

RA6T1

永久磁石同期モータのエンコーダ利用ベクトル制御 - AB 相インクリメンタル型エンコーダ

要旨

本アプリケーションノートは RA6T1 マイクロコントローラで永久磁石同期モータを駆動するエンコーダ利用ベクトル制御ソフトウェア及びモータ制御開発支援ツール「Renesas Motor Workbench」の使用方法について説明することを目的としています。

本アプリケーションノート対象ソフトウェア(サンプルソフトウェア)はあくまで参考用途であり、弊社がこの動作を保証するものではありません。サンプルソフトウェアを使用する場合、適切な環境で十分な評価をした上で御使用ください。

動作確認デバイス

サンプルソフトウェアの動作確認は下記のデバイスで行っております。

- ・ RA6T1 (R7FA6T1AD3CFP)

目次

1. 概説	3
1.1 開発環境	3
2. システム概要	4
2.1 ハードウェア構成	4
2.2 ハードウェア仕様	5
2.2.1 ユーザインタフェース	5
2.2.2 周辺機能	7
2.3 ソフトウェア構成	16
2.3.1 ソフトウェア・ファイル構成	16
2.3.2 モジュール構成	17
2.4 ソフトウェア仕様	18
2.5 割り込み優先順位	19
3. 制御ソフトウェア説明	20
3.1 制御内容	20
3.1.1 モータ起動/停止	20
3.1.2 A/D 変換	20
3.1.3 変調	22
3.1.4 状態遷移	24
3.1.5 始動方法	25
3.1.6 位置指令値の作成（速度台形波方式）	26
3.1.7 速度演算	27
3.1.8 システム保護機能	29
3.1.9 AD トリガ	30

3.2	エンコーダベクトル制御ソフトウェア関数仕様.....	31
3.3	Contents of control	38
3.3.1	Configuration Options.....	38
3.3.2	Configuration Options for included modules	38
3.4	制御フロー（フローチャート）	49
3.4.1	メイン処理.....	49
3.4.2	50 [μs]周期割り込み（キャリア同期割り込み）処理	50
3.4.3	500 [μs]周期割り込み処理.....	51
3.4.4	過電流検出割り込み処理.....	52
3.4.5	エンコーダ信号割り込み処理.....	53
4.	評価環境説明	54
4.1	動作環境	54
4.2	プロジェクトのインポート	54
4.3	ビルドとデバッグ	55
4.4	サンプルソフトウェアの操作概要	56
4.4.1	クイックスタート.....	56
4.5	モータ制御開発支援ツール「Renesas Motor Workbench」	57
4.5.1	概要	57
4.5.2	Easy 機能操作例.....	58
4.5.3	Analyzer 機能用変数一覧	62
4.5.4	Analyzer 機能操作例.....	63
4.5.5	Tuner 機能.....	64
5.	参考ドキュメント	65

1. 概説

本アプリケーションノートでは、RA6T1 マイクロコントローラで永久磁石同期モータ(PMSM)を駆動するエンコーダ利用ベクトル制御ソフトウェアの実装方法及びモータ開発支援ツール「Renesas Motor Workbench」の使用方法について説明します。

なお、このサンプルソフトウェアは「永久磁石同期モータのエンコーダベクトル制御 (アルゴリズム編)」(R01AN3789)のアルゴリズムを使用していますので、アルゴリズムの詳細についてはそちらを参照してください。

1.1 開発環境

サンプルソフトウェアの開発環境を表 1-1、表 1-2 に示します。

表 1-1 ハードウェア開発環境

マイコン	評価ボード 注1	モータ 注2	センサ 注3
RA6T1(R7FA6T1AD 3CFP)	48V 系インバータボード RA6T1 CPU カード	BLY171D-24V-4000	AMT102-V

表 1-2 ソフトウェア開発環境

e ² studio バージョン	FSP バージョン	ツールチェーン バージョン
V2022-10	V4.1.0 以降	GCC ARM Embedded: V10.3.1.20210824

ご購入、技術サポートにつきましては、弊社営業及び特約店にお問い合わせください。

- 【注】 1. 48V 系インバータボード(RTK0EM0000B10020BJ) は、キット製品 RTK0EMA170S00020BJ、RTK0EMX270S00020BJ に同梱しており、ルネサスエレクトロニクス株式会社の製品です。
RA6T1 CPU カード(RTK0EMA170C00000BJ)は、ルネサスエレクトロニクス株式会社の製品です。
2. BLY171D-24V-4000 は、Anaheim Automation 社の製品です。
Anaheim Automation, inc. (<https://www.anaheimautomation.com/>)
3. AMT102-V は、CUI Devices 社の製品です。
CUI Devices 社(<https://www.cuidevices.com/>)

2. システム概要

サンプルソフトウェアの概要を以下に説明します。

2.1 ハードウェア構成

ハードウェア構成を次に示します。

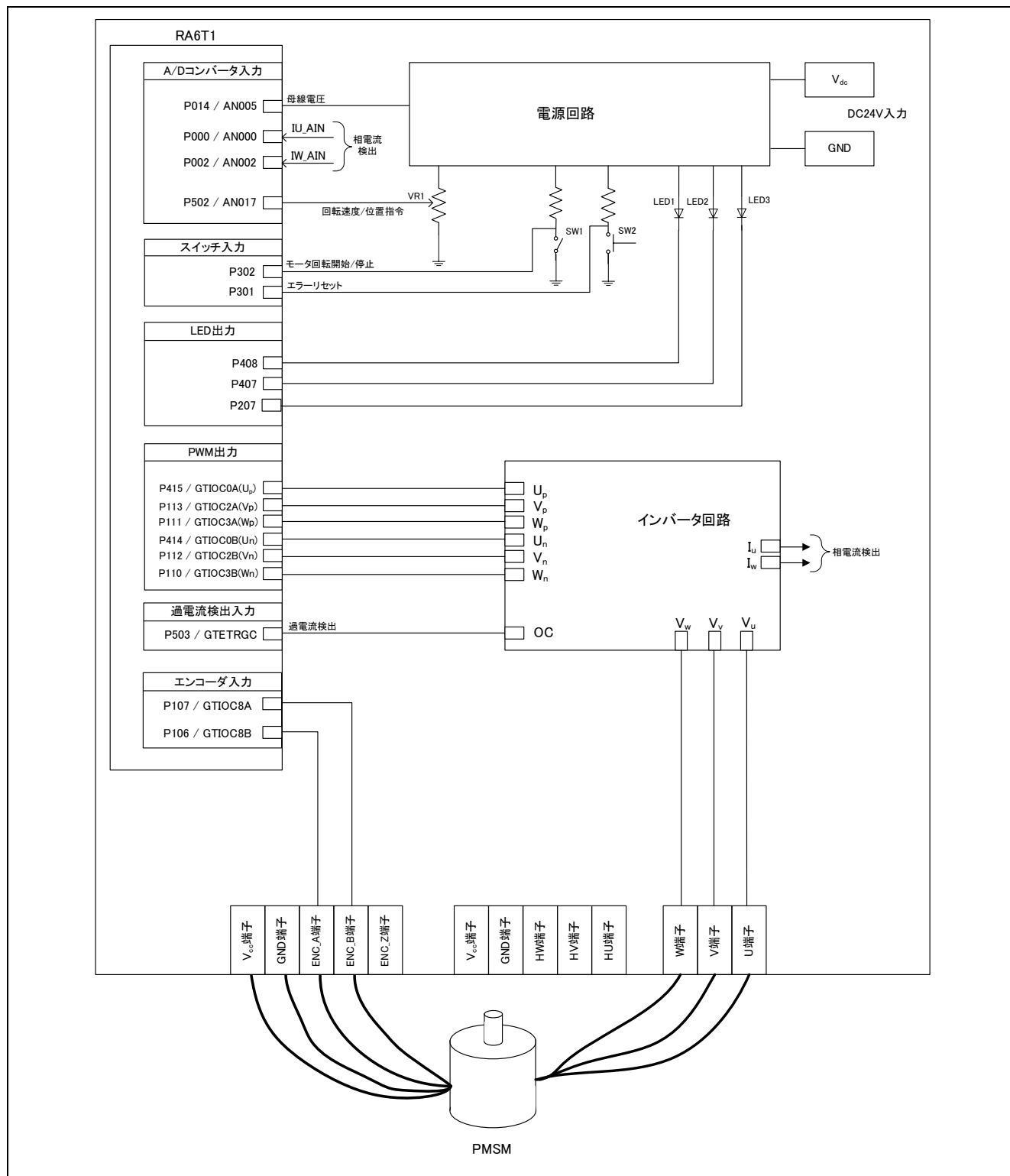


図 2-1 ハードウェア構成図

2.2 ハードウェア仕様

2.2.1 ユーザインタフェース

サンプルソフトウェアのユーザインタフェース一覧を表 2-1 に示します。

表 2-1 インバータボードユーザインタフェース

項目	インタフェース部品	機能
回転速度／位置指令	可変抵抗器	回転速度／位置指令値入力
START / STOP	トグルスイッチ(SW1)	モータ回転開始／停止指令
ERROR RESET	プッシュスイッチ(SW2)	エラー状態からの復帰指令
LED1	橙色 LED	・ モータ駆動時 : 点灯 ・ モータ停止時 : 消灯
LED2	橙色 LED	・ エラー検出時 : 点灯 ・ 通常動作時 : 消灯
LED3	橙色 LED	・ 位置決め完了 : 点灯 ・ 位置決め未完了 : 消灯

表 2-2 CPU ボードユーザインタフェース

項目	インタフェース部品	機能
LED1	緑色 LED	・ モータ駆動時 : 点灯 ・ モータ停止時 : 消灯
LED2	緑色 LED	・ エラー検出時 : 点灯 ・ 通常動作時 : 消灯
RESET	プッシュスイッチ(CPU ボード)	システムリセット

サンプルソフトウェアの端子インタフェースを表 2-3 に示します。

表 2-3 端子インタフェース

R7FA6T1AD3CFP 端子名	機能
P014 / AN005	インバータ母線電圧測定
P502 / AN017	回転速度／位置指令値入力用（アナログ値）
P302	START／STOP トグルスイッチ入力
P301	ERROR RESET プッシュスイッチ入力
P408	LED1 点灯／消灯制御
P407	LED2 点灯／消灯制御
P207	LED3 点灯／消灯制御
P000 / AN000	U 相電流測定
P001 / AN001	V 相電流測定
P002 / AN002	W 相電流測定
P415 / GTIOC0A	PWM 出力 (Up)／"Low" アクティブ
P113 / GTIOC2A	PWM 出力 (Vp)／"Low"アクティブ
P111 / GTIOC3A	PWM 出力 (Wp)／"Low"アクティブ
P414 / GTIOC0B	PWM 出力 (Un)／"High"アクティブ
P114 / GTIOC2B	PWM 出力 (Vn)／"High"アクティブ
P112 / GTIOC3B	PWM 出力 (Wn)／"High"アクティブ
P503 / GTETRG	過電流検出時の PWM 緊急停止入力
P107 / GTIOC8A	エンコーダ A 相入力
P106 / GTIOC8B	エンコーダ B 相入力

2.2.2 周辺機能

サンプルソフトウェアで使用する周辺機能一覧を表 2-4 に示します。

表 2-4 周辺機能対応表

周辺機能	リソース	用途
12 ビット A/D コンバータ	AN000, AN001, AN002, AN005, AN017	・ 回転速度／位置指令値入力 ・ 各 U／V／W 相電流測定 ・ インバータ母線電圧測定
AGT	AGT0	500 [μs]インターバルタイマ
GPT	CH0,CH1,CH2,CH3,CH8	・ 相補 PWM 出力 ・ エンコーダ位相カウンタ ・ エンコーダ入力カウントキャプチャ
POEG	Group C	PWM 出力端子をハイインピーダンス状態にし、PWM 出力を停止

(1). 12 ビット A/D コンバータ(ADC12)

U 相電流(I_u)、V 相電流(I_v)、W 相電流(I_w)、およびインバータ母線電圧(V_{dc})と回転速度指令値(VR)を、「シングルスキャンモード」で測定します(ハードウェアトリガを使用)。

A/D 変換は GPT のアンダーフロー(PWM の谷)と連動して動作させています。

g_adc0 ADC (r_adc)		
Settings	Property	Value
API Info	▼ Common	
	Parameter Checking	Default (BSP)
	▼ Module g_adc0 ADC (r_adc)	
	▼ General	
	Name	g_adc0
	Unit	0
	Resolution	12-Bit
	Alignment	Right
	Clear after read	Off
	Mode	Single Scan
	Double-trigger	Disabled
	▼ Input	
	> Channel Scan Mask (channel availability varies by MCU)	
	> Group B Scan Mask (channel availability varies by MCU)	
	> Addition/Averaging Mask (channel availability varies by MCU)	
	> Sample and Hold	
	> Window Compare	
	Add/Average Count	Disabled
	Reference Voltage control	VREFHQ/VREFH
	▼ Interrupts	
	Normal/Group A Trigger	GPT0 COUNTER UNDERFLOW (Underflow)
	Group B Trigger	Disabled
	Group Priority (Valid only in Group Scan Mode)	Group A cannot interrupt Group B
	Callback	rm_motor_driver_cyclic
	Scan End Interrupt Priority	Priority 5
	Scan End Group B Interrupt Priority	Disabled
	Window Compare A Interrupt Priority	Disabled
	Window Compare B Interrupt Priority	Disabled
	> Extra	
	> Pins	

図 2-2 ADC ドライバの FSP コンフィグレーション (FSP3.5.0)

(2). 低消費電力非同期汎用タイマ (AGT)

500 [μs]インターバルタイマとして使用します。

g_timer3 Timer, Low-Power (r_agt)		
Settings	Property	Value
API Info	▼ Common	
	Parameter Checking	Default (BSP)
	Pin Output Support	Disabled
	Pin Input Support	Disabled
	▼ Module g_timer3 Timer, Low-Power (r_agt)	
	▼ General	
	Name	g_timer3
	Channel	0
	Mode	Periodic
	Period	30000
	Period Unit	Raw Counts
	Count Source	PCLKB
	> Output	
	> Input	
	▼ Interrupts	
	Callback	rm_motor_speed_cyclic
	Underflow Interrupt Priority	Priority 10
	> Pins	

図 2-3 AGT ドライバの FSP コンフィグレーション (FSP3.5.0)

(3). 汎用 PWM タイマ (GPT)

チャンネル 0、2、3 の相補 PWM 出力動作モードを使用して、デッドタイム付きの出力を行います。

g_timer0 Timer, General PWM (r_gpt)		
Settings	Property	Value
API Info	▼ Common	
	Parameter Checking	Default (BSP)
	Pin Output Support	Enabled with Extra Features
	Write Protect Enable	Disabled
	Clock Source	PCLKD
	▼ Module g_timer0 Timer, General PWM (r_gpt)	
	▼ General	
	Name	g_timer0
	Channel	0
	Mode	Triangle-Wave Symmetric PWM
	Period	50
	Period Unit	Microseconds
	▼ Output	
	> Custom Waveform	
	Duty Cycle Percent (only applicable in PWM mode)	50
	GTIOCA Output Enabled	True
	GTIOCA Stop Level	Pin Level High
	GTIOCB Output Enabled	True
	GTIOCB Stop Level	Pin Level High
	> Input	
	> Interrupts	
	▼ Extra Features	
	▼ Output Disable	
	> Output Disable POEG Trigger	
	POEG Link	POEG Channel 2
	GTIOCA Disable Setting	Set Hi Z
	GTIOCB Disable Setting	Set Hi Z
	> ADC Trigger	
	> Dead Time	
	> ADC Trigger (GPTE/GPTEH only)	
	> Interrupt Skipping (GPTE/GPTEH only)	
	Extra Features	Enabled
	> Pins	

図 2-4 GPT ドライバ : PWM 出力用の FSP コンフィグレーション(FSP3.5.0)

(4). 位相計数タイマ (GPT)

チャンネル 8 により位相計数モード 2 を使用して、エンコーダ A/B 相信号の位相検出、カウンタキャプチャ、信号間タイマカウントを行います。

g_timer4 Timer, General PWM (r_gpt)		
Settings	Property	Value
API Info	▼ Common	
	Parameter Checking	Default (BSP)
	Pin Output Support	Enabled with Extra Features
	Write Protect Enable	Disabled
	Clock Source	PCLKD
	▼ Module g_timer4 Timer, General PWM (r_gpt)	
	▼ General	
	Name	g_timer4
	Channel	8
	Mode	Periodic
	Period	0xFFFFF
	Period Unit	Raw Counts
	▼ Output	

図 2-5 GPT ドライバ：位相計数タイマ用の FSP コンフィグレーション(FSP3.5.0) [1/5]

g_timer4 Timer, General PWM (r_gpt)		
Settings	Property	Value
API Info	▼ Input	
	▼ Count Up Source	
	GTETRG A Rising Edge	☐
	GTETRG A Falling Edge	☐
	GTETRG B Rising Edge	☐
	GTETRG B Falling Edge	☐
	GTETRG C Rising Edge	☐
	GTETRG C Falling Edge	☐
	GTETRG D Rising Edge	☐
	GTETRG D Falling Edge	☐
	GTIOCA Rising Edge While GTIOCB Low	☐
	GTIOCA Rising Edge While GTIOCB High	☒
	GTIOCA Falling Edge While GTIOCB Low	☒
	GTIOCA Falling Edge While GTIOCB High	☐
	GTIOCB Rising Edge While GTIOCA Low	☒
	GTIOCB Rising Edge While GTIOCA High	☐
	GTIOCB Falling Edge While GTIOCA Low	☐
	GTIOCB Falling Edge While GTIOCA High	☒
	ADC0 COMPARE MATCH (Compare match)	☐

図 2-6 GPT ドライバ：位相計数タイマ用の FSP コンフィグレーション(FSP3.5.0) [2/5]

g_timer4 Timer, General PWM (r_gpt)		
Settings	Property	Value
API Info	▼ Count Down Source	
	GTETRGA Rising Edge	☐
	GTETRGA Falling Edge	☐
	GTETRGB Rising Edge	☐
	GTETRGB Falling Edge	☐
	GTETRGD Rising Edge	☐
	GTETRGD Falling Edge	☐
	GTETRGD Rising Edge	☐
	GTETRGD Falling Edge	☐
	GTIOCA Rising Edge While GTIOCB Low	☒
	GTIOCA Rising Edge While GTIOCB High	☐
	GTIOCA Falling Edge While GTIOCB Low	☐
	GTIOCA Falling Edge While GTIOCB High	☒
	GTIOCB Rising Edge While GTIOCA Low	☐
	GTIOCB Rising Edge While GTIOCA High	☒
	GTIOCB Falling Edge While GTIOCA Low	☒
	GTIOCB Falling Edge While GTIOCA High	☐
	ADC0 COMPARE MATCH (Compare match)	☐
	ADC0 COMPARE MISMATCH (Compare mismatch)	☐

図 2-7 GPT ドライバ：位相計数タイマ用の FSP コンフィグレーション(FSP3.5.0) [3/5]

g_timer4 Timer, General PWM (r_gpt)		
Settings	Property	Value
API Info	▼ Capture A Source	
	GTETRGA Rising Edge	☐
	GTETRGA Falling Edge	☐
	GTETRGB Rising Edge	☐
	GTETRGB Falling Edge	☐
	GTETRGD Rising Edge	☐
	GTETRGD Falling Edge	☐
	GTETRGD Rising Edge	☐
	GTETRGD Falling Edge	☐
	GTIOCA Rising Edge While GTIOCB Low	☒
	GTIOCA Rising Edge While GTIOCB High	☒
	GTIOCA Falling Edge While GTIOCB Low	☒
	GTIOCA Falling Edge While GTIOCB High	☒
	GTIOCB Rising Edge While GTIOCA Low	☒
	GTIOCB Rising Edge While GTIOCA High	☒
	GTIOCB Falling Edge While GTIOCA Low	☒
	GTIOCB Falling Edge While GTIOCA High	☒
	ADC0 COMPARE MATCH (Compare match)	☐
	ADC0 COMPARE MISMATCH (Compare mismatch)	☐

図 2-8 GPT ドライバ：位相計数タイマ用の FSP コンフィグレーション(FSP3.5.0) [4/5]

▼ Input	
> Count Up Source	
> Count Down Source	
> Start Source	
> Stop Source	
> Clear Source	
> Capture A Source	
> Capture B Source	
Noise Filter A Sampling Clock Select	Filter PCLKD / 4
Noise Filter B Sampling Clock Select	Filter PCLKD / 4
▼ Interrupts	
Callback	 rm_motor_sense_encoder_interrupt
Overflow/Crest Interrupt Priority	Disabled
Capture A Interrupt Priority	Priority 3
Capture B Interrupt Priority	Disabled
Underflow/Trough Interrupt Priority	Disabled
> Extra Features	

図 2-9 GPT ドライバ：位相計数タイマ用の FSP コンフィグレーション(FSP3.5.0) [5/5]

(5). 速度計測用フリーランタイム (GPT)

チャンネル 1 をフリーランタイムとして使用し、回転速度計測に用います。詳細は 3.1.7 を参照してください。

g_timer0 Timer, General PWM (r_gpt)		
Settings API Info	Property	Value
	▼ Common	
	Parameter Checking	Default (BSP)
	Pin Output Support	Enabled with Extra Features
	Write Protect Enable	Disabled
	Clock Source	PCLKD
	▼ Module g_timer0 Timer, General PWM (r_gpt)	
	▼ General	
	Name	g_timer0
	Channel	0
	Mode	Triangle-Wave Symmetric PWM
	Period	50
	Period Unit	Microseconds
	> Output	
	> Input	
	▼ Interrupts	
	Callback	NULL
	Overflow/Crest Interrupt Priority	Disabled
	Capture A Interrupt Priority	Disabled
	Capture B Interrupt Priority	Disabled
	Underflow/Trough Interrupt Priority	Disabled
	> Extra Features	
	> Pins	

図 2-10 GPT ドライバ：フリーランタイム用の FSP コンフィグレーション(FSP3.5.0)

(6). GPT 用ポートアウトプットイネーブル (POEG)

過電流検出時 (GTETRGC 端子の Low レベル検出時) は PWM 出力端子をハイインピーダンス状態にします。

g_poeg0 Port Output Enable for GPT (r_poeg)		
Settings	Property	Value
API Info	▼ Common	
	Parameter Checking	Default (BSP)
	▼ Module g_poeg0 Port Output Enable for GPT (r_poeg)	
	▼ General	
	> Trigger	
	Name	g_poeg0
	Channel	2
	▼ Input	
	GTETRGC Polarity	Active Low
	GTETRGC Noise Filter	Disabled
	▼ Interrupts	
	Callback	g_poe_overcurrent
	Interrupt Priority	Priority 0 (highest)
	> Pins	

図 2-11 POEG ドライバの FSP コンフィグレーション(FSP3.5.0)

2.3 ソフトウェア構成

2.3.1 ソフトウェア・ファイル構成

サンプルソフトウェアのフォルダとファイル構成を下記に示します。

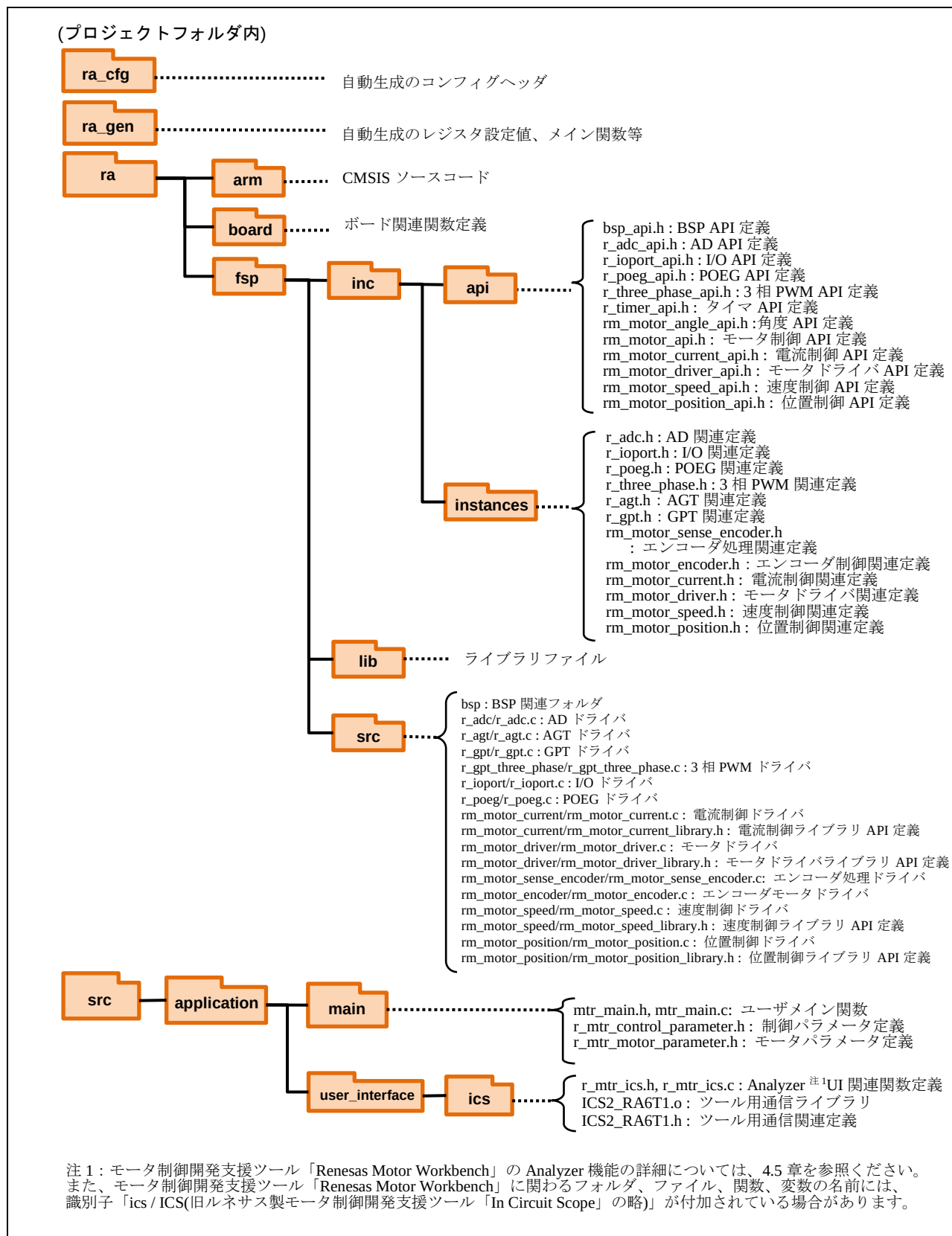


図 2-12 フォルダ・ファイル構成

2.3.2 モジュール構成

サンプルソフトウェアのモジュール構成を図 2-13 に示します。

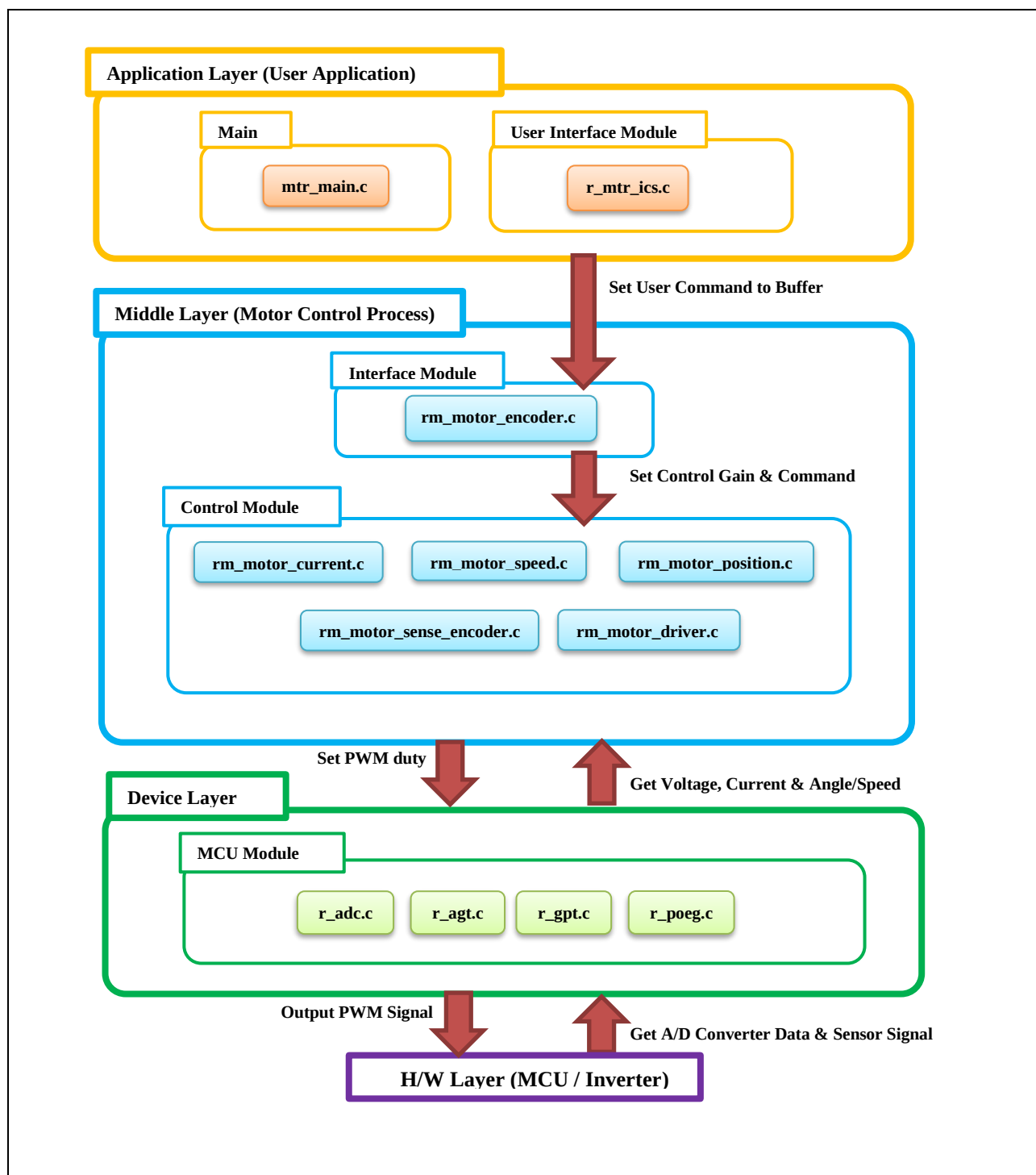


図 2-13 モジュール構成

2.4 ソフトウェア仕様

サンプルソフトウェアの基本仕様を下記に示します。ベクトル制御の詳細に関しては「永久磁石同期モータのエンコーダベクトル制御 (アルゴリズム編)」(R01AN3789)を参照してください。

表 2-5 エンコーダベクトル制御ソフトウェア基本仕様

項目	内容	
制御方式	ベクトル制御	
回転子磁極位置検出	インクリメンタルエンコーダ (A 相、B 相)	
モータ回転開始/停止	SW1 のレベルにより判定 または Renesas Motor Workbench から入力	
入力電圧	DC 24V	
メインクロック周波数	120 [MHz]	
キャリア(PWM)周波数	20 [kHz](キャリア周期 : 50 [μs])	
デッドタイム	2 [μs]	
制御周期	電流制御 / 位置・速度推定 : 50 [μs] 速度制御 : 500 [μs]	
回転速度範囲	CW : 0 [rpm] ~ 4000 [rpm] CCW : 0 [rpm] ~ 4000 [rpm]	
位置指令値範囲	board_ui 時	VR1 による指令 指令値範囲 : -180 度 ~ 180 度
	ics_ui 時	速度台形波方式による位置プロファイル指令 指令値範囲 : -32768 度 ~ 32767 度
位置分解能	0.09° (エンコーダパルス : 1000 [ppr]、4 通倍時 4000 [cpr])	
位置の不感帯[注]	エンコーダ±1 カウント (±0.09°)	
各制御系固有周波数	電流制御系 : 300 Hz 速度制御系 : 15 Hz 位置制御系 : 10 Hz	
コンパイラ最適化設定	最適化レベル	Optimize more(-O2) (デフォルト設定)
保護停止処理	以下のいずれかの条件の時、モータ制御信号出力(6 本)を非アクティブにする 1. 各相の電流が $3.82(=1.8 \times \sqrt{2} \times 1.5)$ [A] を超過(50 [μs] 毎に監視) 2. インバータ母線電圧が 28 [V] を超過(50 [μs] 毎に監視) 3. インバータ母線電圧が 14[V] 未満(50 [μs] 毎に監視) 4. 回転速度が 4500 [rpm] を超過(50 [μs] 毎に監視) 外部からの過電流検出信号(GTETRGC 端子に Low レベルを検出)を検出した場合、PWM 出力端子をハイインピーダンスにする	

【注】 位置決め時のハンチング等を防ぐため不感帯を設けています。

2.5 割り込み優先順位

サンプルソフトウェアで使用している割り込みと優先順位を下記に示します。

表 2-6 割り込み優先順位

割り込み レベル	優先度	処理
15	Min	
14		
13		
12		
11		
10		500[μs]割り込み処理
9		
8		
7		
6		
5		A/D 変換完了割り込み
4		
3		GPT キャプチャ A 割り込み(エンコーダインプットキャプチャ割り込み)
2		
1		
0	Max	過電流異常割り込み

Allocations		
Interrupt	Event	ISR
0	AGT0 INT (AGT interrupt)	agt_int_isr
1	ADC0 SCAN END (A/D scan end interrupt)	adc_scan_end_isr
2	GPT8 CAPTURE COMPARE A (Compare match A)	gpt_capture_a_isr
3	POEG2 EVENT (Port Output disable interrupt C)	poeg_event_isr

図 2-14 FSP 割り込みコンフィグレーション(FSP3.5.0)

3. 制御ソフトウェア説明

サンプルソフトウェアについて説明します。

3.1 制御内容

3.1.1 モータ起動/停止

モータの起動と停止は、Renesas Motor Workbench からの入力または SW1 からの入力によって制御します。

SW1 には汎用ポートが割り当てられ、“Low”レベルのときスタートスイッチが押されていると判断し、“High”レベルのときはモータを停止すると判断します。

3.1.2 A/D 変換

(1). モータ回転速度／位置指令値

モータの回転速度、及び位置指令値は Renesas Motor Workbench からの入力または VR1 の出力値(アナログ値)を A/D 変換することによって決定します。A/D 変換された VR の値は、以下の表のように、回転速度／位置指令値として使用します。

表 3-1 回転速度／位置指令値の変換比

項目	変換比 (指令値 : A/D 変換値)		チャネル
回転速度指令値	CW	0 [rpm]～4000[rpm] : 0800H～0FFFH	AN017
	CCW	0 [rpm]～4000[rpm] : 07FFH～0000H	
位置指令値	CW	0 [度]～180 [度] : 07FFH～0000H	
	CCW	0 [度]～180 [度] : 0800H～0FFFH	

(2). インバータ母線電圧

以下の表のようにインバータ母線電圧を測定します。変調率の算出と過電圧・低電圧検出(異常時は PWM 停止)に使用します。

表 3-2 インバータ母線電圧の変換比

項目	変換比 (インバータ母線電圧 : A/D 変換値)	チャネル
インバータ母線電圧	0 [V]～111 [V] : 0000H～0FFFH	AN005

(3). U 相、V 相、W 相電流

以下の表のように、U 相、V 相、W 相電流を測定します。

表 3-3 U、V、W 相電流の変換比

項目	変換比 (U 相、V 相、W 相電流 : A/D 変換値)	チャネル
U 相、V 相、W 相電流	-12.5 [A]～12.5 [A] : 0000H～0E8BH [※] $\text{電流値} = (5.0\text{V} - 2.5\text{V}) \div (0.01\text{Ohm} \times 20) = 12.5\text{A}$ このシステムでは電流検出回路を 5V から 3V にレベルシフトしているため、0E8BH が A/D 変換の上限となります。	Iu : AN000 Iv : AN001 Iw : AN002

【注】 A/D 変換特性の詳細に関しては、「RA6T1 グループ ユーザーズマニュアル ハードウェア編」を参照してください。

3.1.3 変調

サンプルソフトウェアでは、モータへの入力電圧はパルス幅変調（以降、PWM）によって生成し、PWM 波形は三角波比較法によって生成します。

(1). 三角波比較法

指令値電圧を実際に出力する方法の一つとして、キャリア波形（三角波）と指令値電圧波形を比較する事で出力電圧のパルス幅を決める三角波比較法があります。指令値電圧がキャリア波電圧より大きければスイッチをオン、小さければオフにする事で、正弦波状の指令値電圧を擬似的に出力する事が出来ます。

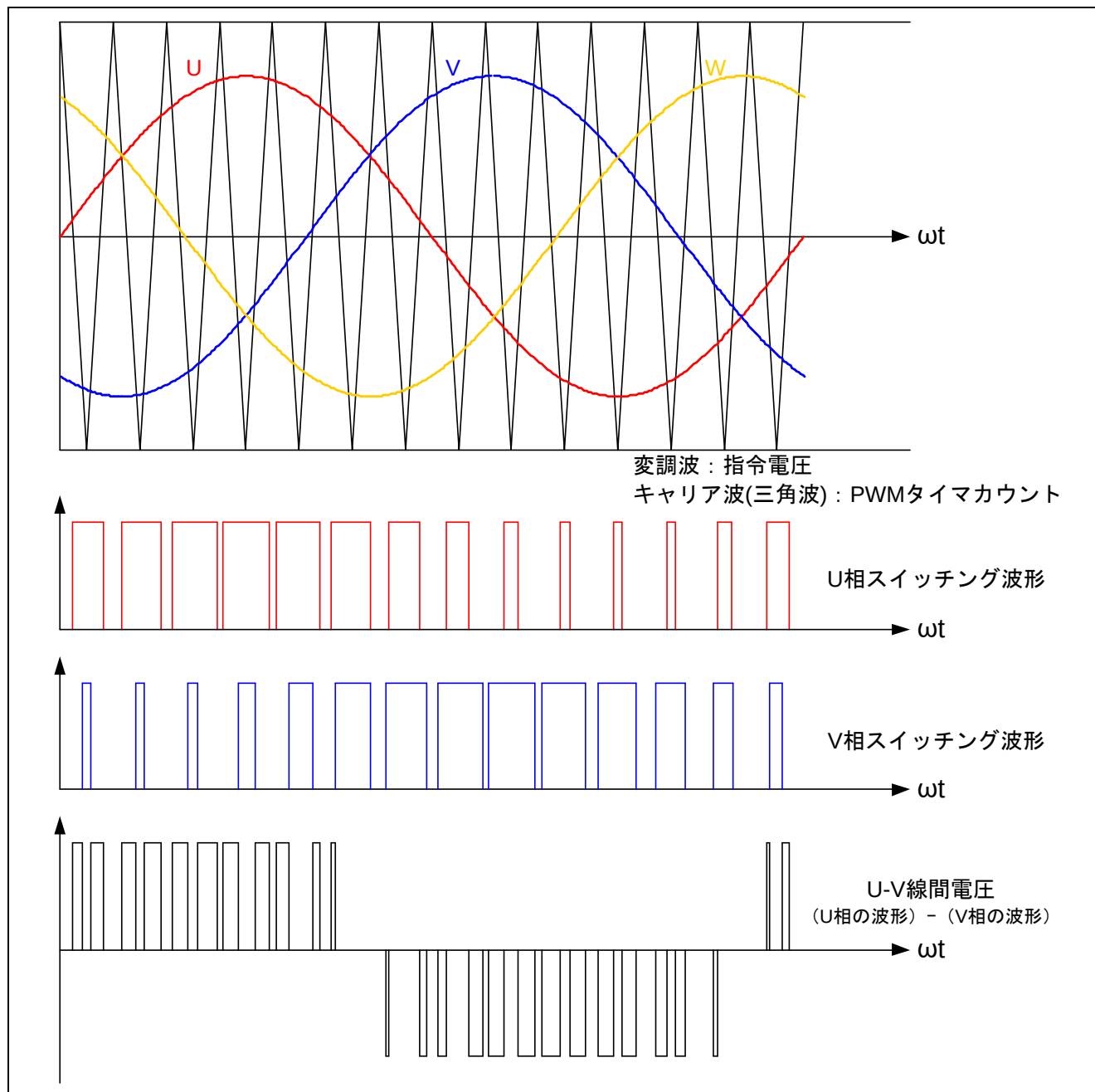


図 3-1 三角波比較法の概念図

図 3-2 のように、出力電圧パルスのキャリア波に対する割合をデューティと呼びます。

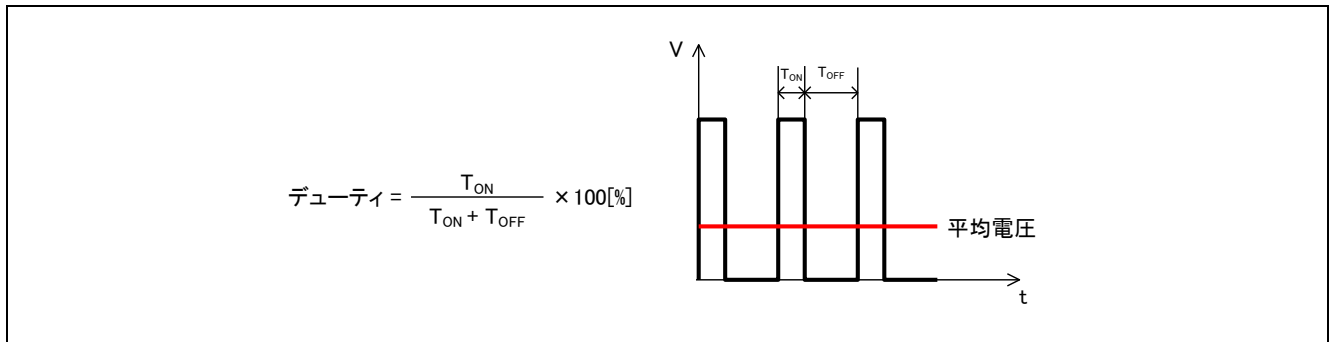


図 3-2 デューティの定義

また、変調率 m を以下のように定義します。

$$m = \frac{V}{E}$$

m : 変調率 V : 指令値電圧 E : インバータ母線電圧

この変調率を、PWM デューティを決めるレジスタに反映させることで所望の制御を行います。

3.1.4 状態遷移

図 3-3 にサンプルソフトウェアにおける状態遷移図を示します。サンプルソフトウェアでは、「SYSTEM MODE」により状態を管理します。

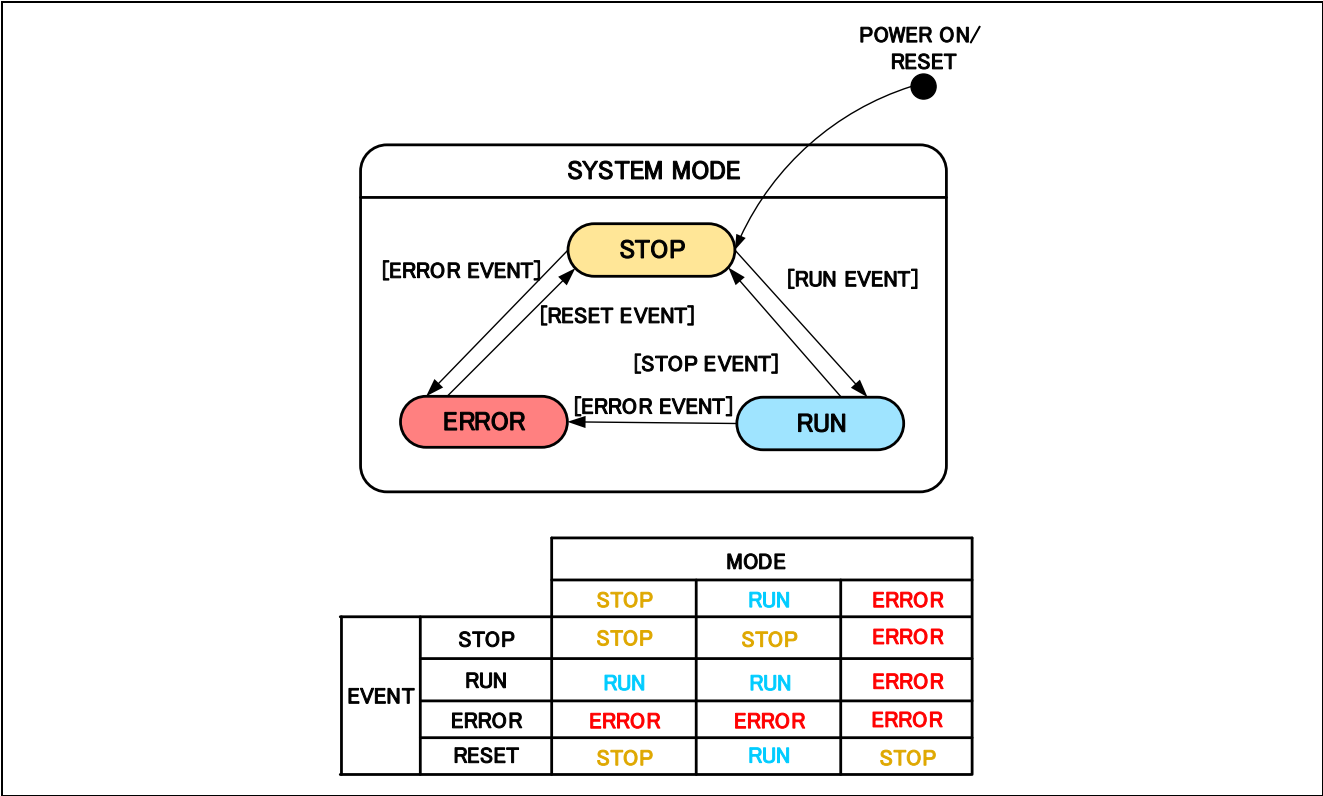


図 3-3 エンコーダ利用ベクトル制御ソフトウェアの状態遷移図

(1) SYSTEM MODE

システム動作状態を表します。各イベント(EVENT)の発生により、状態が遷移します。システムの動作状態は、モータ駆動停止 (INACTIVE)、モータ駆動 (ACTIVE)、異常状態 (ERROR) があります。

(2) EVENT

各 SYSTEM MODE 中に EVENT が発生すると、その EVENT に従って、システム動作状態が図 3-3 中の表の様に遷移します。各 EVENT の発生要因は下記となります。

表 3-4 EVENT 一覧

イベント名	発生要因
STOP	ユーザー操作により発生します
RUN	ユーザー操作により発生します
ERROR	システムが異常を検出したときに発生します
RESET	ユーザー操作により発生します

3.1.5 始動方法

エンコーダベクトル制御ソフトウェアの始動制御内容を図 3-4、図 3-5 に示します。
[MOTOR_SENSE_ENCODER_MODE_INIT]モードで初期化、
[MOTOR_SENSE_ENCODER_MODE_BOOT]モードで強制励磁による磁石位置の初期化、
[MOTOR_SENSE_ENCODER_MODE_DRIVE]モードでベクトル制御が開始されます。d 軸電流、q 軸電流、速度、位置それぞれの指令値を管理するフラグによってモードをコントロールしています。

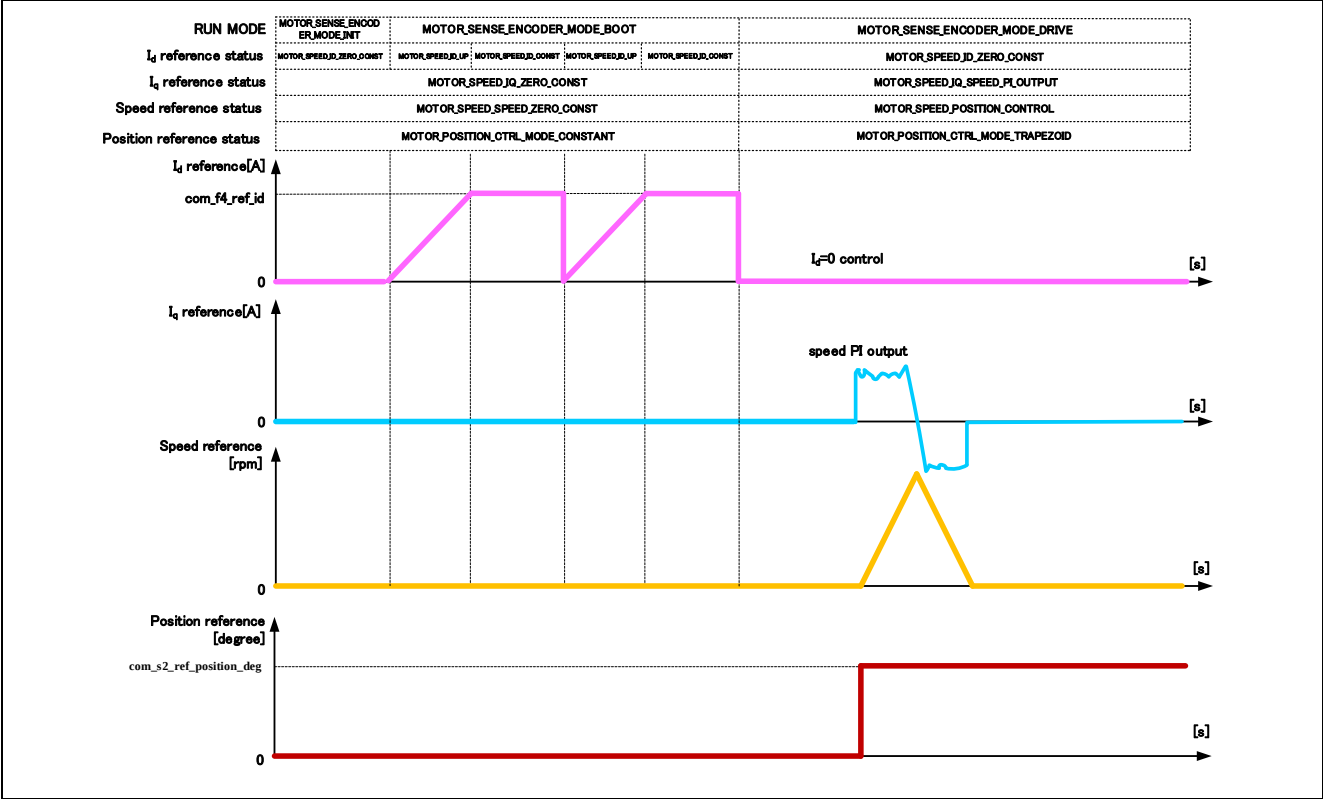


図 3-4 エンコーダ利用ベクトル制御ソフトウェアの始動制御内容（位置制御時）

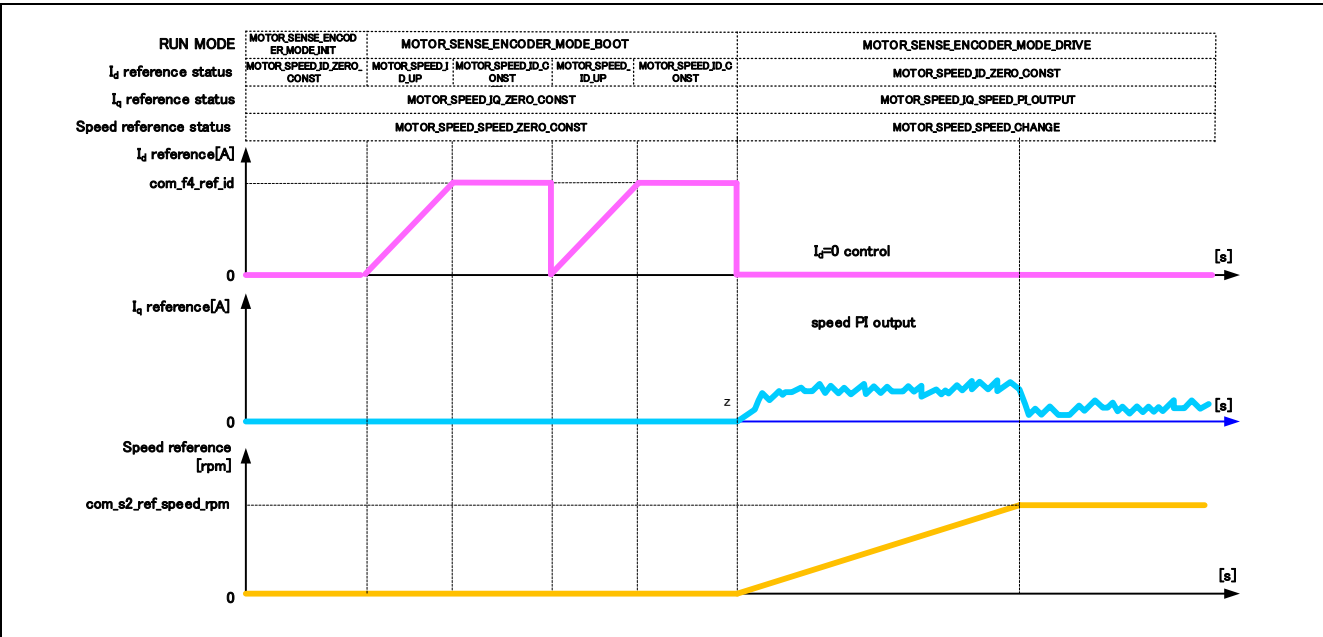


図 3-5 エンコーダ利用ベクトル制御ソフトウェアの始動制御内容（速度制御時）

3.1.6 位置指令値の作成（速度台形波方式）

エンコーダベクトル位置制御ソフトウェアでは、入力された目標値に対して速度を管理して制御周期ごとに指令値を作成する機能が実装されています。

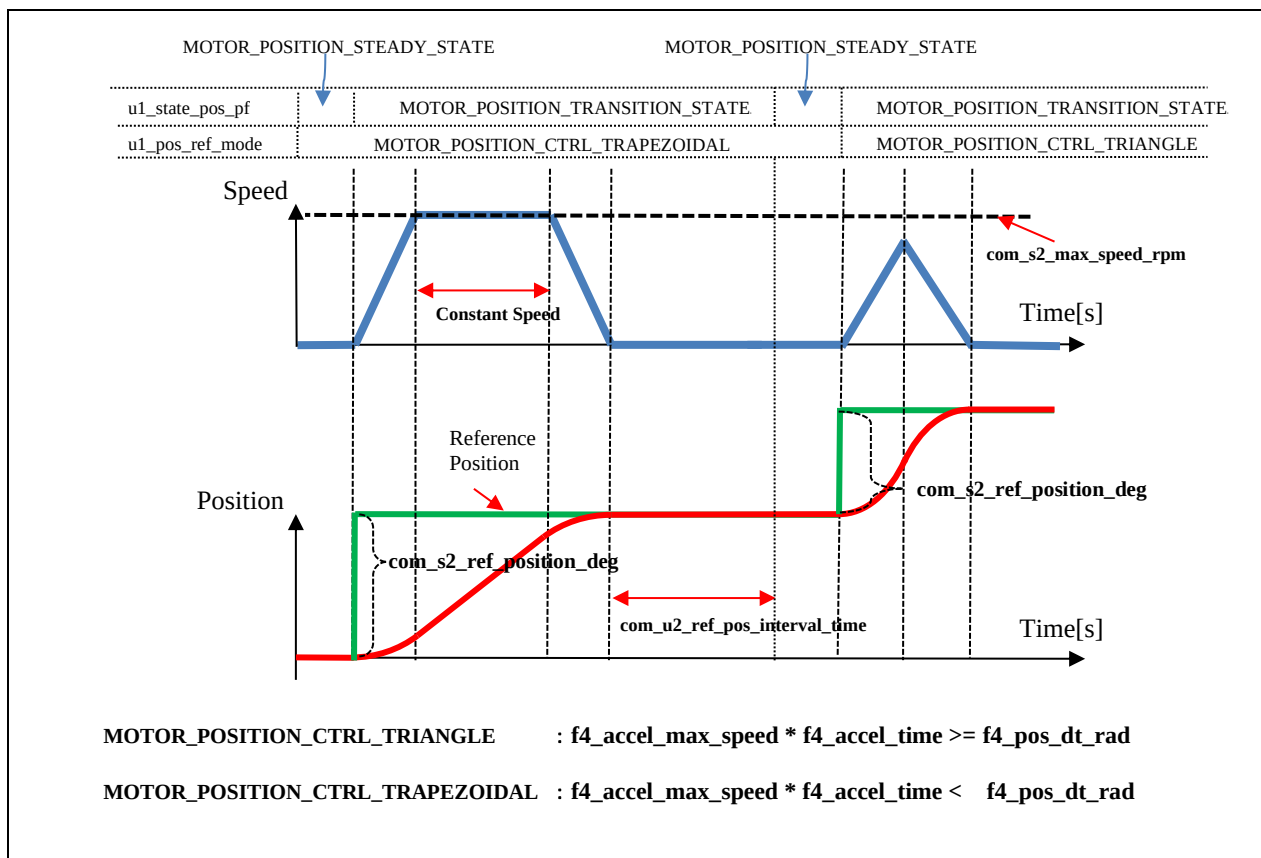


図 3-6 位置指令値の整形と三角形／台形型の速度指令値

目標位置以外に Renesas Motor Workbench から以下の変数を入力することで、加減速応答が可能な指令値を作成することができます。

- ・ 加速時間 (com_f4_accel_time)
- ・ 最大速度 (com_f4_max_speed_rpm)
- ・ 整定待ち時間 (com_u2_ref_pos_interval_time)

位置偏差と加速時間から求めた速度が加速時の最大速度よりも大きい場合に、台形状の速度指令値となります。

3.1.7 速度演算

3.1.7.1 低速時のエンコーダを用いた速度算出

サンプルソフトウェアはより高いリアルタイム性及び低速時の速度分解能を得るため、エンコーダカウント（A、B 相信号エッジ）の間隔から速度を計算します。また、インクリメンタルエンコーダでは直交位相精度、及び立ち上がり時間と立ち下がり時間の差を考慮し、エンコーダ信号の A 相または B 相一周期に進む角度と時間から速度を算出します。

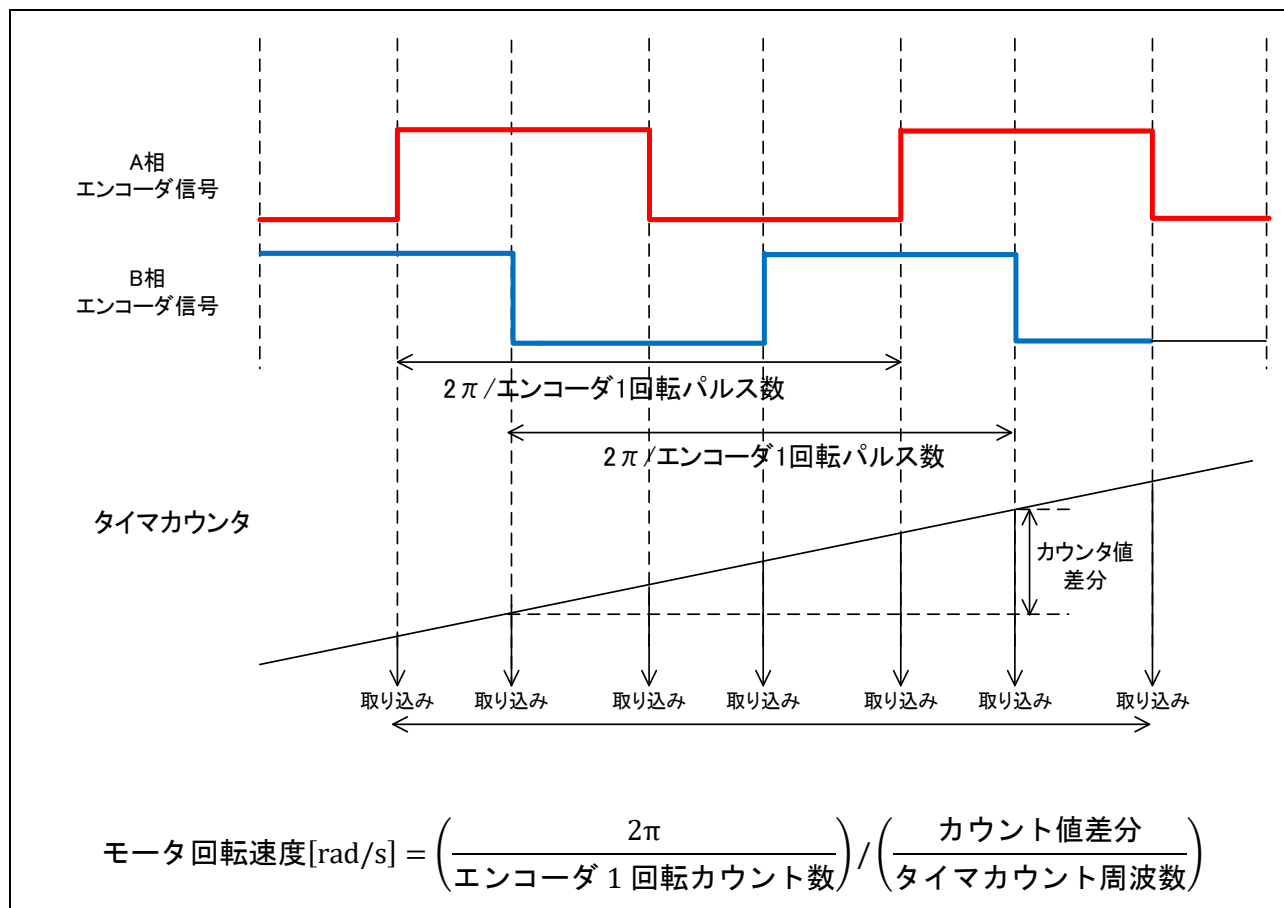


図 3-7 低速時のエンコーダによる速度計算

3.1.7.2 高速時のエンコーダを用いた速度算出

高速回転時にエンコーダを使用する場合の速度算出は、制御周期内の入力パルス数から算出します。

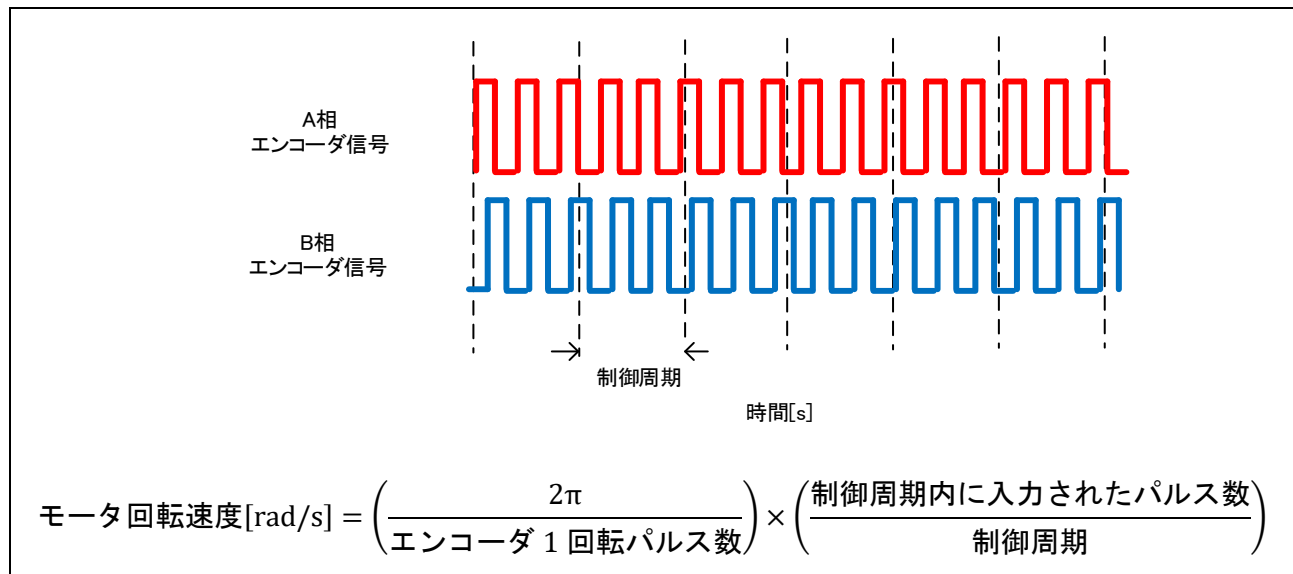


図 3-8 高速時のエンコーダによる速度計算

3.1.8 システム保護機能

サンプルソフトウェアは、以下のエラー状態を持ち、それぞれの場合に緊急停止する機能を実装しています。システム保護機能に関わる各設定値は表 3-5 を参照してください。

・過電流エラー

ハードウェアからの緊急停止信号(過電流検出)により、PWM 出力端子をハイインピーダンス状態にします。

また、過電流監視周期で U 相、V 相、W 相電流を監視し、過電流(過電流リミット値を超過)を検出した時に、緊急停止します(ソフトウェア検出)。

・過電圧エラー

過電圧監視周期でインバータ母線電圧を監視し、過電圧(過電圧リミット値を超過)を検出した時に、緊急停止します。過電圧リミット値は検出回路の抵抗値の誤差等を考慮して設定した値です。

・低電圧エラー

低電圧監視周期でインバータ母線電圧を監視し、低電圧(低電圧リミット値を下回った場合)を検出した時に、緊急停止します。低電圧リミット値は検出回路の抵抗値の誤差等を考慮して設定した値です。

・回転速度エラー

回転速度監視周期で速度を監視し、速度リミット値を超過した場合、緊急停止します。

表 3-5 各システム保護機能設定値

エラー	閾値	
過電流エラー	過電流リミット値 [A]	3.82
	監視周期 [μ s]	50
過電圧エラー	過電圧リミット値 [V]	28
	監視周期 [μ s]	50
低電圧エラー	低電圧リミット値 [V]	14
	監視周期 [μ s]	50
回転速度エラー	速度リミット値 [rpm]	4500
	監視周期 [μ s]	50

3.1.9 AD トリガ

AD トリガとスキャングループのタイミングを示します。

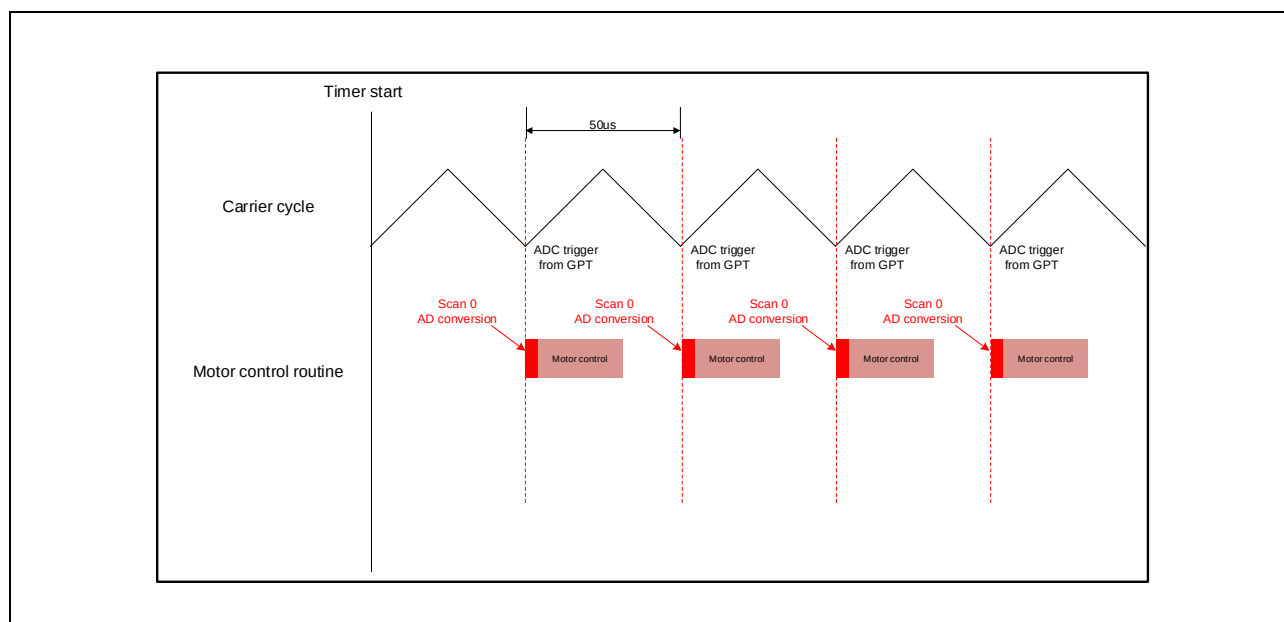


図 3-9 AD トリガタイミング

3.2 エンコーダベクトル制御ソフトウェア関数仕様

サンプルソフトウェアにおける制御処理は、主に 50[μs]周期割り込みと、500[μs]周期割り込みの 2 つの割り込みにより構成されています。図 3-10 にあるように、赤破線部が 50[μs]周期毎に実行される処理で、青破線部が 500[μs]周期毎に実行される処理になります。

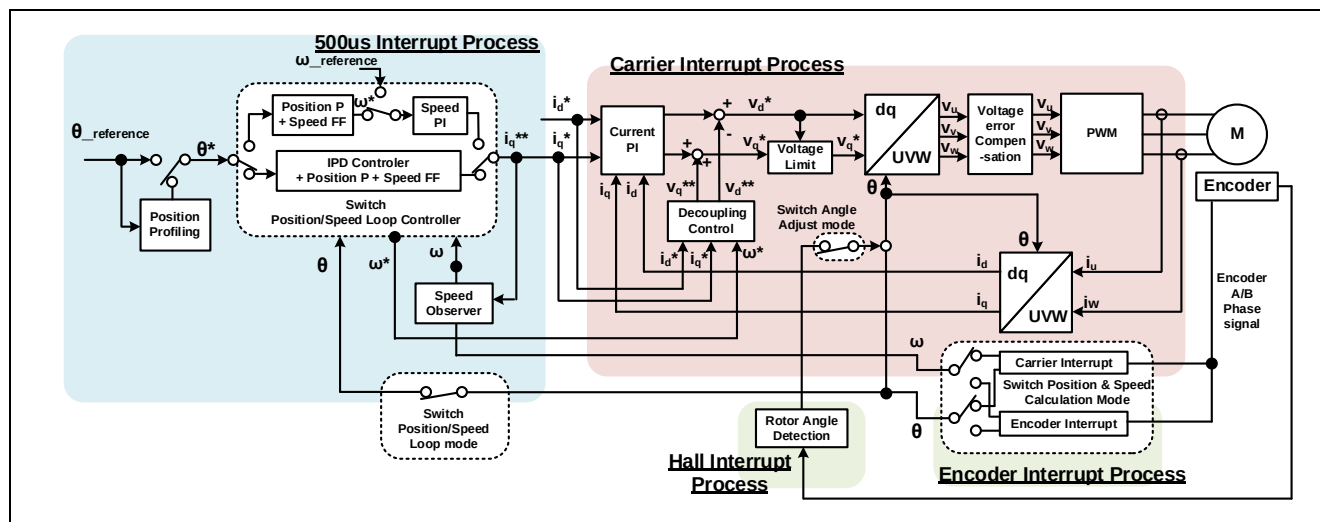


図 3-10 エンコーダベクトル制御概略ブロック図

ここでは、2つの割り込み関数と、各割り込み周期毎に実行される関数についての仕様を表 3-6～表 3-11 にまとめます。また各表には、エンコーダベクトル制御における主要な関数のみ記載しています。各表に記載のない関数の詳細については、ソースコードを参照ください。

表 3-6 50[μs]周期割り込み関数内実行関数一覧(1/4)

ファイル名	関数名	処理概要
mtr_main.c	mtr_callback_event 入力: (motor_encoder_callback_args_t *) p_args / コールバック関数パラメータデータ 出力: なし	エンコーダ利用制御コールバック関数
rm_motor_encoder.c	rm_motor_encoder_current_callback 入力: (motor_current_callback_args_t *) p_args / コールバック関数パラメータデータ 出力: なし	速度制御の出力を電流制御の入力に設定
	RM_MOTOR_ENCODER_ErrorCheck 入力: (motor_ctrl_t * const) p_ctrl / モータ制御構造体ポインタ (uint16_t * const) p_error / モータエラー情報 出力: fsp_err_t / 関数実行結果	エラーチェック
	rm_motor_encoder_copy_speed_current 入力: (motor_speed_output_t *) st_output / 速度制御出力データ (motor_current_input_t *) st_input / 電流制御入力データ 出力: なし	速度出力データを電流入力データにコピー
rm_motor_driver.c	rm_motor_driver_cyclic 入力: (adc_callback_args_t *) p_args / コールバック関数パラメータデータ 出力: なし	モータドライバコールバック関数
	rm_motor_driver_current_get 入力: (motor_driver_instance_ctrl_t *) p_ctrl / モータドライバインスタンス 出力: なし	A/D 変換データを取得 (相電流と母線電圧)
	RM_MOTOR_DRIVER_FlagCurrentOffsetGet 入力: (motor_driver_ctrl_t * const) p_ctrl / モータドライバ制御構造体ポインタ (uint8_t * const) p_flag_offset / 電流オフセット検出完了フラグ 出力: fsp_err_t / 関数実行結果	電流オフセット値を測定
	RM_MOTOR_DRIVER_PhaseVoltageSet 入力: (motor_driver_ctrl_t * const) p_ctrl / モータドライバ制御構造体ポインタ (float const) u_voltage / U 相電圧 (float const) v_voltage / V 相電圧 (float const) w_voltage / W 相電圧 出力: fsp_err_t / 関数実行結果	PWM デューティ計算用の相電圧データを設定
	rm_motor_driver_modulation 入力: (motor_driver_instance_ctrl_t *) p_ctrl / モータドライバインスタンス 出力: なし	PWM 変調の実行

表 3-7 50[μs]周期割り込み関数内実行関数一覧(2/4)

ファイル名	関数名	処理概要
rm_motor_driver.c	rm_motor_driver_mod_run 入力: (motor_driver_modulation_t *) p_mod / 変調データ (const float *) p_f4_v_in / 入力三相電圧 (float *) p_f4_duty_out / 出力デューティ 出力: なし	入力三相電圧 (バイポーラ) からデューティサイクルを計算
	rm_motor_driver_set_uvw_duty 入力: (motor_driver_instance_ctrl_t *) p_ctrl / モータドライバインスタンス (float) f_duty_u / U 相デューティ (float) f_duty_v / V 相デューティ (float) f_duty_w / W 相デューティ 出力: fsp_err_t / 関数実行結果	PWM デューティ設定
	RM_MOTOR_DRIVER_CurrentGet 入力: (motor_driver_ctrl_t * const) p_ctrl / モータドライバコントロールブロック (motor_driver_current_get_t * const) p_current_get / 取得データ 出力: fsp_err_t / 関数実行結果	相電流、Vdc、Va_max データを取得
rm_motor_current.c	rm_motor_current_cyclic 入力: (motor_driver_callback_args_t *) p_args / コールバック関数パラメータデータ 出力: なし	電流制御周期動作
	RM_MOTOR_CURRENT_ParameterSet 入力: (motor_current_ctrl_t * const) p_ctrl / 電流制御構造体ポインタ (motor_current_input_current_t const * const) p_st_input / インプット電流データ 出力: fsp_err_t / 関数実行結果	電流制御入力データを設定
	RM_MOTOR_CURRENT_CurrentSet 入力: (motor_current_ctrl_t * const) p_ctrl / 電流制御構造体ポインタ (motor_current_input_current_t const * const) p_st_current / インプット電流データ (motor_current_input_voltage_t const * const) p_st_voltage / インプット電圧データ 出力: fsp_err_t / 関数実行結果	d/q 軸の電流と電圧のデータを設定
	RM_MOTOR_CURRENT_CurrentGet 入力: (motor_current_ctrl_t * const) p_ctrl / 電流制御構造体ポインタ (float * const) p_id / 取得した d 軸電流へのポインタ (float * const) p_iq / 取得した q 軸電流へのポインタ 出力: fsp_err_t / 関数実行結果	d/q 軸電流を取得
	motor_current_transform_uvw_dq_abs 入力: (const float) f_angle / 回転角度 (const float *) f_uvw / UVW 相ポインタ (float *) f_dq / dq 軸ポインタ 出力: なし	UVW → dq 座標変換(絶対変換)

表 3-8 50[μs]周期割り込み関数内実行関数一覧(3/4)

ファイル名	関数名	処理概要
rm_motor_current.c	motor_current_angle_cyclic 入力: (motor_current_instance_t *) p_instance / 電流インスタンス 出力: なし	電流制御の周期動作における角度/速度プロセス
	RM_MOTOR_CURRENT_SpeedPhaseSet 入力: (motor_current_ctrl_t * const) p_ctrl / 電流制御構造体ポインタ (float const) speed_rad / 回転速度 (float const) phase_rad / 位相 出力: fsp_err_t / 関数実行結果	電流速度とローター位相データを設定
	RM_MOTOR_CURRENT_CurrentReferenceSet 入力: (motor_current_ctrl_t * const) p_ctrl / 電流制御構造体ポインタ (float const) speed_rad / 回転速度 (float const) phase_rad / 位相 出力: fsp_err_t / 関数実行結果	電流指令値を設定
	RM_MOTOR_CURRENT_PhaseVoltageGet 入力: (motor_current_ctrl_t * const) p_ctrl / 電流制御構造体ポインタ (motor_current_get_voltage_t * const) p_voltage / 取得電圧データ 出力: fsp_err_t / 関数実行結果	設定された相電圧を取得
	motor_current_pi_calculation 入力: (motor_current_instance_ctrl_t *) p_instance / 電流インスタンスコントロール 出力: なし	電流ベクトルコマンドと実際の電流ベクトルから出力電圧ベクトルを計算
	motor_current_pi_control 入力: (motor_current_pi_params_t *) pi_ctrl / PI 制御パラメータ 出力: float / PI 制御出力値	PI 制御
	motor_current_limit_abs 入力: (float) f4_value / ターゲットの値 (float) f4_limit_value / 制限値 出力: float / 制限した値	絶対値の制限
	motor_current_decoupling 入力: (motor_current_instance_ctrl_t *) p_ctrl / 電流制御インスタンス (float) f_speed_rad / 回転速度 (const motor_current_motor_parameter_t *) p_mtr / モータ電流パラメータ 出力: なし	非干渉制御
	motor_current_voltage_limit 入力: (motor_current_instance_ctrl_t *) p_ctrl / 電流制御インスタンス 出力: なし	電圧ベクトルの制限

表 3-9 50[μs]周期割り込み関数内実行関数一覧(4/4)

ファイル名	関数名	処理概要
rm_motor_current.c	motor_current_transform_dq_uvz_abs 入力 : (const float) f_angle / 回転角度 (const float *) f_dq / dq 軸ポインタ (float *) f_uvz / UVW 相ポインタ 出力 : なし	dq → UVW 座標変換(絶対変換)
librm_motor_current.a	rm_motor_voltage_error_compensation_main 入力 : (motor_currnt_voltage_compensation_t *) st_volt_comp / 電圧誤差補償データ (float *) p_f4_v_array / リファレンス電圧 (float *) p_f4_i_array / リファレンス電流 (float) f4_vdc / 母線電圧 出力 : なし	電圧誤差補償
rm_motor_sense_encoder.c	RM_MOTOR_SENSE_ENCODER_InternalCalculate 入力 : (motor_angle_ctrl_t * const) p_ctrl / 角度制御構造体ポインタ 出力 : fsp_err_t / 関数実行結果	エンコーダ信号による角度／速度の検出演算
	RM_MOTOR_SENSE_ENCODER_AngleSpeedGet 入力 : (motor_angle_ctrl_t * const) p_ctrl / 角度制御構造体ポインタ (float * const) p_angle / 角度データ (float * const) p_speed / 速度データ (float * const) p_phase_err / 位相誤差データ 出力 : fsp_err_t / 関数実行結果	ロータの角度と回転速度を取得
r_gpt_three_phase.c	R_GPT_THREE_PHASE_DutyCycleSet 入力 : (three_phase_ctrl_t * const) p_ctrl / 三相タイマ制御構造体ポインタ (three_phase_duty_cycle_t * const) p_duty_cycle / 設定デューティサイクル 出力 : fsp_err_t / 関数実行結果	各タイマのデューティサイクル設定

表 3-10 500[μs]周期割り込み関数内実行関数一覧(1/2)

ファイル名	関数名	処理概要
mtr_main.c	mtr_callback_encoder 入力: (motor_encoder_callback_args_t *) p_args / コールバック関数/パラメータデータ 出力: なし	エンコーダ利用制御コールバック関数
	get_vr1 入力: なし 出力: uint16_t / 変換値	VR1 の A/D 変換値取得
rm_motor_current.c	RM_MOTOR_CURRENT_ParameterGet 入力: (motor_current_ctrl_t * const) p_ctrl / 電流コントロールブロック (motor_current_input_current_t const * const) p_st_input / インプット電流データ 出力: fsp_err_t / 関数実行結果	電流制御から速度制御入力データを取得
rm_motor_encoder.c	rm_motor_encoder_speed_callback 入力: (motor_speed_callback_args_t *) p_args / コールバック関数 パラメータデータ 出力: なし	速度制御コールバック関数
	rm_motor_encoder_copy_current_speed 入力: (motor_current_output_t *) st_output / 電流出力データ (motor_speed_input_t *) st_input / 速度入力データ 出力: なし	電流出力データを速度入力データにコピー
rm_motor_speed.c	rm_motor_speed_cyclic 入力: (timer_callback_args_t *) p_args / コールバック関数パラメータデータ 出力: なし	速度制御の周期動作 (タイマ割り込み時の呼び出し)
	RM_MOTOR_SPEED_ParameterSet 入力: (motor_speed_ctrl_t * const) p_ctrl / モータ速度コントロールブロック (motor_speed_input_t const * const) p_st_input / 速度入力パラメータ 出力: fsp_err_t / 関数実行結果	速度入力パラメータを設定
	RM_MOTOR_SPEED_SpeedControl 入力: (motor_speed_ctrl_t * const) p_ctrl / モータ速度コントロールブロック 出力: fsp_err_t / 関数実行結果	d/q 軸電流指令値を計算 (速度制御のメインプロセス)
	rm_motor_speed_set_speed_ref 入力: (motor_speed_instance_ctrl_t *) p_ctrl / モータ速度インスタンス 出力: float / リファレンス速度	速度指令値を更新
	rm_motor_speed_set_iq_ref 入力: (motor_speed_instance_ctrl_t *) p_ctrl / モータ速度インスタンス 出力: float / q 軸リファレンス電流	q 軸の電流指令値を更新
	rm_motor_speed_set_id_ref 入力: (motor_speed_instance_ctrl_t *) p_ctrl / モータ速度インスタンス 出力: float / d 軸リファレンス電流	d 軸の電流指令値を更新
	RM_MOTOR_SPEED_ParameterGet 入力: (motor_speed_ctrl_t * const) p_ctrl / モータ速度コントロールブロック (motor_speed_output_t * const) p_st_output / 速度出力データ 出力: fsp_err_t / 関数実行結果	速度制御の出力パラメータを取得

表 3-11 500[μs]周期割り込み関数内実行関数一覧(2/2)

ファイル名	関数名	処理概要
librm_motor_speed.a	rm_motor_speed_first_order_lpf 入力 : (motor_speed_lpf_t *) p_lpf / 一次 LPF 構造体ポインタ (float) f_input / 入力データ 出力 : float / フィルター後のデータ	一次 LPF 処理
	rm_motor_speed_fluxwkn_set_vamax 入力 : (motor_speed_flux_weakening_t *) p_fluxwkn / 弱め磁束構造体ポインタ (float) f4_va_max / 最大電圧ベクトル 出力 : なし	最大電圧ベクトルを設定
	rm_motor_speed_fluxwkn_run 入力 : (motor_speed_flux_weakening_t *) p_fluxwkn / 弱め磁束構造体ポインタ (float) f4_speed_rad / モータ電気速度 (const float *) p_f4_idq / d/q 軸電流 (float *) p_f4_idq_ref / d/q 軸リファレンス電流 出力 : なし	弱め磁束制御実行

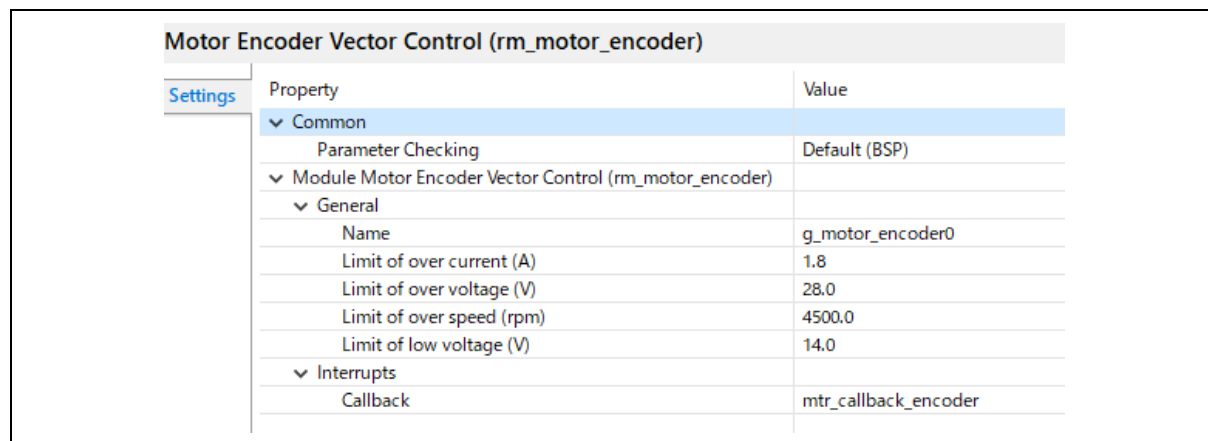
3.3 Contents of control

3.3.1 Configuration Options

エンコーダ利用ベクトル制御モジュールの構成オプションは、RA Configurator を使用して構成できます。変更されたオプションは、コードの生成時に common_data.c/h、及び hal_data.c/h に自動的に反映されます。オプション名と設定値は、次の表 3-12 構成オプションに記載しています。

表 3-12 構成オプション

Configuration Options (rm_motor_encoder.h)	
オプション名	内容
Limit of over current (A) Initial: 1.8F	相電流がこの値を超えると、PWM 出力ポートがオフに設定されます。
Limit of over voltage (V) Initial: 28.0F	母線電圧がこの値を超えると、PWM 出力ポートがオフに設定されます。
Limit of over speed (rpm) Initial: 4500.0F	回転速度がこの値を超えると、PWM 出力ポートがオフに設定されます。
Limit of over speed (rpm) Initial: 14.0F	母線電圧がこの値を下回ると、PWM 出力ポートがオフに設定されます。



Motor Encoder Vector Control (rm_motor_encoder)		
Settings	Property	Value
	▼ Common	
	Parameter Checking	Default (BSP)
	▼ Module Motor Encoder Vector Control (rm_motor_encoder)	
	▼ General	
	Name	g_motor_encoder0
	Limit of over current (A)	1.8
	Limit of over voltage (V)	28.0
	Limit of over speed (rpm)	4500.0
	Limit of low voltage (V)	14.0
	▼ Interrupts	
	Callback	mtr_callback_encoder

図 3-11 エンコーダ利用ベクトル制御の FSP コンフィグレーション(FSP3.5.0)

3.3.2 Configuration Options for included modules

エンコーダ利用ベクトル制御モジュールには、以下のモジュールが含まれます。

- Current Module
- Speed Module
- Position Module
- Angle Module
- Driver Module

また、これらのモジュールには、エンコーダ利用ベクトル制御モジュールと同じ各構成パラメータがあります。オプション名と設定値を以下の表に示します。

表 3-13 構成オプション

Configuration Options (rm_motor_current.h)	
オプション名	内容
Shunt type Initial: 2shunt	シャント抵抗をいくつ用いて電流検出を行うかを選択します。
Input voltage (V) Initial: 24.0F	入力電圧 [V]
Voltage error compensation Initial: Enable	電圧誤差補償の有効／無効を選択します。
Design Parameter Current PI loop omega Initial: 300.0F	電流制御系固有周波数 [Hz]
Design Parameter Current PI loop zeta Initial: 1.0F	電流制御系減衰係
Motor Parameter Pole pairs Initial: 4	極対数
Motor Parameter Resistance (ohm) Initial: 0.84	抵抗 [ohm].
Motor Parameter Inductance of d-axis (H) Initial: 0.0011	d 軸インダクタンス [H].
Motor Parameter Inductance of q-axis (H) Initial: 0.0011	q 軸インダクタンス [H].
Motor Parameter Permanent magnetic flux (Wb) Initial: 0.00623	磁束 [Wb].
Motor Parameter Rotor inertia (kgm ²) Initial: 0.0000041	イナーシャ [kgm ²].

Motor Current Controller (rm_motor_current)		
Settings	Property	Value
	▼ Common	
	Parameter Checking	Default (BSP)
	▼ Module Motor Current Controller (rm_motor_current)	
	▼ General	
	Name	g_motor_current0
	Sensor type	Encoder
	Shunt type	2 shunt
	Current control decimation	0
	PWM carrier frequency (kHz)	20.0F
	Input voltage (V)	24.0F
	Sample delay compensation	Enable
	Voltage error compensation	Enable
	Voltage error compensation table of voltage 1	0.564
	Voltage error compensation table of voltage 2	0.782
	Voltage error compensation table of voltage 3	0.937
	Voltage error compensation table of voltage 4	1.027
	Voltage error compensation table of voltage 5	1.058
	Voltage error compensation table of current 1	0.022
	Voltage error compensation table of current 2	0.038
	Voltage error compensation table of current 3	0.088
	Voltage error compensation table of current 4	0.248
	Voltage error compensation table of current 5	0.865
	▼ Interrupts	
	Callback	rm_motor_encoder_current_callback
	▼ Design Parameter	
	Current PI loop omega (Hz)	300.0F
	Current PI loop zeta	1.0F
	▼ Motor Parameter	
	Pole pairs	4
	Resistance (ohm)	0.84
	Inductance of d-axis (H)	0.0011
	Inductance of q-axis (H)	0.0011
	Permanent magnetic flux (Wb)	0.00623
	Rotor inertia (kgm ²)	0.0000041

図 3-12 モータ電流コントローラの FSP コンフィグレーション(FSP3.5.0)

表 3-14 構成オプション

Configuration Options (rm_motor_speed.h)	
オプション名	内容
Speed control period (sec) Initial: 0.0005F	速度制御周期[sec]
Step of speed climbing (rpm) Initial: 0.5F	速度変動のステップ値[rpm] 加速と減速でこの値によって速度を制御します。
Maximum rotational speed (rpm) Initial: 4000	最大速度[rad/s]
Speed LPF omega Initial: 10.0F	速度 LPF 固有周波数 [Hz]
Speed at Id climbing (rpm) Initial: 500	d 軸電流の増加を制御する閾値[rad / s]。速度がこの値に達するまで、起動時に d 軸電流を増加させます。
Limit of q-axis current (A) Initial: 1.8F	q 軸電流リミット [A]
Flux weakening Initial: Disable	弱め磁束制御の選択

表 3-15 構成オプション

Configuration Options (rm_motor_speed.h)	
オプション名	内容
Design parameter Speed PI loop omega Initial: 15.0F	速度制御系固有周波数 [Hz]
Design parameter Speed PI loop zeta Initial: 1.0F	速度制御系減衰係数
Design parameter Cutoff frequency of phase error LPF Initial: 10.0F	位相誤差 LPF カットオフ周波数 [Hz]
Design parameter Speed observer omega Initial: 200.0F	速度オブザーバカットオフ周波数 [Hz]
Design parameter Speed observer zeta Initial: 1.0F	速度オブザーバ減衰係数
Motor Parameter Pole pairs Initial: 4	極対数
Motor Parameter Resistance (ohm) Initial: 0.84F	抵抗 [ohm]
Motor Parameter Inductance of d-axis (H) Initial: 0.0011F	d 軸インダクタンス [H]
Motor Parameter Inductance of q-axis (H) Initial: 0.0011F	q 軸インダクタンス [H]
Motor Parameter Permanent magnetic flux (Wb) Initial: 0.00623F	磁束 [Wb]
Motor Parameter Rotor inertia (kgm ²) Initial: 0.0000041F	イナーシャ [kgm ²]

Motor Speed Controller (rm_motor_speed)		
Settings	Property	Value
	▼ Common	
	Parameter Checking	Default (BSP)
	Position Support	Enabled
	▼ Module Motor Speed Controller (rm_motor_speed)	
	▼ General	
	Name	g_motor_speed0
	Speed control period (sec)	0.0005F
	Step of speed climbing (rpm)	0.5F
	Maximum rotational speed (rpm)	4000
	Speed LPF omega	10.0F
	Speed at Id climbing (rpm)	500
	Limit of q-axis current (A)	1.8F
	Step of speed feedback at open-loop	0.20F
	Open-loop damping	Enable
	Flux weakening	Disable
	Torque compensation for sensorless transition	Disable
	Speed observer	Enable
	Control method	PID
	Control type	Encoder
	▼ Open-Loop	
	Step of d-axis current climbing	1.0F
	Step of d-axis current descending	0.3F
	Step of q-axis current descending ratio	1.0F
	Reference of d-axis current	1.0F
	Threshold of speed control descending	600
	Threshold of speed control climbing	500
	Period between open-loop to BEMF (sec)	0.025F
	Phase error(degree) to decide sensor-less switch timing	10
	▼ Design parameter	
	Speed PI loop omega	15.0F
	Speed PI loop zeta	1.0F
	Estimated d-axis HPF omega	2.5F
	Open-loop damping zeta	1.0F
	Cutoff frequency of phase error LPF	10.0F
	Speed observer omega	200.0F
	Speed observer zeta	1.0F
	▼ Motor Parameter	
	Pole pairs	4
	Resistance (ohm)	0.84F
	Inductance of d-axis (H)	0.0011F
	Inductance of q-axis (H)	0.0011F
	Permanent magnetic flux (Wb)	0.00623F
	Rotor inertia (kgm^2)	0.0000041F
	▼ Interrupts	
	Callback	rm_motor_encoder_speed_callback
	Input data	(g_motor_encoder0_ctrl.st_speed_input)
	Output data	(g_motor_encoder0_ctrl.st_speed_output)

図 3-13 モータスピードコントローラの FSP コンフィグレーション(FSP3.5.0)

表 3-16 構成オプション

Configuration Options (rm_motor_position.h)	
オプション名	内容
Position dead band Initial: 1U	位置デッドバンド
Position band limit Initial: 3U	位置誤差ゼロ範囲
Speed feedforward ratio Initial: 0.8F	速度フィードフォワード比
Encoder counts per one rotation Initial: 4000.0F	モーター周エンコーダカウント数
Position omega Initial: 10.0F	位置制御固有周波数[Hz]
Period of speed control (sec) Initial: 0.0005F	速度制御実行周期[sec]
Position Profiling Interval time Initial: 400U	位置応答定常待ち時間
Position Profiling Accel time Initial: 0.3F	加速時間[sec]
Position Profiling Maximum accel time Initial: 11077.904F	最大加速時間演算パラメータ
Position Profiling Acceleration maximum speed Initial: 4000.0F	位置プロファイル最高回転速度[rpm]
Position Profiling Update step of timer Initial: 0.0005F	位置プロファイル更新周期[sec]
Motor Parameter Pole pairs Initial: 4	極対数
Motor Parameter Resistance (ohm) Initial: 0.84F	抵抗 [ohm]
Motor Parameter Inductance of d-axis (H) Initial: 0.0011F	d 軸インダクタンス [H]
Motor Parameter Inductance of q-axis (H) Initial: 0.0011F	q 軸インダクタンス [H]
Motor Parameter Permanent magnetic flux (Wb) Initial: 0.00623F	磁束 [Wb]
Motor Parameter Rotor inertia (kgm ²) Initial: 0.0000041F	イナーシャ [kgm ²]

Motor Position Controller (rm_motor_position)		
Settings	Property	Value
	▼ Common	
	Parameter Checking	Default (BSP)
	▼ Module Motor Position Controller (rm_motor_position)	
	▼ General	
	Name	g_motor_position0
	Position Dead Band	1U
	Position Band Limit	3U
	Speed Feedforward Ratio	0.8F
	Encoder Counts per one rotation	4000.0F
	Position Omega	10.0F
	Period of Speed Control[sec]	0.0005F
	> IPD	
	▼ Position Profiling	
	Interval Time	400U
	Accel Time	0.3F
	Maximum Accel Time	11077.904F
	Acceleration Maximum Speed	4000.0F
	Update Step of Timer	0.0005F
	▼ Motor Parameter	
	Pole Pair	4
	Resistance[ohm]	0.84F
	Inductance of d-axis[H]	0.0011F
	Inductance of q-axis[H]	0.0011F
	Inertia[kgm^2]	0.00623F
	Motor Inertia[kgm^2]	0.0000041F

図 3-14 位置コントローラの FSP コンフィグレーション (FSP3.5.0)

表 3-17 構成オプション

Configuration Options (rm_motor_sense_encoder.h)	
オプション名	内容
Motor Parameter Pole pairs Initial: 4	極対数
Motor Parameter Resistance (ohm) Initial: 0.84	抵抗 [ohm]
Motor Parameter Inductance of d-axis (H) Initial: 0.0011	d 軸インダクタンス [H]
Motor Parameter Inductance of q-axis (H) Initial: 0.0011	q 軸インダクタンス [H]
Motor Parameter Permanent magnetic flux (Wb) Initial: 0.00623	磁束 [Wb]
Motor Parameter Rotor inertia (kgm ²) Initial: 0.0000041	イナーシャ [kgm ²]
Control type Initial: Speed	速度／位置制御選択
Period of current control (kHz) Initial: 20.0F	電流制御実行周期 [kHz]
Period of speed control (sec) Initial: 0.0005F	速度制御実行周期 [sec]
PWM carrier frequency (kHz) Initial: 20.0F	PWM キャリア周波数 [kHz]
Decimation of interrupt Initial: 0U	割り込み間引き数
Counts per rotation Initial: 4000	モータ 1 周でのエンコーダカウント数
Counts for angle adjust Initial: 512U	初期位置検出時間用カウント
Zero speed counts Initial: 20000000U	0 速度判別エンコーダカウント数
Occupancy time Initial: 0.4F	電流制御占有時間
Carrier time Initial: 0.00002F	電流制御時間
Process time Initial: 0.000002F	エンコーダカウントキャプチャ処理時間
High speed change margin (rpm) Initial: 150U	高速度処理切り換えマージン回転数 [rpm]
LPF parameter for high speed filter Initial: 0.1F	高速度時 LPF パラメータ
Counts to change speed Initial: 8U	速度演算モード変更カウント数

g_motor_sense_encoder0 Motor Angle (rm_motor_sense_encoder)		
Settings	Property	Value
	▼ Common	
	Parameter Checking	Default (BSP)
	▼ Module g_motor_sense_encoder0 Motor Angle (rm_motor_ser	
	▼ General	
	Name	g_motor_sense_encoder0
	▼ Motor Parameter	
	Pole pairs	4
	Resistance (ohm)	0.84
	Inductance of d-axis (H)	0.0011
	Inductance of q-axis (H)	0.0011
	Permanent magnetic flux (Wb)	0.00623
	Rotor inertia (kgm ²)	0.0000041
	Control Type	Speed
	Period of Current control (kHz)	20.0F
	Period of Speed control (sec)	0.0005F
	PWM Carrier Frequency (kHz)	20.0F
	Decimation of Interrupt	0U
	Counts per Rotation	4000
	Counts for Angle Adjust	512U
	Zero speed counts	20000000U
	Occupancy Time	0.4
	Carrier Time	0.00002
	Process Time	0.000002
	Highspeed Change Margin (rpm)	150U
	LPF parameter for Highspeed Filter	0.1F
	Counts to change speed	8U

図 3-15 モータアナログドライバの FSP コンフィグレーション(FSP3.5.0)

表 3-18 構成オプション

Configuration Options (rm_motor_driver.h)	
オプション名	内容
Shunt type Initial: 2shunt	シャント抵抗をいくつ使って各相電流の検出を行うかを選択出来ます。
PWM timer frequency (MHz) Initial: 120	PWM タイマ周波数 [MHz]
PWM carrier period (micro seconds) Initial: 50	PWM キャリア周期 [Micro seconds]
Dead time (raw counts) Initial: 240	デッドタイムカウント値 [Raw Counts]
Current range (A) Initial: 27.5F	電流検出レンジ [A]
Voltage range (V) Initial: 111.0F	電圧検出レンジ [V]
Counts for current offset measurement Initial: 500	オフセット取得時積算回数
A/D conversion channel for U phase current Initial: 0	U 相電流検出 A/D チャンネル番号
A/D conversion channel for W phase current Initial: 2	W 相電流検出 A/D チャンネル番号
A/D conversion channel for main line voltage Initial: 5	母線電圧検出 A/D チャンネル番号
A/D conversion channel for V phase current Initial: 1	V 相電流検出 A/D チャンネル番号 2シャントを選択した場合は無効となります。
Input voltage Initial: 24.0F	母線電圧入力値
Resolution of A/D conversion Initial: 0xFFFF	A/D コンバータ分解能
Offset of A/D conversion for current Initial: 0x745	A/D コンバータ入力オフセット
Conversion level of A/D conversion for voltage Initial: 0.66F	電圧変換レベル
GTIOCA stop level Initial: Pin level High	上アーム停止時レベル
GTIOCB stop level Initial: Pin level High	下アーム停止時レベル
Maximum duty Initial: 0.9375F	PWM 最大デューティ デッドタイムを除いた最大デューティ

ADC and PWM Modulation (rm_motor_driver)		
Settings	Property	Value
	▼ Common	
	Parameter Checking	Default (BSP)
	ADC_B Support	Disabled
	▼ Module ADC and PWM Modulation (rm_motor_driver)	
	▼ General	
	Name	g_motor_driver0
	Shunt type	2 shunt
	Modulation method	SVPWM
	PWM Timer Frequency (MHz)	120
	PWM Carrier Period (Microseconds)	50
	Dead Time (Raw Counts)	240
	Current Range (A)	27.5F
	Voltage Range (V)	111.0F
	Counts for current offset measurement	500
	A/D conversion channel for U Phase current	0
	A/D conversion channel for W Phase current	2
	A/D conversion channel for Main Line Voltage	5
	A/D conversion channel for V Phase current	1
	Adjustment value to current A/D	20.0
	Minimum difference of PWM duty	300
	Adjustment delay of A/D conversion	240
	Input Voltage (V)	24.0F
	Resolution of A/D conversion	0xFFF
	Offset of A/D conversion for current	0x745
	Conversion level of A/D conversion for voltage	0.66F
	GTIOCA Stop Level	Pin Level High
	GTIOCB Stop Level	Pin Level High
	▼ Modulation	
	Maximum Duty	0.9375F
	▼ Interrupts	
	Callback	 rm_motor_current_cyclic

図 3-16 ADC と PWM モジュレーションドライバの FSP コンフィグレーション(FSP 3.5.0)

3.4 制御フロー（フローチャート）

3.4.1 メイン処理

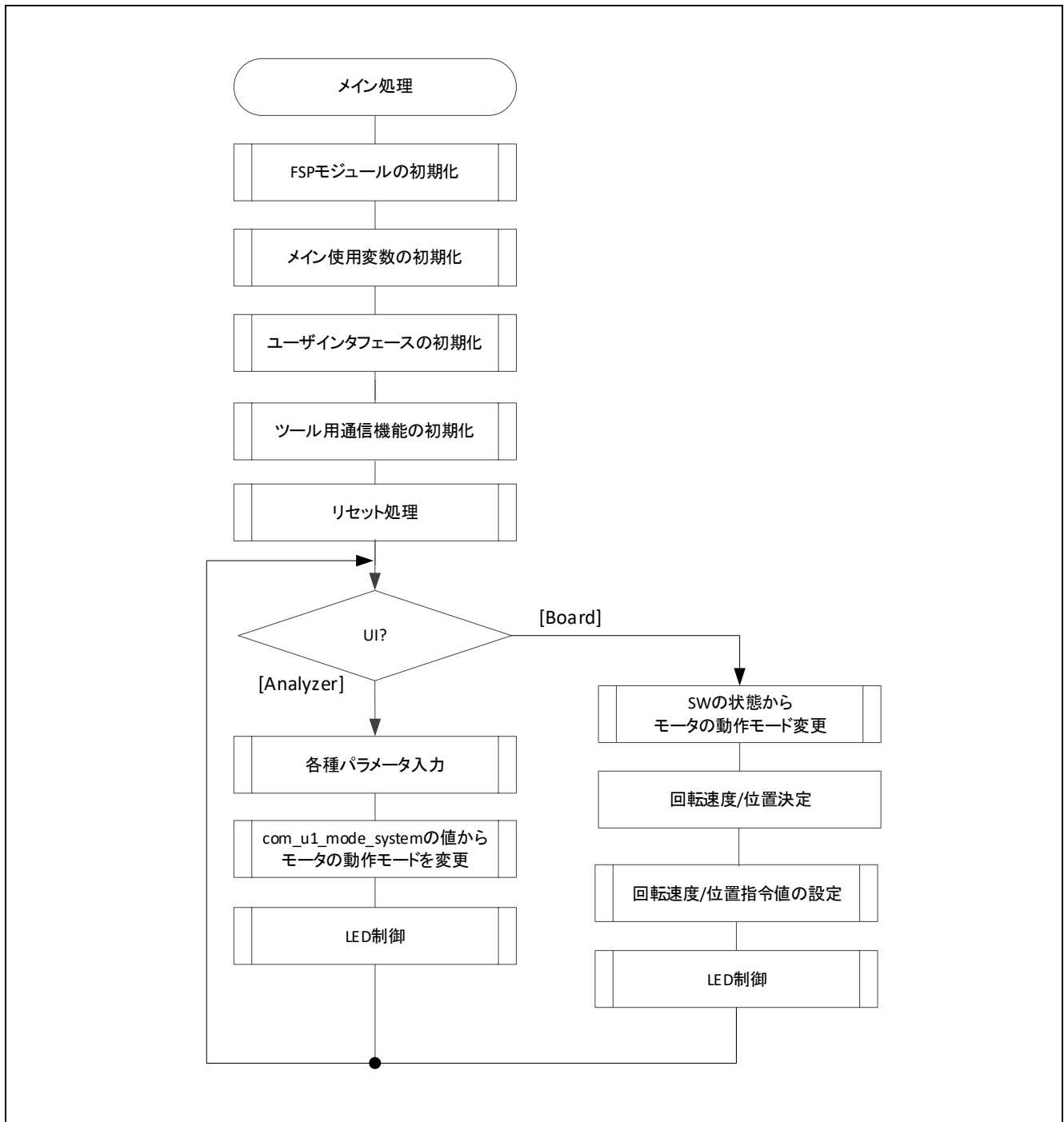


図 3-17 メイン処理フローチャート

3.4.2 50 [μs]周期割り込み（キャリア同期割り込み）処理

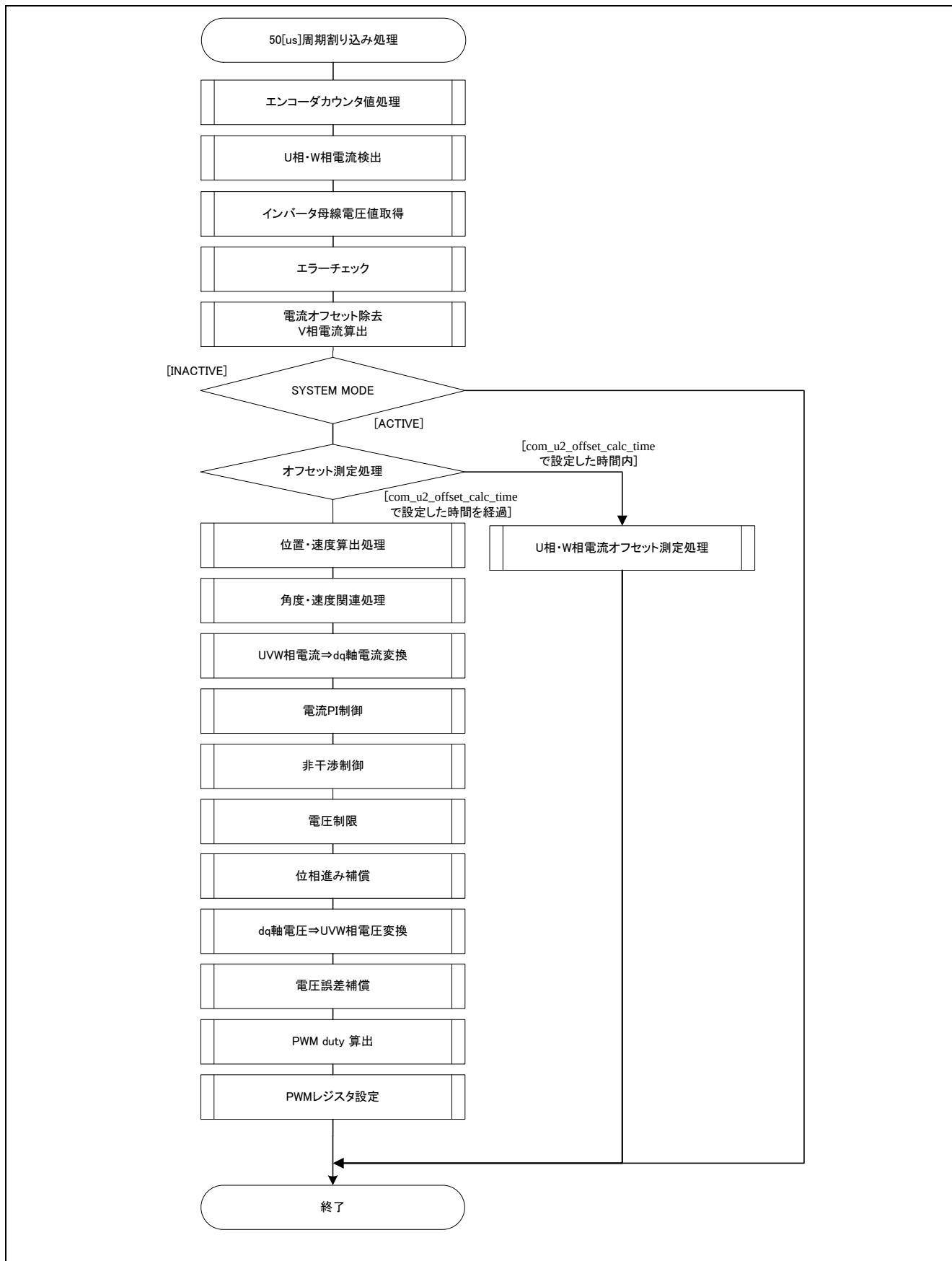


図 3-18 50[μs]周期割り込み処理フローチャート

3.4.3 500 [μs]周期割り込み処理

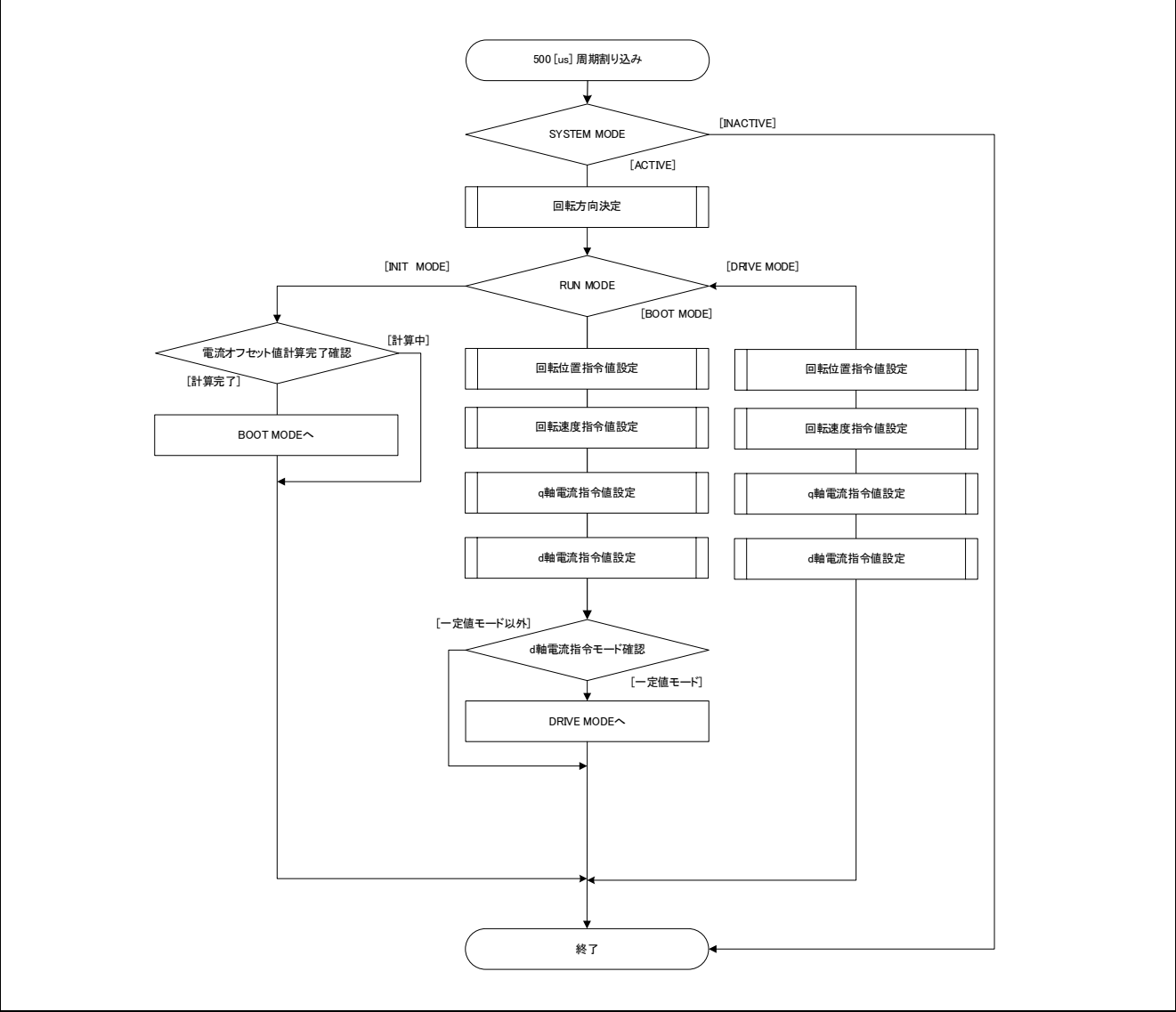


図 3-19 500 [μs]周期割り込み処理フローチャート

3.4.4 過電流検出割り込み処理

過電流検出割り込みは、サンプルソフトウェアソフトウェアにおける PWM 出力端子のハイインピーダンス制御条件である GTETRGC 出力レベル比較動作による出力短絡検出時に発生する割り込みです。そのため、本割り込み処理の実行開始時点では既に PWM 出力端子はハイインピーダンス状態になっており、モータへの出力は停止しています。

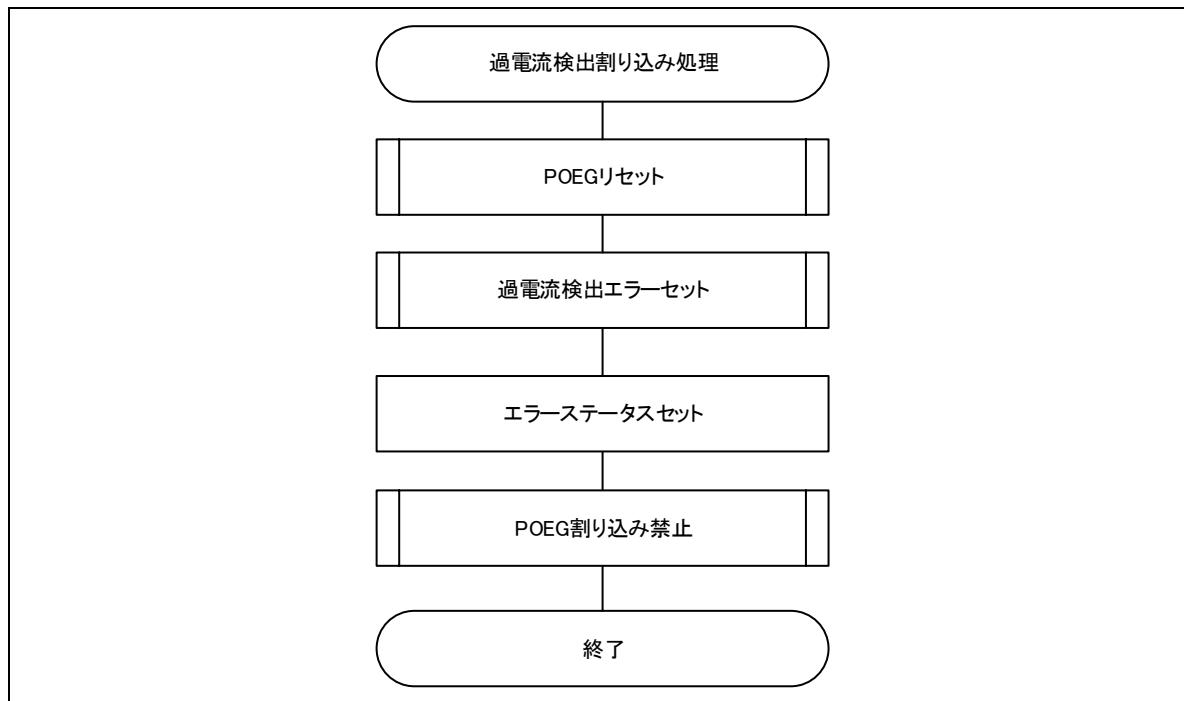


図 3-20 過電流検出割り込み処理フローチャート

3.4.5 エンコーダ信号割り込み処理

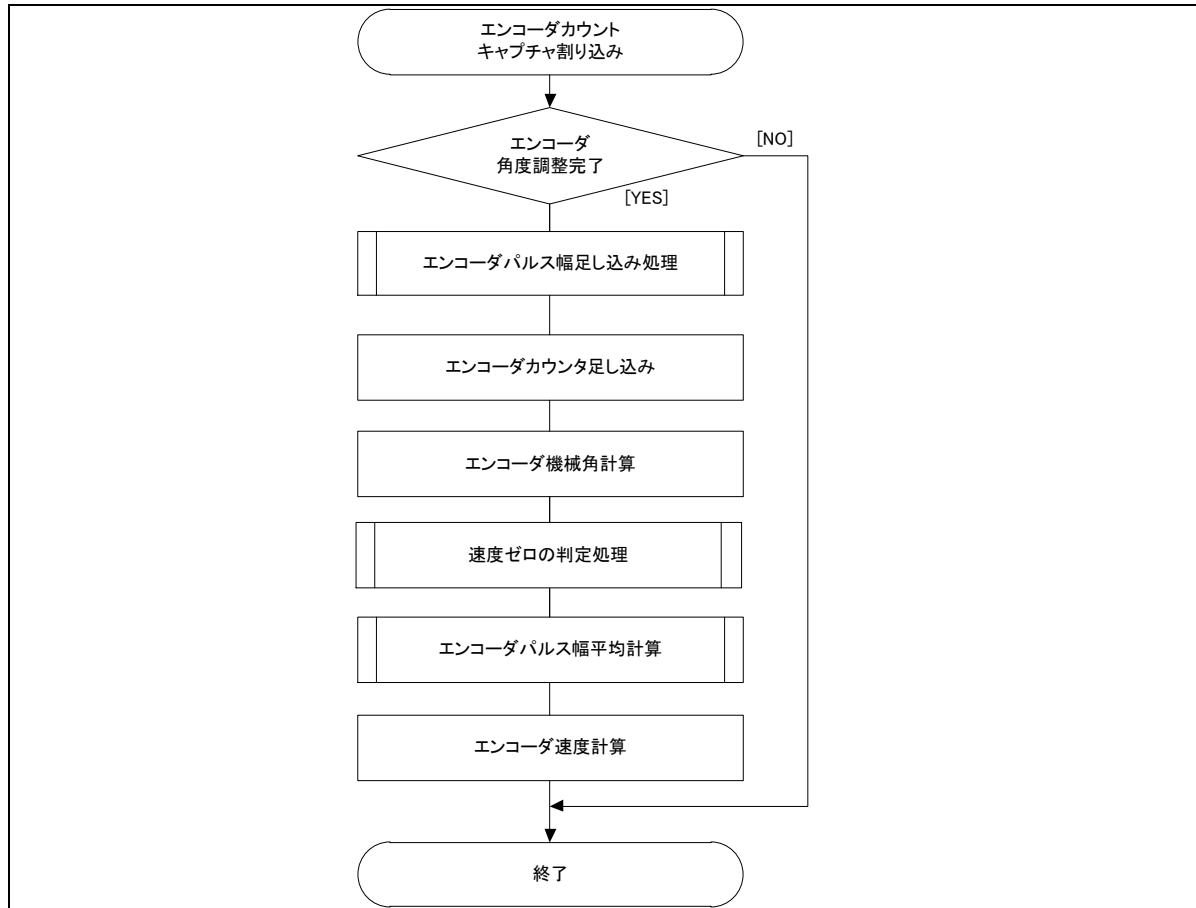


図 3-21 エンコーダ信号割り込み処理フローチャート

4. 評価環境説明

サンプルソフトウェアについて説明します。

4.1 動作環境

表 4-1 に、サンプルソフトウェアをビルドおよびデバッグするためのハードウェア要件を示します。

表 4-1 エンコーダ利用ベクトル制御ソフトウェア基本仕様

項目	内容
インバータボード	RA6T1-RSSK [RTK0EM0000B10020BJ]
CPU ボード	RA6T1 CPU Card [RTK0EM0013C01201BJ]
モータ	ブラシレス DC モータ (BLY171D-24V-4000)
オンチップデバッグエミュレータ	RA6T1 CPU カードには、オンボードデバッガ (J-Link OB) が搭載されているため、エミュレータを用意する必要はありません。

表 4-2 に、サンプルソフトウェアをビルドおよびデバッグするためのソフトウェア要件を示します。

表 4-2 エンコーダ利用ベクトル制御ソフトウェア基本仕様

項目		バージョン	内容
GCC	e2 studio	2021-10	Integrated development environment (IDE) for Renesas devices.
	GCC ARM Embedded	V10.3.1.20210824	C/C++ Compiler. (Download from e2 studio installer)
	Renesas Flexible Software Package (FSP)	V3.5.0 以降	Software package for writing applications for the RA microcontroller series.

4.2 プロジェクトのインポート

サンプルソフトウェアは、以下の手順で e2 studio にインポートできます。

1. File → Import

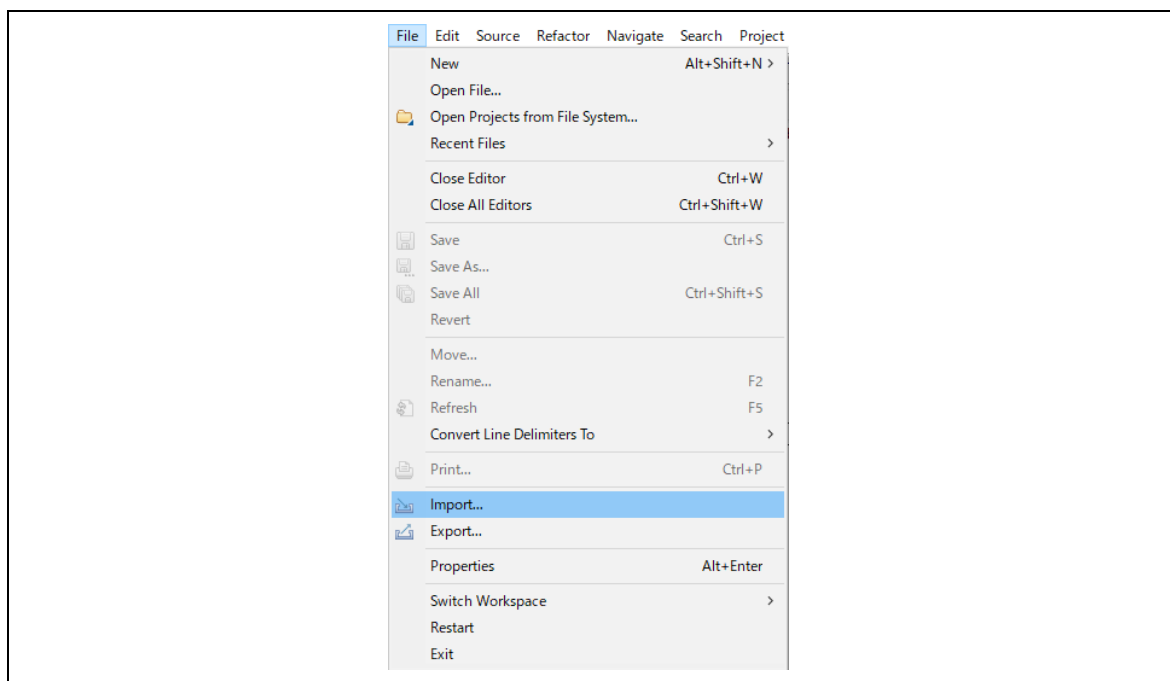


図 4-1 ファイルメニュー

2. 「Existing Projects into Workspace」を選択し、[次へ]ボタンをクリックします。

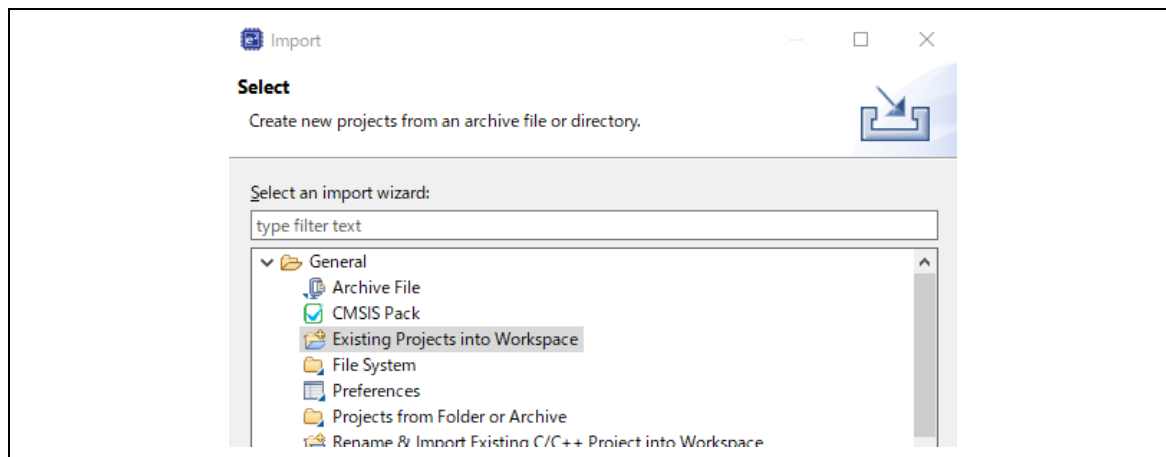


図 4-2 インポートメニュー

3. プロジェクトファイルを選択します。 Finish ボタンをクリックすると、プロジェクトがインポートされます。

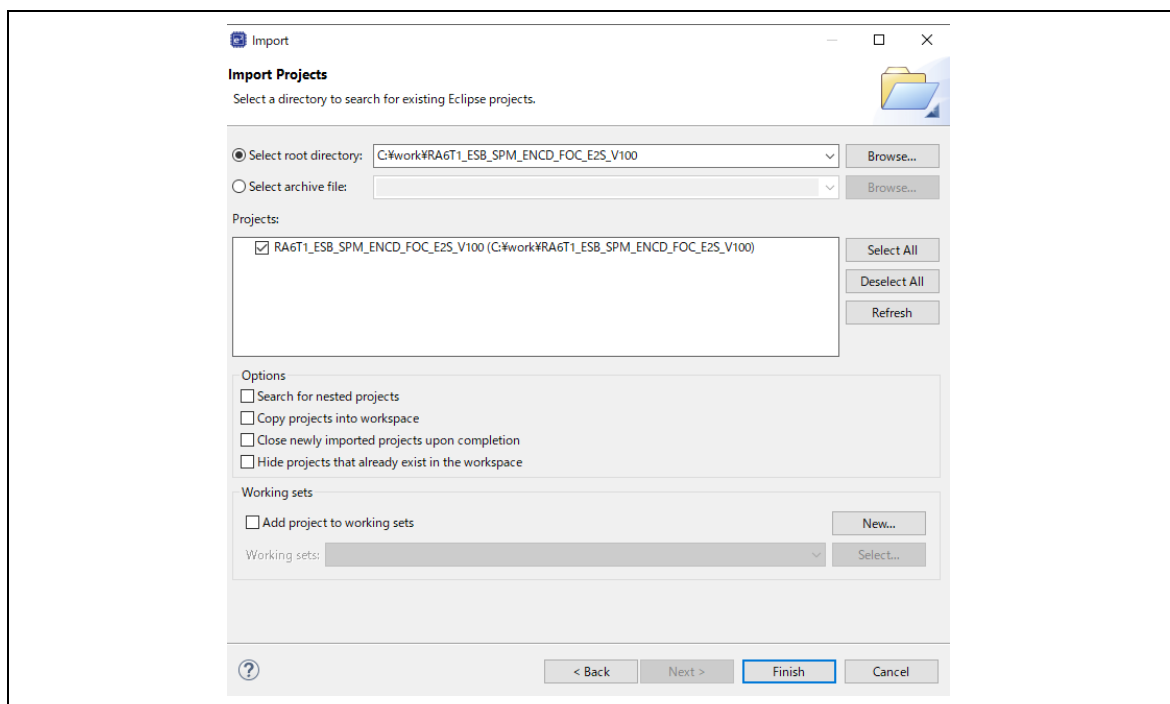


図 4-3 プロジェクトのインポート

4.3 ビルドとデバッグ

「e2 studio ユーザーズマニュアル入門ガイド (R20UT4204)」を参照してください。

4.4 サンプルソフトウェアの操作概要

4.4.1 クイックスタート

モータ制御開発支援ツール「Renesas Motor Workbench」を使用せずにサンプルコードを動作させる場合、下記の手順でクイックスタートサンプルプロジェクトを実行します。

- (1) 安定化電源投入後、またはリセット後はインバータボード上の LED1、LED2 は消灯状態で、モータは停止しています。
- (2) インバータボード上のトグルスイッチ(SW1)を ON にするとモータが回転します。トグルスイッチ(SW1)を切り替えるごとにモータの回転開始/停止を繰り返します。モータが正常に回転している場合はインバータボード上の LED1 が点灯します。このとき、インバータボード上の LED2 が点灯している場合はエラーが発生しています。
- (3) モータの回転方向を変更する場合は、インバータボード上のボリューム抵抗(VR)で調整します。
 - ・ボリューム抵抗(VR)を右に回す：時計回りに回転
 - ・ボリューム抵抗(VR)を左に回す：反時計回りに回転
- (4) エラーが発生した場合、インバータボード上の LED2 が点灯し、回転が停止します。復帰するためにはインバータボードのトグルスイッチ(SW1)を OFF にした上でプッシュスイッチ(SW2)を押してください。
- (5) 動作確認を終了する場合は、モータの回転が停止していることを確認し、安定化電源の出力を OFF にします。

4.5 モータ制御開発支援ツール「Renesas Motor Workbench」

4.5.1 概要

サンプルソフトウェアでは、モータ制御開発支援ツール「Renesas Motor Workbench」をユーザインタフェース(回転/停止指令、回転速度指令等)として使用します。使用方法などの詳細は「Renesas Motor Workbench ユーザーズマニュアル」を参照してください。

モータ制御開発支援ツール「Renesas Motor Workbench」は弊社 WEB サイトより入手してください。



図 4-4 Renesas Motor Workbench 外観

モータ制御開発支援ツール「Renesas Motor Workbench」の使い方



- ① ツールアイコン  をクリックしツールを起動する。
- ② Main Window の MENU バーから、[File] → [Open RMT File(O)]を選択。
プロジェクトフォルダの“src/application/user_interface/ics”フォルダ内にある RMT ファイルを読み込む。
- ③ “Connection”の COM で接続されたキットの COM を選択する。
- ④ 右側の Select Tool の Easy または Analyzer ボタンをクリックする。
- ⑤ “4.5.2 Easy 機能操作例”または“4.5.4 Analyzer 機能操作例”を元にモータを駆動させる。

4.5.2 Easy 機能操作例

Easy 機能を使用し、モータを操作する例を以下に示します。

4.5.2.1 位置制御

- 制御モードを Position に設定する

- ① Position タブを選択する。
- ② “Position”を ON にする。

すでに ON になっていた場合は、一度 OFF にしてから再度 ON にしてください。

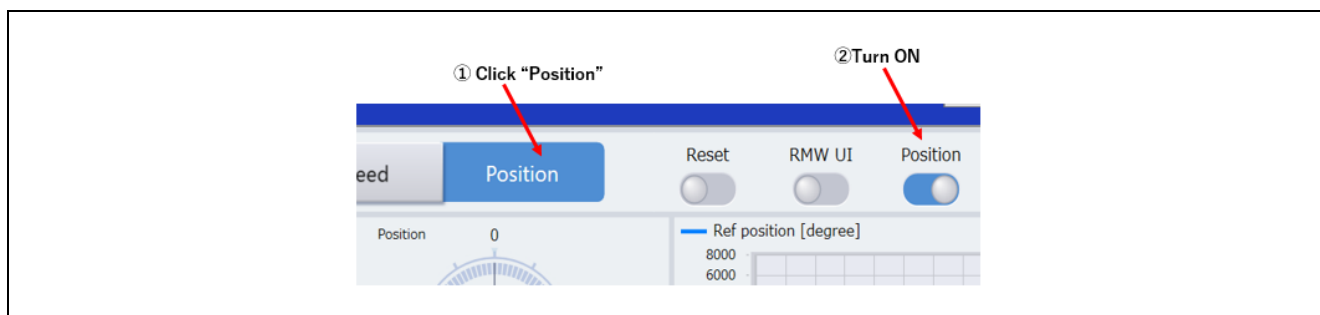


図 4-5 制御モードを Position に設定する手順

- ユーザインタフェースを Renesas Motor Workbench 使用に変更する

- ① “RMW UI”を ON にする。

すでに ON になっていた場合は、一度 OFF にしてから再度 ON にしてください。

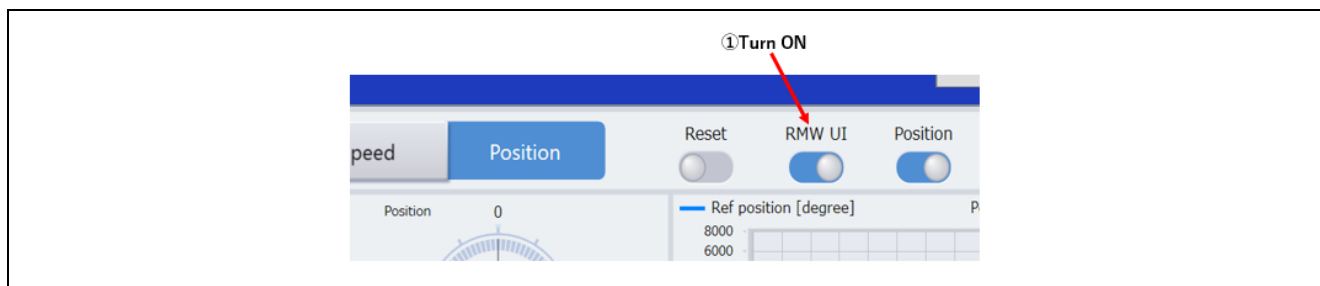


図 4-6 Renesas Motor Workbench 使用に変更する手順

- モータを回転させる

- ① “Run”ボタンを押す。
- ② 指令位置を“Ref position”スライダで入力する。

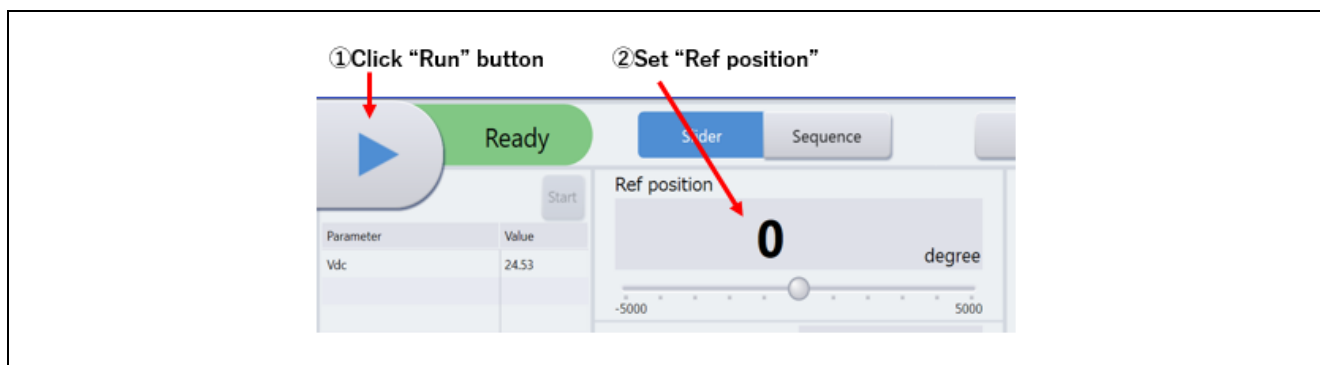


図 4-7 モータ回転の手順

- モータを停止させる
 - “Stop”ボタンを押す。

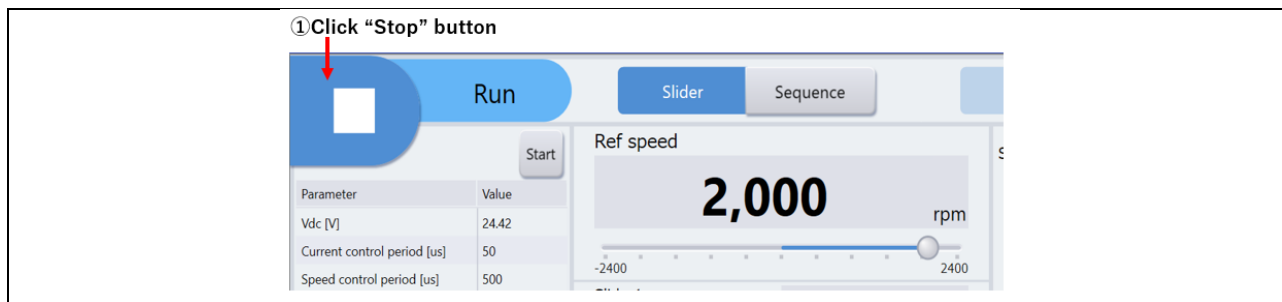


図 4-8 モータ停止の手順

- 止まってしまった（エラー）場合の処理
 - “Reset”スイッチを ON にする。
 - “Reset”スイッチを OFF にする。

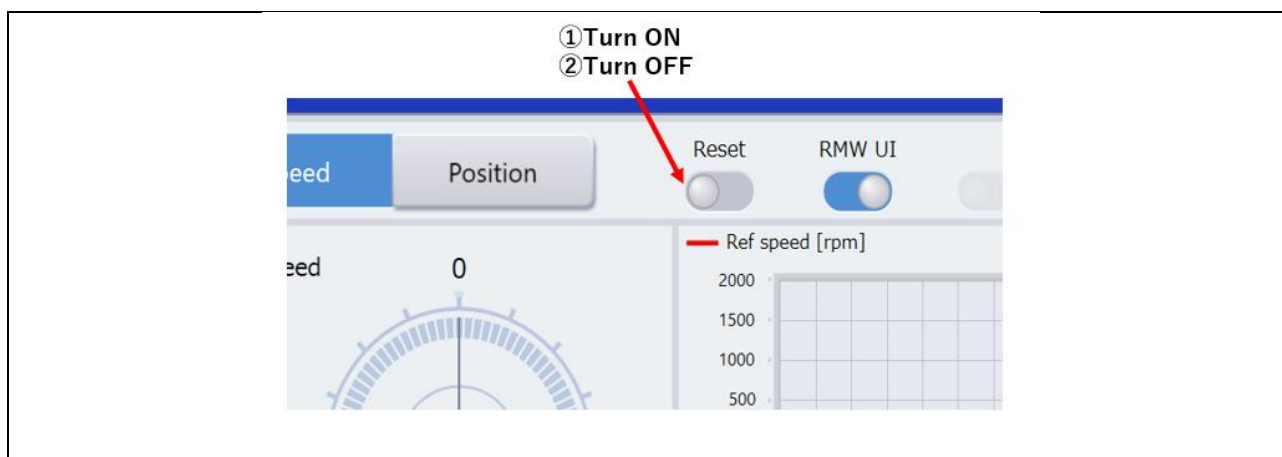


図 4-9 エラー解除の手順

4.5.2.2 速度制御

- 制御モードを Speed に設定する
 - Speed タブを選択する。
 - “Speed”を ON にする。
すでに ON になっていた場合は、一度 OFF にしてから再度 ON にしてください。

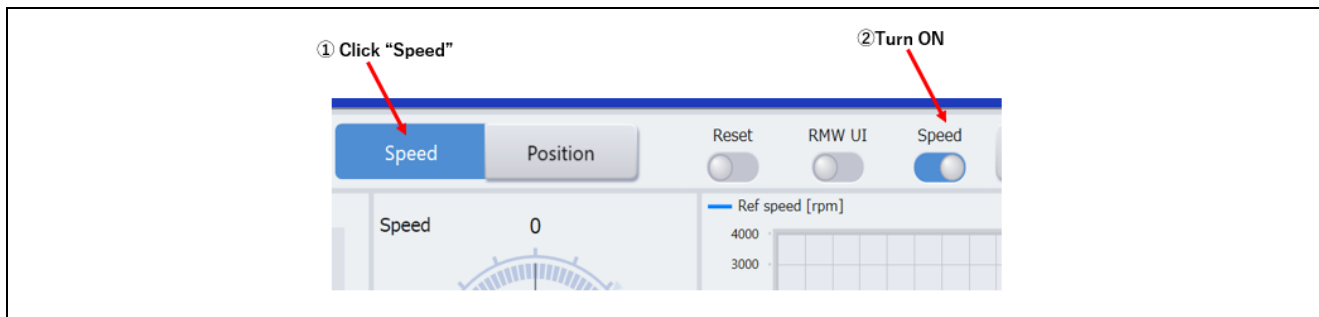


図 4-10 制御モードを Speed に設定する手順

- ユーザインタフェースを Renesas Motor Workbench 使用に変更する
 - “RMW UI”を ON にする。
すでに ON になっていた場合は、一度 OFF にしてから再度 ON にしてください。

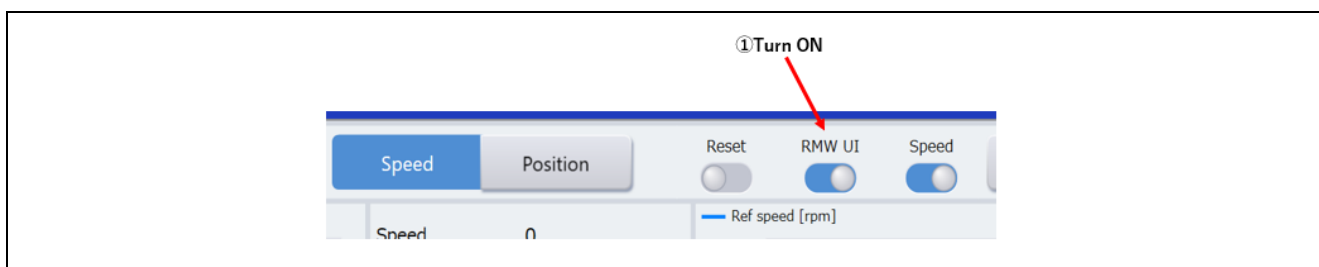


図 4-11 Renesas Motor Workbench 使用に変更する手順

- モータを回転させる
 - “Run”ボタンを押す。
 - 指令回転速度を“Ref speed”スライダで入力する。

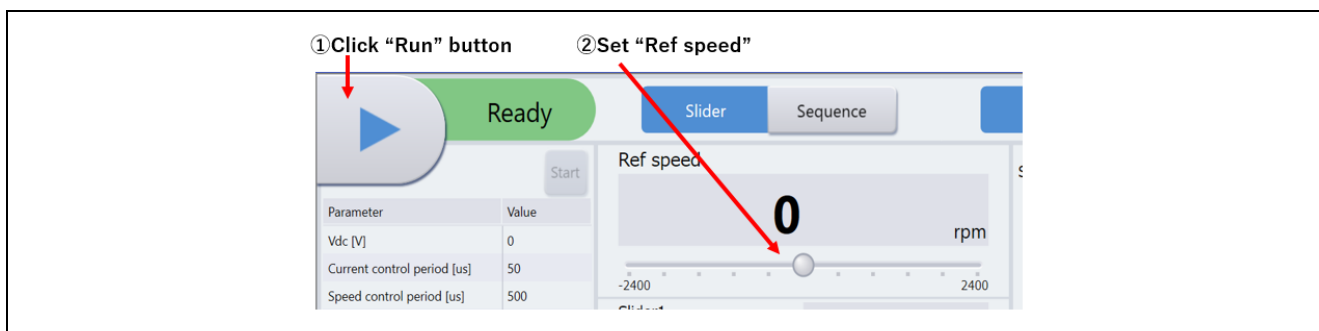


図 4-12 モータ回転の手順

- モータを停止させる
 - “Stop”ボタンを押す。

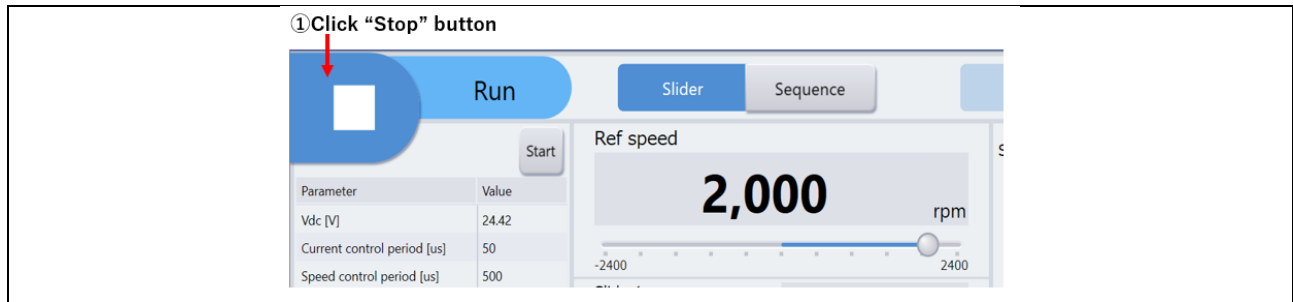


図 4-13 モータ停止の手順

- 止まってしまった（エラー）場合の処理
 - “Reset”スイッチを ON にする。
 - “Reset”スイッチを OFF にする。

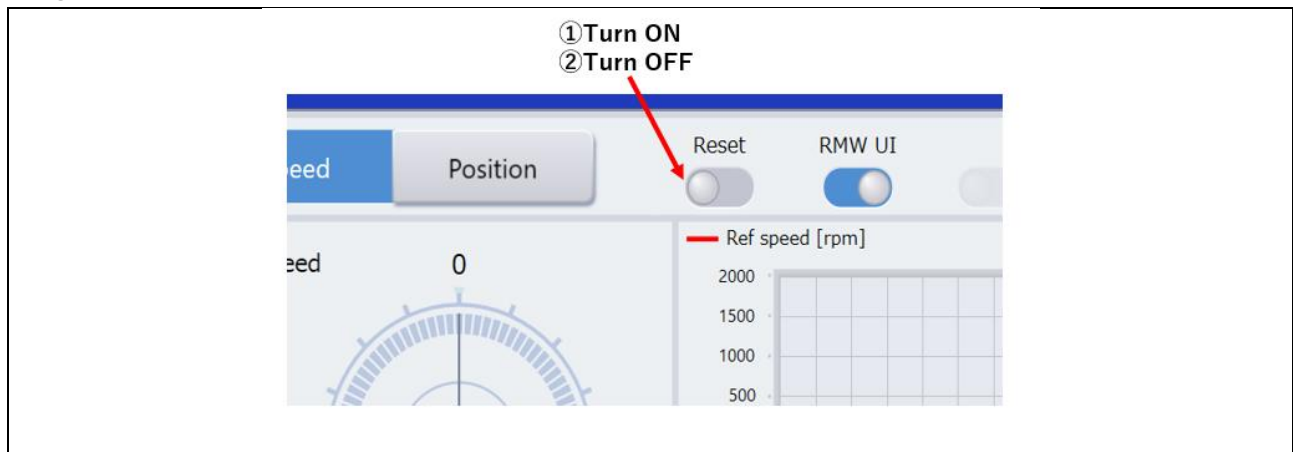


図 4-14 エラー解除の手順

4.5.3 Analyzer 機能用変数一覧

Analyzer ユーザインタフェース使用時の入力用変数一覧を表 4-3 に示します。なお、これらの変数への入力値は com_u1_enable_write に g_u1_enable_write と同じ値を書込んだ場合に対応する変数へ反映されます。ただし、(*)が付けられた変数は com_u1_enable_write に依存しません。

表 4-3 Analyzer 機能入力用変数一覧

変数名	型	内容
com_u1_sw_userif (*)	uint8_t	ユーザインタフェーススイッチ 0 : RMW Analyzer 使用 1 : ボード使用 (デフォルト)
com_u1_mode_system (*)	uint8_t	ステータス管理 0 : ストップモード、1 : ランモード、3 : リセット
com_u1_ctrl_loop_mode	uint8_t	制御ループの切換え 0 : 速度制御 1 : 位置制御(デフォルト)
com_f4_ref_speed_rpm	float	速度指令値 (機械角) [rpm]
com_s2_ref_position_deg	int16_t	位置指令値 (機械角) [度]
com_u2_mtr_pp	uint16_t	極対数
com_f4_mtr_r	float	抵抗[Ω]
com_f4_mtr_ld	float	d 軸インダクタンス[H]
com_f4_mtr_lq	float	q 軸インダクタンス[H]
com_f4_mtr_m	float	磁束[Wb]
com_f4_mtr_j	float	イナーシャ[kgm ²]
com_f4_pos_omega	float	位置制御系固有周波数
com_f4_sob_omega	float	速度オブザーバ固有周波数
com_f4_sob_zeta	float	速度オブザーバ減衰係数
com_f4_speed_omega	float	速度制御系固有周波数[Hz]
com_f4_speed_zeta	float	速度制御系減衰係数
com_f4_current_omega	float	電流制御系固有周波数[Hz]
com_f4_current_zeta	float	電流制御系減衰係数
com_f4_ol_ref_id	float	オープンループ制御時 d 軸電流指令値[A]
com_f4_id_up_time	float	d 軸電流指令値加算時間[ms]
com_f4_max_speed_rpm	float	速度最大値(機械角) [rpm]
com_f4_speed_limit_rpm	float	速度リミット[rpm]
com_u2_pos_dead_band	uint16_t	不感帯(エンコーダパルス数)
com_u2_pos_band_limit	uint16_t	位置誤差ゼロ範囲
com_u2_encd_cpr	uint16_t	エンコーダパルス数
com_u2_interval_time	uint16_t	位置応答定常待ち時間
com_f4_accel_time	float	加速時間[s] (位置指令値作成用)
com_f4_speed_rate_limit	float	速度指令最大増減幅[rad/s] (速度制御時使用)
com_f4_overcurrent_limit	float	電流リミット[A]
com_f4_iq_limit	float	q 軸電流リミット[A]
com_u1_enable_write	uint8_t	変数書き換え許可 (g_u1_enable_write と同じ値を書き込んだ場合書き込み許可)

4.5.4 Analyzer 機能操作例

Analyzer 機能を使用し、モータを操作する例を以下に示します。操作は、図 4-4 で示す”Control Window”で行います。”Control Window”の詳細は、「Renesas Motor Workbench ユーザーズマニュアル」を参照してください。

- ユーザインタフェースを Analyzer 使用に変更する
 - ① “com_u1_sw_userif”の[W?]欄に“チェック”が入っていることを確認する。
 - ② [Write]欄に 0 を入力する。
 - ③ “Write”ボタンを押す。
- モータを回転させる
 - ① “com_u1_mode_system”、“com_s2_ref_position_deg”、“com_u1_enable_write”の[W?]欄に“チェック”が入っていることを確認する。
 - ② 指令位置を“com_s2_ref_position_deg”の[Write]欄に入力する。
 - ③ “Write”ボタンを押す。
 - ④ “Read”ボタンを押して現在の“com_s2_ref_position_deg”、“g_u1_enable_write”の[Read]欄を確認する。
 - ⑤ MCU 内の変数値へ反映させるため、“com_u1_enable_write”に④で確認した、“g_u1_enable_write”と同じ値を入力する。
 - ⑥ “com_u1_mode_system”の[Write]欄に“1”を入力する。
 - ⑦ “Write”ボタンを押す。

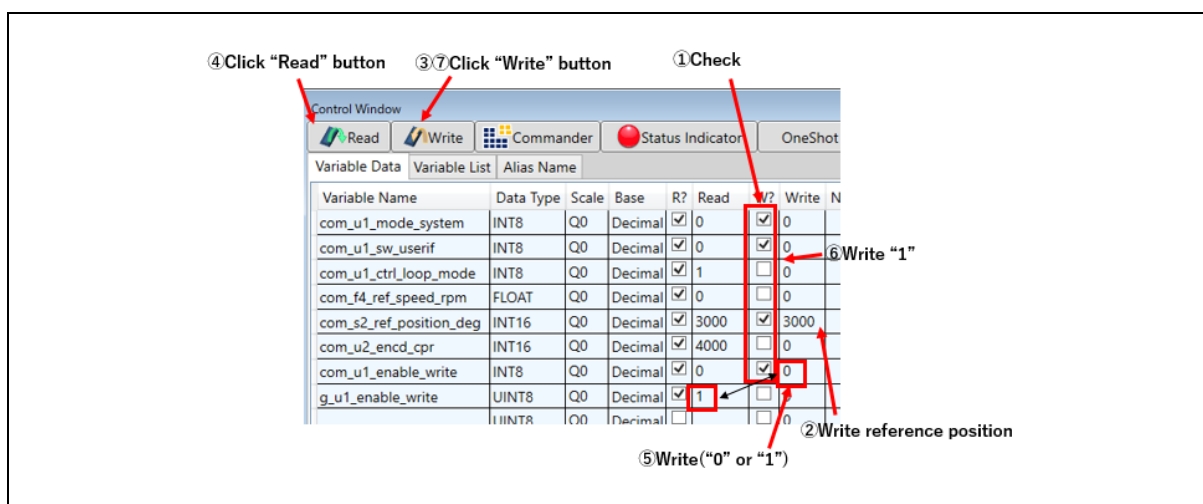


図 4-15 モータ回転の手順

- モータを停止させる
 - ① “com_u1_mode_system”の[Write]欄に“0”を入力する。
 - ② “Write”ボタンを押す。

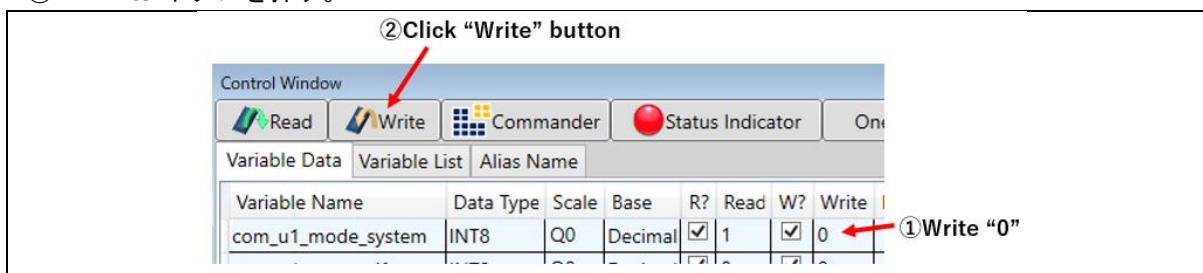


図 4-16 モータ停止の手順

- 止まってしまった（エラー）場合の処理
 - ① “com_u1_mode_system”の[Write]欄に“3”を入力する。
 - ② “Write”ボタンを押す。

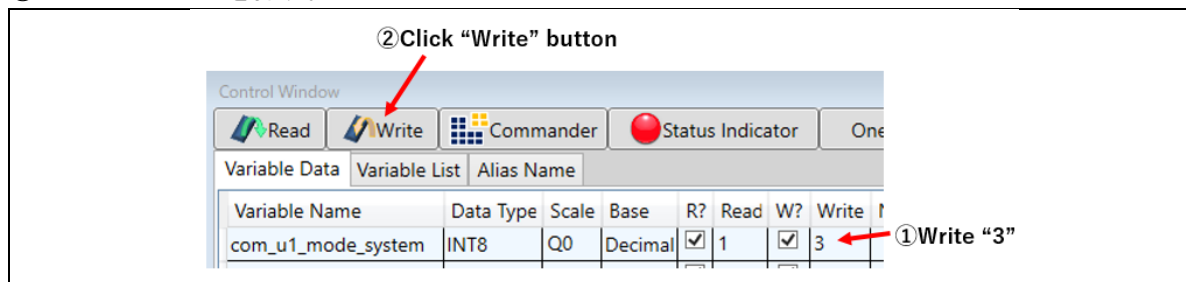


図 4-17 エラー解除の手順

4.5.5 Tuner 機能

Tuner 機能を使用するには、Renesas Motor Workbench が提供する実行ファイルを用います。

Tuner 機能の用法については、Renesas Motor Workbench のダウンロードファイルに同梱されている Tuner 機能説明書(R20AN0528)を参照ください。

5. 参考ドキュメント

RA6T1 グループ ユーザーズマニュアル ハードウェア編 (R01UH0897)

RA Flexible Software Package Documentation

永久磁石同期モータのエンコーダベクトル制御 アルゴリズム編 (R01AN3789)

Renesas Motor Workbench ユーザーズマニュアル (R21UZ0004)

Evaluation System for BLDC Motor ユーザーズマニュアル (R12UZ0062)

Motor Control Evaluation System for RA Family (R12UZ0078)

RA6T1 CPU カード ユーザーズマニュアル (R12UZ0077)

改訂記録

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
1.00	2021.06.29	-	新規発行
1.01	2021.09.24	23	3.5 章を追加
1.10	2021.12.17	-	FSP V3.5.0 をサポート
1.11	2022.10.18	-	FSP V4.1.0 をサポート

製品ご使用上の注意事項

ここでは、マイコン製品全体に適用する「使用上の注意事項」について説明します。個別の使用上の注意事項については、本ドキュメントおよびテクニカルアップデートを参照してください。

1. 静電気対策

CMOS 製品の取り扱いの際は静電気防止を心がけてください。CMOS 製品は強い静電気によってゲート絶縁破壊を生じることがあります。運搬や保存の際には、当社が出荷梱包に使用している導電性のトレーやマガジンケース、導電性の緩衝材、金属ケースなどを利用し、組み立て工程にはアースを施してください。プラスチック板上に放置したり、端子を触ったりしないでください。また、CMOS 製品を実装したボードについても同様の扱いをしてください。

2. 電源投入時の処置

電源投入時は、製品の状態は不定です。電源投入時には、LSI の内部回路の状態は不確定であり、レジスタの設定や各端子の状態は不定です。外部リセット端子でリセットする製品の場合、電源投入からリセットが有効になるまでの期間、端子の状態は保証できません。同様に、内蔵パワーオンリセット機能を使用してリセットする製品の場合、電源投入からリセットのかかる一定電圧に達するまでの期間、端子の状態は保証できません。

3. 電源オフ時における入力信号

当該製品の電源がオフ状態のときに、入力信号や入出力プルアップ電源を入れないでください。入力信号や入出力プルアップ電源からの電流注入により、誤動作を引き起こしたり、異常電流が流れ内部素子を劣化させたりする場合があります。資料中に「電源オフ時における入力信号」についての記載のある製品は、その内容を守ってください。

4. 未使用端子の処理

未使用端子は、「未使用端子の処理」に従って処理してください。CMOS 製品の入力端子のインピーダンスは、一般に、ハイインピーダンスとなっています。未使用端子を開放状態で動作させると、誘導現象により、LSI 周辺のノイズが印加され、LSI 内部で貫通電流が流れたり、入力信号と認識されて誤動作を起こす恐れがあります。

5. クロックについて

リセット時は、クロックが安定した後、リセットを解除してください。プログラム実行中のクロック切り替え時は、切り替え先クロックが安定した後に切り替えてください。リセット時、外部発振子（または外部発振回路）を用いたクロックで動作を開始するシステムでは、クロックが十分安定した後、リセットを解除してください。また、プログラムの途中で外部発振子（または外部発振回路）を用いたクロックに切り替える場合は、切り替え先のクロックが十分安定してから切り替えてください。

6. 入力端子の印加波形

入力ノイズや反射波による波形歪みは誤動作の原因になりますので注意してください。CMOS 製品の入力がノイズなどに起因して、 V_{IL} (Max.) から V_{IH} (Min.) までの領域にとどまるような場合は、誤動作を引き起こす恐れがあります。入力レベルが固定の場合はもちろん、 V_{IL} (Max.) から V_{IH} (Min.) までの領域を通過する遷移期間中にチャタリングノイズなどが入らないように使用してください。

7. リザーブアドレス（予約領域）のアクセス禁止

リザーブアドレス（予約領域）のアクセスを禁止します。アドレス領域には、将来の拡張機能用に割り付けられている リザーブアドレス（予約領域）があります。これらのアドレスをアクセスしたときの動作については、保証できませんので、アクセスしないようにしてください。

8. 製品間の相違について

型名の異なる製品に変更する場合は、製品型名ごとにシステム評価試験を実施してください。同じグループのマイコンでも型名が違えば、フラッシュメモリ、レイアウトパターンの相違などにより、電気的特性の範囲で、特性値、動作マージン、ノイズ耐量、ノイズ輻射量などが異なる場合があります。型名が違う製品に変更する場合は、個々の製品ごとにシステム評価試験を実施してください。

ご注意書き

1. 本資料に記載された回路、ソフトウェアおよびこれらに関連する情報は、半導体製品の動作例、応用例を説明するものです。お客様の機器・システムの設計において、回路、ソフトウェアおよびこれらに関連する情報を使用する場合には、お客様の責任において行ってください。これらの使用に起因して生じた損害（お客様または第三者いずれに生じた損害も含まれます。以下同じです。）に関し、当社は、一切その責任を負いません。
 2. 当社製品、本資料に記載された製品データ、図、表、プログラム、アルゴリズム、応用回路例等の情報の使用に起因して発生した第三者の特許権、著作権その他の知的財産権に対する侵害またはこれらに関する紛争について、当社は、何らの保証を行うものではなく、また責任を負うものではありません。
 3. 当社は、本資料に基づき当社または第三者の特許権、著作権その他の知的財産権を何ら許諾するものではありません。
 4. 当社製品を、全部または一部を問わず、改造、改変、複製、リバースエンジニアリング、その他、不適切に使用しないでください。かかる改造、改変、複製、リバースエンジニアリング等により生じた損害に関し、当社は、一切その責任を負いません。
 5. 当社は、当社製品の品質水準を「標準水準」および「高品質水準」に分類しており、各品質水準は、以下に示す用途に製品が使用されることを意図しております。
標準水準： コンピュータ、OA 機器、通信機器、計測機器、AV 機器、家電、工作機械、パーソナル機器、産業用ロボット等
高品質水準： 輸送機器（自動車、電車、船舶等）、交通管制（信号）、大規模通信機器、金融端末基幹システム、各種安全制御装置等
当社製品は、データシート等により高信頼性、Harsh environment 向け製品と定義しているものを除き、直接生命・身体に危害を及ぼす可能性のある機器・システム（生命維持装置、人体に埋め込み使用するもの等）、もしくは多大な物的損害を発生させるおそれのある機器・システム（宇宙機器と、海底中継器、原子力制御システム、航空機制御システム、プラント基幹システム、軍事機器等）に使用されることを意図しておらず、これらの用途に使用することは想定していません。たとえ、当社が想定していない用途に当社製品を使用したことにより損害が生じても、当社は一切その責任を負いません。
 6. 当社製品をご使用の際は、最新の製品情報（データシート、ユーザーズマニュアル、アプリケーションノート、信頼性ハンドブックに記載の「半導体デバイスの使用上の一般的な注意事項」等）をご確認の上、当社が指定する最大定格、動作電源電圧範囲、放熱特性、実装条件その他指定条件の範囲内でご使用ください。指定条件の範囲を超えて当社製品をご使用された場合の故障、誤動作の不具合および事故につきましては、当社は、一切その責任を負いません。
 7. 当社は、当社製品の品質および信頼性の向上に努めていますが、半導体製品はある確率で故障が発生したり、使用条件によっては誤動作したりする場合があります。また、当社製品は、データシート等において高信頼性、Harsh environment 向け製品と定義しているものを除き、耐放射線設計を行っておりません。仮に当社製品の故障または誤動作が生じた場合であっても、人身事故、火災事故その他社会的損害等を生じさせないよう、お客様の責任において、冗長設計、延焼対策設計、誤動作防止設計等の安全設計およびエージング処理等、お客様の機器・システムとしての出荷保証を行ってください。特に、マイコンソフトウェアは、単独での検証は困難なため、お客様の機器・システムとしての安全検証をお客様の責任で行ってください。
 8. 当社製品の環境適合性等の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合せください。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、適用される環境関連法令を十分調査のうえ、かかる法令に適合するようご使用ください。かかる法令を遵守しないことにより生じた損害に関し、当社は、一切その責任を負いません。
 9. 当社製品および技術を国内外の法令および規則により製造・使用・販売を禁止されている機器・システムに使用することはできません。当社製品および技術を輸出、販売または移転等する場合は、「外国為替及び外国貿易法」その他日本国および適用される外国の輸出管理関連法規を遵守し、それらの定めるところに従い必要な手続きを行ってください。
 10. お客様が当社製品を第三者に転売等される場合には、事前に当該第三者に対して、本ご注意書き記載の諸条件を通知する責任を負うものとしたします。
 11. 本資料の全部または一部を当社の文書による事前の承諾を得ることなく転載または複製することを禁じます。
 12. 本資料に記載されている内容または当社製品についてご不明な点がございましたら、当社の営業担当者までお問合せください。
- 注 1. 本資料において使用されている「当社」とは、ルネサス エレクトロニクス株式会社およびルネサス エレクトロニクス株式会社が直接的、間接的に支配する会社をいいます。
- 注 2. 本資料において使用されている「当社製品」とは、注 1 において定義された当社の開発、製造製品をいいます。

(Rev.4.0-1 2017.11)

本社所在地

〒135-0061 東京都江東区豊洲 3-2-24（豊洲フォレシア）

www.renesas.com

お問合せ窓口

弊社の製品や技術、ドキュメントの最新情報、最寄の営業お問合せ窓口に関する情報などは、弊社ウェブサイトをご覧ください。

www.renesas.com/contact/

商標について

ルネサスおよびルネサスロゴはルネサス エレクトロニクス株式会社の商標です。すべての商標および登録商標は、それぞれの所有者に帰属します。