

お客様各位

カタログ等資料中の旧社名の扱いについて

2010年4月1日を以ってNECエレクトロニクス株式会社及び株式会社ルネサステクノロジが合併し、両社の全ての事業が当社に承継されております。従いまして、本資料中には旧社名での表記が残っておりますが、当社の資料として有効ですので、ご理解の程宜しくお願ひ申し上げます。

ルネサスエレクトロニクス ホームページ (<http://www.renesas.com>)

2010年4月1日
ルネサスエレクトロニクス株式会社

【発行】ルネサスエレクトロニクス株式会社 (<http://www.renesas.com>)

【問い合わせ先】<http://japan.renesas.com/inquiry>

Not recommended
for new design

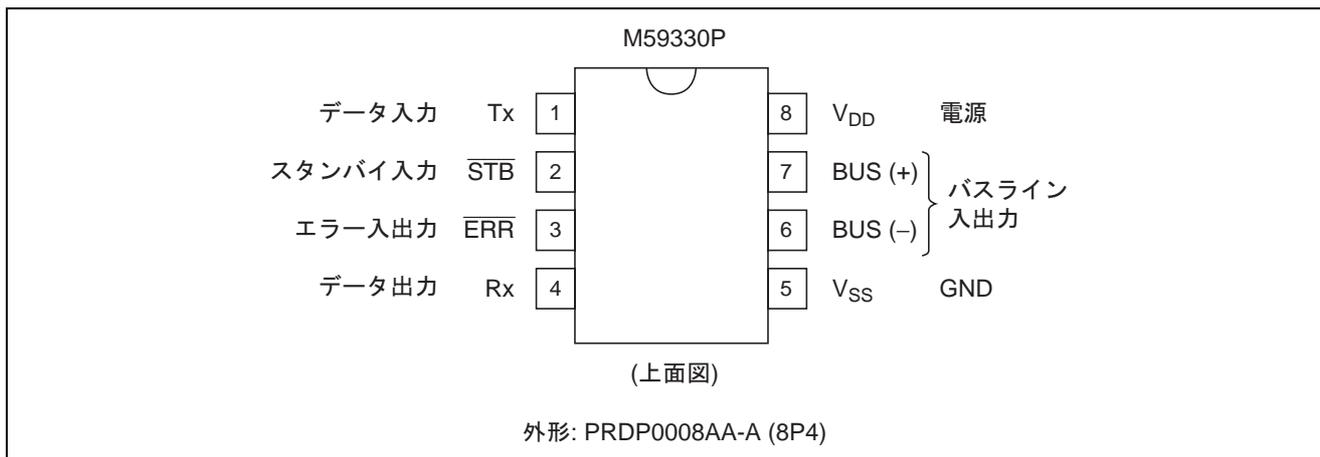
ご注意書き

1. 本資料に記載されている内容は本資料発行時点のものであり、予告なく変更することがあります。当社製品のご購入およびご使用にあたりましては、事前に当社営業窓口で最新の情報をご確認いただきますとともに、当社ホームページなどを通じて公開される情報に常にご注意ください。
2. 本資料に記載された当社製品および技術情報の使用に関連し発生した第三者の特許権、著作権その他の知的財産権の侵害等に関し、当社は、一切その責任を負いません。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。
3. 当社製品を改造、改変、複製等しないでください。
4. 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お客様または第三者に生じた損害に関し、当社は、一切その責任を負いません。
5. 輸出に際しては、「外国為替及び外国貿易法」その他輸出関連法令を遵守し、かかる法令の定めるところにより必要な手続を行ってください。本資料に記載されている当社製品および技術を大量破壊兵器の開発等の目的、軍事利用の目的その他軍事用途の目的で使用しないでください。また、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に使用することができません。
6. 本資料に記載されている情報は、正確を期すため慎重に作成したのですが、誤りがないことを保証するものではありません。万一、本資料に記載されている情報の誤りに起因する損害がお客様に生じた場合においても、当社は、一切その責任を負いません。
7. 当社は、当社製品の品質水準を「標準水準」、「高品質水準」および「特定水準」に分類しております。また、各品質水準は、以下に示す用途に製品が使われることを意図しておりますので、当社製品の品質水準をご確認ください。お客様は、当社の文書による事前の承諾を得ることなく、「特定水準」に分類された用途に当社製品を使用することができません。また、お客様は、当社の文書による事前の承諾を得ることなく、意図されていない用途に当社製品を使用することができません。当社の文書による事前の承諾を得ることなく、「特定水準」に分類された用途または意図されていない用途に当社製品を使用したことによりお客様または第三者に生じた損害等に関し、当社は、一切その責任を負いません。なお、当社製品のデータ・シート、データ・ブック等の資料で特に品質水準の表示がない場合は、標準水準製品であることを表します。
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
高品質水準： 輸送機器（自動車、電車、船舶等）、交通用信号機器、防災・防犯装置、各種安全装置、生命維持を目的として設計されていない医療機器（厚生労働省定義の管理医療機器に相当）
特定水準： 航空機器、航空宇宙機器、海底中継器、原子力制御システム、生命維持のための医療機器（生命維持装置、人体に埋め込み使用するもの、治療行為（患部切り出し等）を行うもの、その他直接人命に影響を与えるもの）（厚生労働省定義の高度管理医療機器に相当）またはシステム等
8. 本資料に記載された当社製品のご使用につき、特に、最大定格、動作電源電圧範囲、放熱特性、実装条件その他諸条件につきましては、当社保証範囲内でご使用ください。当社保証範囲を超えて当社製品をご使用された場合の故障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。
9. 当社は、当社製品の品質および信頼性の向上に努めておりますが、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、当社製品は耐放射線設計については行っておりません。当社製品の故障または誤動作が生じた場合も、人身事故、火災事故、社会的損害など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、機器またはシステムとしての出荷保証をお願いいたします。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、お客様が製造された最終の機器・システムとしての安全検証をお願いいたします。
10. 当社製品の環境適合性等、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。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、当社は、一切その責任を負いません。
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固くお断りいたします。
12. 本資料に関する詳細についてのお問い合わせその他お気付きの点等がございましたら当社営業窓口までご照会ください。

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とその総株主の議決権の過半数を直接または間接に保有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。

ピン配置



機能説明

ピン機能説明

ピン No.	ピン名	入出力	機能
1	Tx	入力	データ信号入力端子
2	STB	入力	スタンバイ信号入力端子 L: スタンバイモード, H: 通常動作
3	ERR	入出力	エラー信号出力端子およびエラーリセット入力端子 伝送路の異常検出時, "L"レベル出力 スタンバイモード時, "H"レベル入力でエラーリセット
4	Rx	出力	伝送路からの信号出力端子
5	V _{SS}	入力	グランド端子
6	BUS(-)	入出力	伝送路への信号出力端子および伝送路からの信号入力端子 (負論理)
7	BUS(+)	入出力	伝送路への信号出力端子および伝送路からの信号入力端子 (正論理)
8	V _{DD}	入力	電源端子

伝送路の異常検出と通信機能

M59330P はドライバの過電流検出機能と伝送信号の論理的異常検出機能により伝送路の異常検出を行い、エラー信号 (ERR (3 ピン) = "L") を出力します。

また、異常の起きた状態に応じて Rx 端子 (4 ピン) に出力する信号を切り替えることにより、異常発生後の通信を可能としています。

(1) 過電流検出

M59330P の BUS (+) 端子 (7 ピン) と BUS (-) 端子 (6 ピン) のドライバは過電流検出回路を備えています。ドライバに過大電流が流れた場合、そのドライバをオフし、エラー信号 (\overline{ERR} (3 ピン) = "L") を出力します。一度過電流を検出するとエラーリセットするまでそのドライバはオフ状態を維持します。

また、BUS (+) 端子 (7 ピン) と BUS (-) 端子 (6 ピン) のドライバはおのこの独立しており、異常の発生状況により両方ともオフする場合があります。

ドライバがオンするときの過度電流による誤動作防止のためフィルタを内蔵しており短時間 (数百 ns) の過電流状態は検出しません。検出電流は約 180mA に設定されています。

(2) 論理的異常検出

M59330P の伝送信号は互いに逆相で動作しており、その信号を比較することにより伝送路の異常を検出しています。伝送路 (BUS (+), BUS (-)) の伝送信号のエッジを基準にして設定時間後におのこの信号を比較し、不一致ならばどちらかの伝送路が異常とみなしてエラー信号 (\overline{ERR} (3 ピン) = "L") を出力します。設定時間内に次のエッジを検出したときは、そのエッジを新たな基準としてタイミングをとるため信号の不一致が設定時間以上続く場合に異常を検出します。設定時間は約 4.2 μ s に設定されています。

また、論理的異常検出は複数のエラーモードには対応していません。

また、論理的異常のみ検出した場合はドライバのオフはしません。異常検出でドライバをオフにするのは過電流検出したときのみです。

(3) 通信機能

M59330P は通常、BUS (+) (7 ピン) と BUS (-) (6 ピン) の差動信号を出力しています異常を検出した場合、その状態に応じて Rx 端子 (4 ピン) に出力する信号を切り替えています。

過電流検出をした場合は、過電流検出したドライバまたは伝送路の異常とみなし、エラー信号を出力すると同時に Rx 出力 (4 ピン) にはもう一方の伝送路の信号を出力します。前項(1) に述べたように両方のドライバをオフする場合があります。この場合、Rx 出力 (4 ピン) は "L" 固定となります。

論理的異常検出をした場合は、エラー信号 (\overline{ERR} (3 ピン) = "L") を出力すると同時に Rx 出力 (4 ピン) を "L" とします。エラー信号出力後、伝送信号のエッジが検出された伝送路を正常とみなし Rx 出力 (4 ピン) にはその信号を出力します。

エラー信号の出力および Rx 出力の切り替え動作は論理的異常検出より過電流検出が優先します。

表 1 異常モードと異常検出機能

	異常モード		エラー出力	異常検出後の通信	異常検出方法
1	BUS (+)	GND ショート	可	可	(2)
2		V _{DD} ショート	可	可	(1), (2)
3		オープン	可	可	(2)
4	BUS (-)	GND ショート	可	可	(1), (2)
5		V _{DD} ショート	可	可	(2)
6		オープン	可	可	(2)
7	BUS (+), BUS (-) ショート		可	否	(1)

エラーリセット

M59330P のエラー出力はスタンバイモード (\overline{STB} 端子 (2 ピン) = "L") にした後、 \overline{ERR} 端子 (3 ピン) に "H" レベルを入力することでリセットできます。この場合は、過電流検出および Rx 出力の切り替えなど異常検出に係わるすべての動作が解除されます。

スタンバイモード

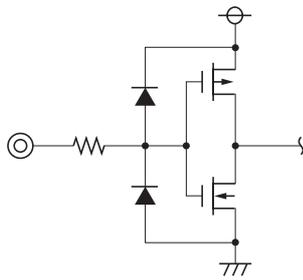
M59330P は \overline{STB} 端子 (2 ピン) を "L" レベルにすることで低消費電流モードにすることができます。

スタンバイモードではドライバおよび過電流検出機能は動作していませんが、論理的異常検出機能は動作しており過電流検出に係わる異常以外は検出が可能です。ただし、エラー信号の出力のみで Rx 出力信号の切り替えはしません。

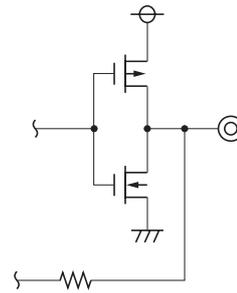
スタンバイモード時の Rx 出力は BUS (+) 信号と \overline{BUS} (-) 信号の論理和を出力しています。

入出力等価回路

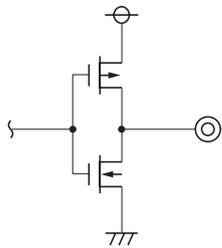
(1) Tx, $\overline{\text{STB}}$ 入力



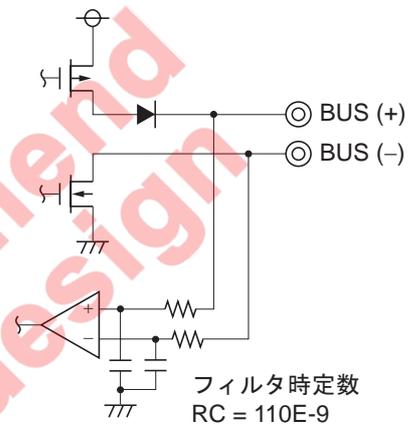
(2) $\overline{\text{ERR}}$ 入出力



(3) Rx出力



(4) BUS (+), BUS (-) 入出力



Not recommended
for new design

絶対最大定格

(指定のない場合は, Ta = -40 ~ 85°C)

項目	記号	規定値			単位	測定条件
		Min	Typ	Max		
電源電圧	V _{DD}	-0.3	—	6.5	V	
入力電圧	V _I	-0.3	—	V _{DD} +0.3	V	
出力電圧	V _O	-0.3	—	V _{DD} +0.3	V	
ドライバ出力電流	I _O	—	—	50	mA	BUS(+)
		-50	—	—		BUS(-)
許容損失	P _{max}	—	—	200	mW	
保存温度	T _{stg}	-50	—	125	°C	

【注】 すべての電圧は回路の V_{SS} 端子を基準とし, 最大および最小の値は絶対値表示とし, 電流の方向は回路に流入するときを正, 流出するときを負 (負記号) とする。

推奨動作条件

(指定のない場合は, Ta = -40 ~ 85°C)

項目	記号	規定値			単位	測定条件
		Min	Typ	Max		
電源電圧	V _{DD}	4.75	—	5.25	V	
BUS 抵抗	R _{BUS}	105	—	—	Ω	伝送レート = 41.6kbps
		105	—	—		伝送レート = 125 kbps
BUS 容量	C _{BUS}	—	—	10000	pF	伝送レート = 41.6 kbps, R _{BUS} = 378Ω
		—	—	3000		伝送レート = 125 kbps, R _{BUS} = 378Ω
動作周囲温度	T _{opr}	-40	—	85	°C	

電気的特性

(指定のない場合は, $T_a = 25^\circ\text{C}$, $V_{DD} = 5.0\text{V}$, 通常動作時)

項目	記号	規定値			単位	測定条件
		Min	Typ	Max		
電源電流 1	I_{DD1}	—	—	5.0	mA	$R_{BUS} = 105\Omega$, $T_x = \text{"L"}$, $\overline{STB} = \text{"H"}$
電源電流 2	I_{DD2}	—	—	55	mA	$R_{BUS} = 105\Omega$, $T_x = \text{"H"}$, $\overline{STB} = \text{"H"}$
電源電流 3	I_{DD3}	—	—	200	μA	$R_{BUS} = 105\Omega$, $T_x = \overline{STB} = \text{"H"}$
"H"入力スレッシュホールド電圧 1	V_{TH1}	2.2	—	3.2	V	ERR
"H"入力スレッシュホールド電圧 2	V_{TH2}	2.3	—	3.5	V	T_x , \overline{STB}
"L"入力スレッシュホールド電圧	V_{TL}	1.6	—	2.8	V	T_x , \overline{STB}
ヒステリシス幅	$ V_{HYSL} $	0.4	—	1.0	V	T_x , \overline{STB}
BUS 入力電圧範囲	V_{CIN}	V_{SS}	—	$V_{DD}-2.0$	V	BUS(+), BUS(-)
入力ヒステリシス幅	$ V_{HYSB} $	70	—	300	mV	BUS(+), BUS(-) 差動入力
BUS(+) リーク電流 1	I_{IPP1}	—	—	100	μA	電源 OFF 時 ($V_{DD} = 0\text{V}$), BUS(+) = 0V
BUS(+) リーク電流 2	I_{IDP1}	—	—	100	μA	電源 OFF 時 ($V_{DD} = 0\text{V}$), BUS(+) = 5V
BUS(+) リーク電流 3	I_{IPP2}	-20	—	—	μA	電源 ON 時, BUS(+) = 0V
BUS(+) リーク電流 4	I_{IDP2}	—	—	100	μA	電源 ON 時, BUS(+) = 5V
BUS(-) リーク電流 1	I_{IPM1}	—	—	100	μA	電源 OFF 時 ($V_{DD} = 0\text{V}$), BUS(-) = 5V
BUS(-) リーク電流 2	I_{IDM1}	—	—	100	μA	電源 OFF 時 ($V_{DD} = 0\text{V}$), BUS(-) = 0V
BUS(-) リーク電流 3	I_{IPM2}	—	—	20	μA	電源 ON 時, BUS(-) = 5V
BUS(-) リーク電流 4	I_{IDM2}	—	—	100	μA	電源 ON 時, BUS(-) = 0V
ドライバ・ドロップ電圧	V_{DROP1}	—	—	1.0	V	IBUS(+) = -50mA
	V_{DROP2}	—	—	0.6	V	IBUS(-) = +50mA
"H"出力電圧 1	V_{OH1}	4.5	—	5.0	V	Rx 端子 $I_{OH} = -1\text{mA}$
"L"出力電圧 1	V_{OL1}	—	—	0.6	V	Rx 端子 $I_{OL} = +1\text{mA}$
"H"出力電圧 2	V_{OH2}	4.5	—	5.0	V	ERR 端子 $I_{OH} = -1\text{mA}$
ERR プルダウン電流	I_{PD}	—	350	700	μA	ERR 端子 $V_{OH} = 3.0\text{V}$
入力容量 1	C_{I1}	—	—	150	pF	電源 OFF ($V_{DD} = 0\text{V}$)
入力容量 2	C_{I2}	—	—	150	pF	電源 ON
グランドオフセット電圧	V_{TH1}	—	—	1.0	V	2 ノード間

タイミング特性

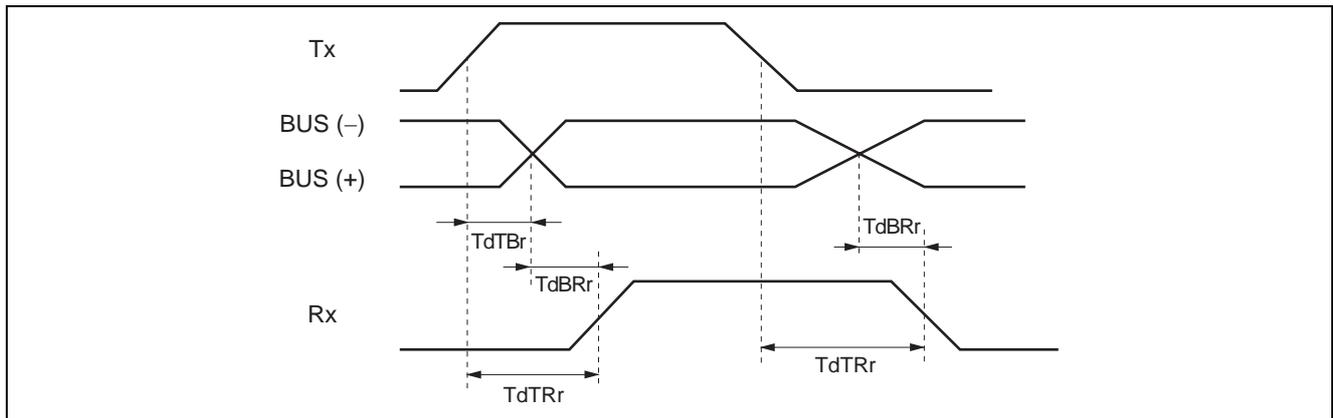
(指定のない場合は, $T_a = 25^\circ\text{C}$, $V_{DD} = 5.0\text{V}$, 通常動作時)

項目	記号	規定値			単位	測定条件
		Min	Typ	Max		
Tx→BUS 出力遅延時間	T_{dTBr}	—	0.25	—	μs	CBUS = 10000pF, RBUS = 378 Ω 伝送レート = 41.6kbps
Tx→Rx 立ち上がり遅延時間	T_{dTTr}	—	0.6	—	μs	CBUS = 10000pF, RBUS = 378 Ω 伝送レート = 41.6kbps
Tx→Rx 立ち下がり遅延時間	T_{dTRf}	—	3.0	—	μs	CBUS = 10000pF, RBUS = 378 Ω 伝送レート = 41.6 kbps
BUS→Rx 立ち上がり遅延時間	T_{dBRr}	—	0.35	—	μs	伝送レート = 41.6kbps
BUS→Rx 立ち下がり遅延時間	T_{dBRf}	—	0.33	—	μs	伝送レート = 41.6kbps
STB 入力最小パルス幅	T_{wS}	3.0	—	—	μs	スタンバイモード
STB 入力セットアップ時間	T_{sS}	1.0	—	—	μs	エラーリセット時
STB 入力ホールド時間	T_{hS}	100	—	—	ns	エラーリセット時
ERR 入力パルス幅	T_{wE}	200	—	—	ns	エラーリセット時

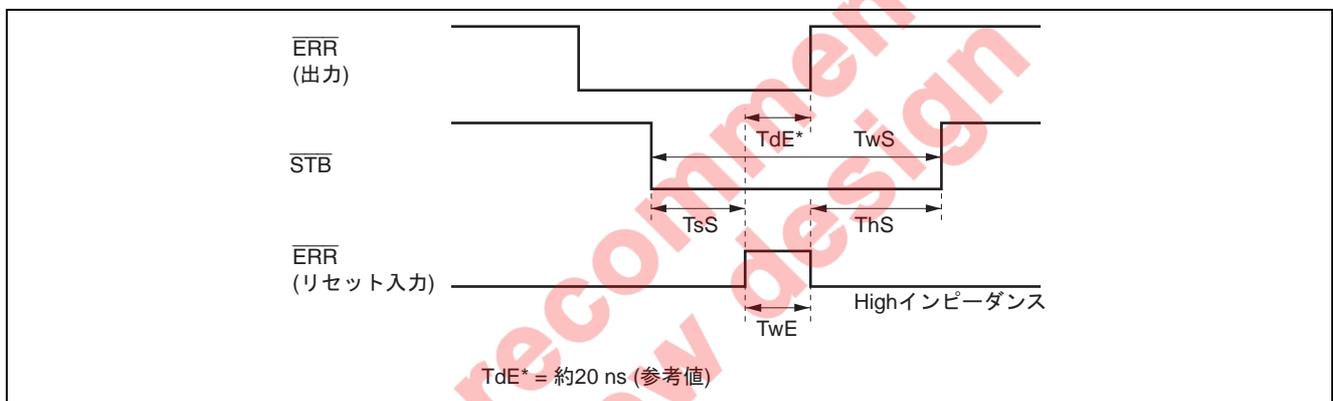
Not recommended
for new design

タイミングチャート

タイミング波形

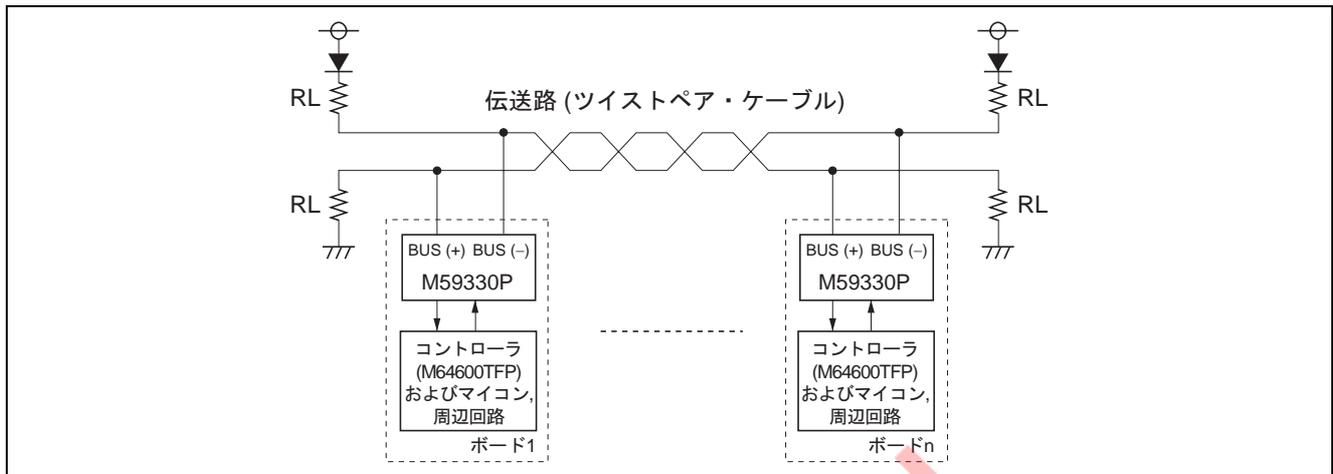


エラーリセットタイミング

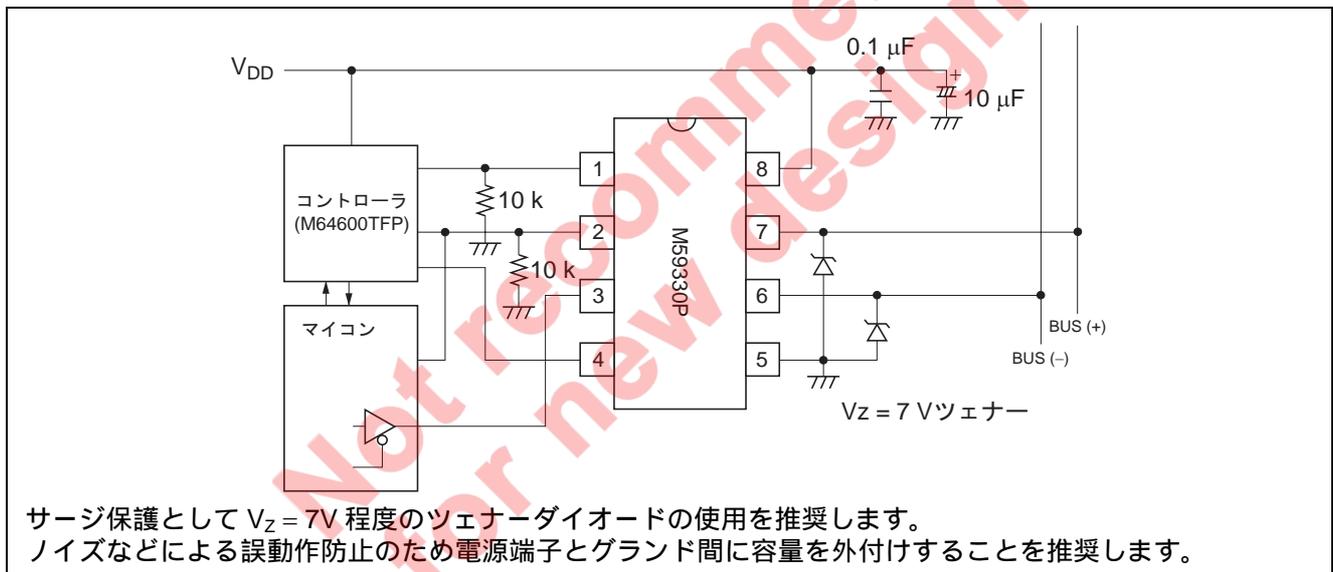


応用回路例 (一実施例ですので十分ご検討ください)

伝送路接続例

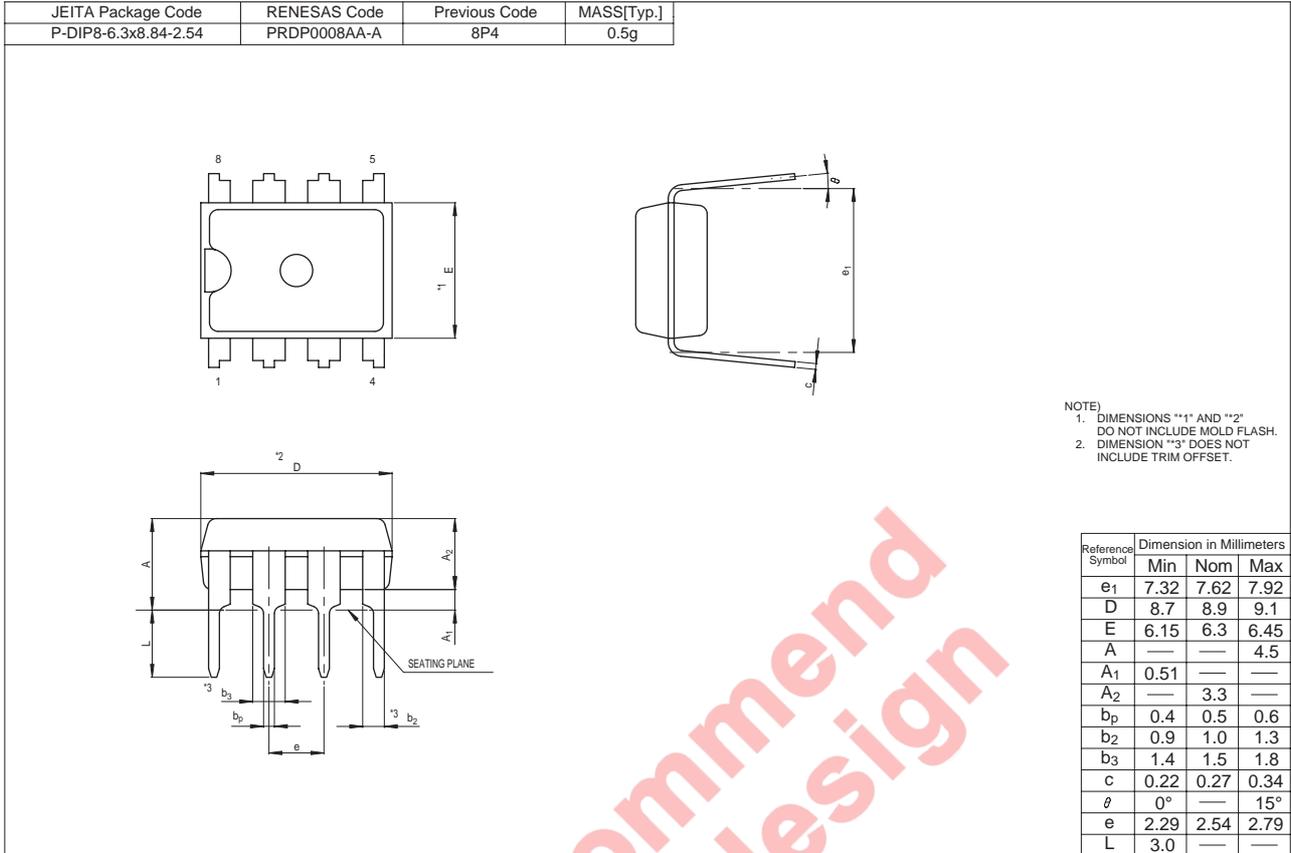


周辺回路例



サージ保護として $V_Z = 7V$ 程度のツェナーダイオードの使用を推奨します。
ノイズなどによる誤動作防止のため電源端子とグランド間に容量を外付けすることを推奨します。

外形寸法図



Not recommend for new design

本資料ご利用に際しての留意事項

- 本資料は、お客様に用途に応じた適切な弊社製品をご購入いただくための参考資料であり、本資料中に記載の技術情報について弊社または第三者の知的財産権その他の権利の実施、使用を許諾または保証するものではありません。
- 本資料に記載の製品データ、図、表、プログラム、アルゴリズムその他応用回路例など全ての情報の使用に起因する損害、第三者の知的財産権その他の権利に対する侵害に関し、弊社は責任を負いません。
- 本資料に記載の製品および技術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、「外国為替および外国貿易法」その他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。
- 本資料に記載の製品データ、図、表、プログラム、アルゴリズムその他応用回路例などの全ての情報は本資料発行時点のものであり、弊社は本資料に記載した製品または仕様等を予告なしに変更することがあります。弊社の半導体製品のご購入およびご使用に当たりましては、事前に弊社営業窓口で最新の情報をご確認いただきますとともに、弊社ホームページ(<http://www.renesas.com>)などを通じて公開される情報に常にご注意ください。
- 本資料に記載した情報は、正確を期すため慎重に制作したのですが、万一本資料の記述の誤りに起因する損害がお客様に生じた場合においても、弊社はその責任を負いません。
- 本資料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流用する場合は、流用する情報を単独で評価するだけでなく、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。弊社は、適用可否に対する責任を負いません。
- 本資料に記載された製品は、各種安全装置や運輸・交通用、医療用、燃焼制御用、航空宇宙用、原子力、海底中継用の機器・システムなど、その故障や誤動作が直接人命を脅かしあるいは人体に危害を及ぼすおそれのあるような機器・システムや特に高度な品質・信頼性が要求される機器・システムでの使用を意図して設計、製造されたものではありません（弊社が自動車用と指定する製品を自動車に使用する場合を除きます）。これらの用途に利用されることをご検討の際には、必ず事前に弊社営業窓口へご照会ください。なお、上記用途に使用されたことにより発生した損害等について弊社はその責任を負いかねますのでご了承願います。
- 第7項にかかわらず、本資料に記載された製品は、下記の用途には使用しないでください。これらの用途に使用されたことにより発生した損害等につきましては、弊社は一切の責任を負いません。
 - 生命維持装置。
 - 人体に埋め込み使用するもの。
 - 治療行為（患部切り出し、薬剤投与等）を行うもの。
 - その他、直接人命に影響を与えるもの。
- 本資料に記載された製品のご使用につき、特に最大定格、動作電源電圧範囲、放熱特性、実装条件およびその他諸条件につきましては、弊社保証範囲内でご使用ください。弊社保証値を越えて製品をご使用された場合の故障および事故につきましては、弊社はその責任を負いません。
- 弊社は製品の品質および信頼性の向上に努めておりますが、特に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。弊社製品の故障または誤動作が生じた場合も人身事故、火災事故、社会的損害など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、誤動作防止設計などの安全設計（含むハードウェアおよびソフトウェア）およびエンジニアリング処理等、機器またはシステムとしての出荷保証をお願いいたします。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、お客様が製造された最終の機器・システムとしての安全検証をお願いいたします。
- 本資料に記載の製品は、これを搭載した製品から剥がれた場合、幼児が口に入れて誤飲する等の事故の危険性があります。お客様の製品への実装後に容易に本製品が剥がれることがなきよう、お客様の責任において十分な安全設計をお願いします。お客様の製品から剥がれた場合の事故につきましては、弊社はその責任を負いません。
- 本資料の全部または一部を弊社の文書による事前の承諾なしに転載または複製することを固くお断りいたします。
- 本資料に関する詳細についてのお問い合わせ、その他お気付きの点等がございましたら弊社営業窓口までご照会ください。

営業お問合せ窓口
株式会社ルネサス販売



<http://www.renesas.com>

本	社	〒100-0004	千代田区大手町2-6-2 (日本ビル)	(03) 5201-5350
西	支	〒190-0023	立川市柴崎町2-2-23 (第二高島ビル)	(042) 524-8701
東	支	〒980-0013	仙台市青葉区花京院1-1-20 (花京院スクエア)	(022) 221-1351
北	支	〒970-8026	いわき市平宇田町120番地ラトブ	(0246) 22-3222
い	支	〒312-0034	ひたちなか市堀口832-2 (日立システムプラザ勝田)	(029) 271-9411
茨	支	〒950-0087	新潟市東大通1-4-2 (新潟三井物産ビル)	(025) 241-4361
新	支	〒390-0815	松本市深志1-2-11 (昭和ビル)	(0263) 33-6622
松	支	〒460-0008	名古屋市中区栄4-2-29 (名古屋広小路ブレイス)	(052) 249-3330
中	支	〒541-0044	大阪市中央区伏見町4-1-1 (明治安田生命大阪御堂筋ビル)	(06) 6233-9500
関	支	〒920-0031	金沢市広岡3-1-1 (金沢パークビル)	(076) 233-5980
北	支	〒680-0822	鳥取市今町2-251 (日本生命鳥取駅前ビル)	(0857) 21-1915
鳥	支	〒730-0036	広島市中区袋町5-25 (広島袋町ビルディング)	(082) 244-2570
広	支	〒812-0011	福岡市博多区博多駅前2-17-1 (博多プレステージ)	(092) 481-7695
九	支			

営業お問い合わせ窓口の住所・電話番号は変更になることがあります。最新情報につきましては、弊社ホームページをご覧ください。

■技術的なお問合せおよび資料のご請求は下記へどうぞ。
総合お問合せ窓口：コンタクトセンター E-Mail: csc@renesas.com