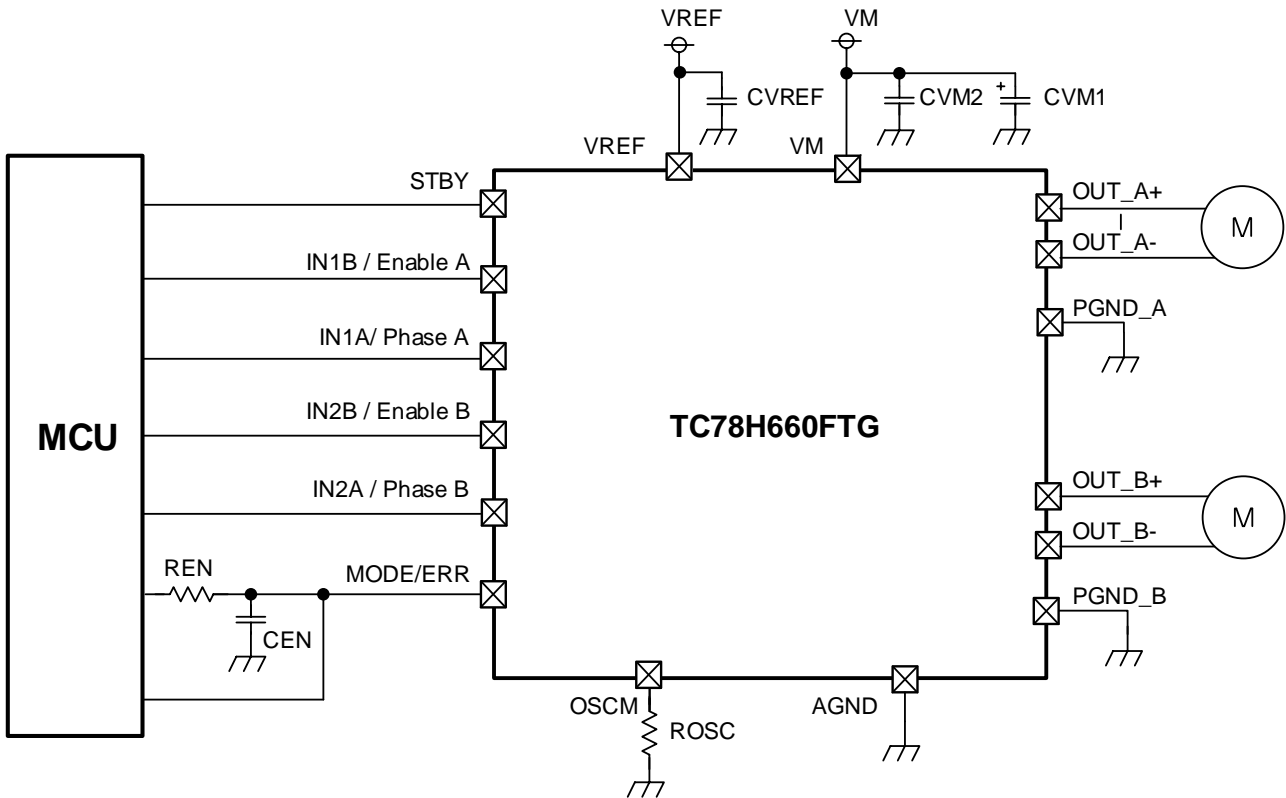
## 19.(参考値) $P_D$ - $T_a$ 特性



基板実装時(JEDEC 4layer)

注: 上記グラフは、参考値であり保証値ではありません。

### 20. 応用回路例



応用回路例は参考例であり、量産設計を保証するものではありません。

部品定数 (参考例)

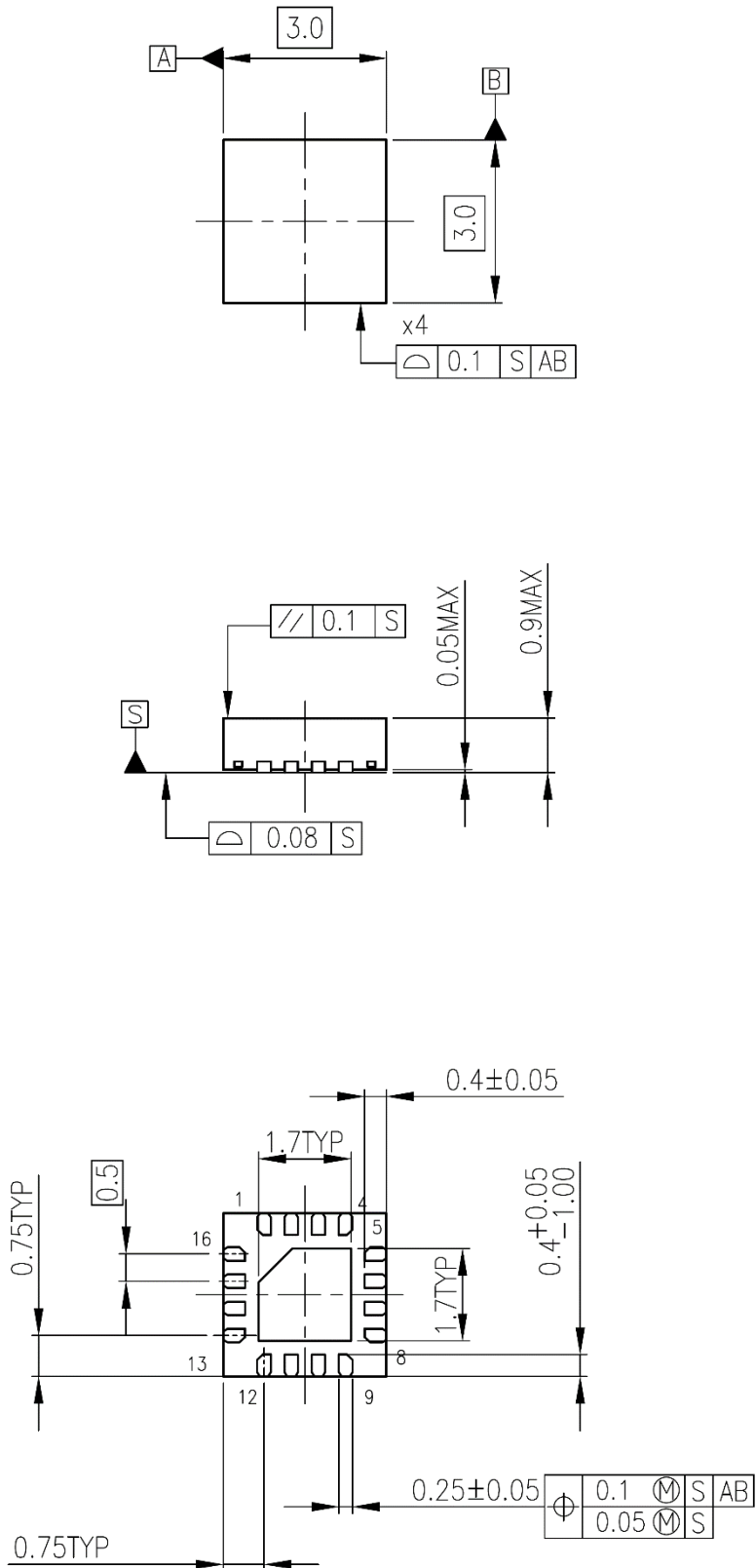
部品記号	部品	参考定数
CVM1	電解コンデンサー	47 $\mu$ F
CVM2	セラミックコンデンサー	0.1 $\mu$ F
CVREF	セラミックコンデンサー	0.1 $\mu$ F
CEN	セラミックコンデンサー	22 nF
ROSC	抵抗	47 k $\Omega$
REN	抵抗	10 k $\Omega$

注: 表中の定数は参考例であり、使用条件によっては上記の値以外の部品を使用いただくことも可能です。

### 21. 外形図

P-VQFN16-0303-0.50-001

単位: mm



質量: 22.9 mg (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。

## 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) 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まで通電したデバイスは使用しないでください。
- (3) 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。
- (4) モーターの駆動など、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。
- (5) パワーアンプおよびレギュレーターなどの外部部品（入力および負帰還コンデンサーなど）や負荷部品（スピーカーなど）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ー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ーに接続すると、過電流の発生や IC の故障によりスピーカーの発煙・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ーに入力する 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  
過電流制限回路 (通常: カレントリミッター回路) 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) 過熱検出回路  
過熱検出回路 (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、過熱検出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、レギュレーター、ドライバーなどの、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  
モーターを逆転やストップ、急減速を行った場合に、モーターの逆起電力の影響でモーターから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 の電源端子、出力端子が定格以上に上昇する恐れがあります。逆起電力により電源端子、出力端子が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い

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（生命直結機器）、車載・輸送機器、防衛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。