

# ブラシ付モータ用可逆転モータドライバシリーズ

## 出力 1.0A 1 モータ用

### 可逆転モータドライバ

BA6956AN, BA6287F, BA6285FS, BA6285AFP-Y, BA6920FP-Y

No.11008JBT02

#### ●概要

出力 1A、1 モータ用の可逆転モータドライバです。出力電圧可変機能によりモータの回転数を設定できます。入力論理(2 入力)によって正転、逆転、停止(空転)、ブレーキの 4 モードの出力設定があります。

#### ●特長

- 1) サージ吸収用ダイオード内蔵
- 2) パワーセーブ回路内蔵
- 3) VREF 端子により出力 H 電圧を任意に設定できる
- 4) 熱遮断回路を内蔵

#### ●用途

AV 機器全般、PC 周辺機器全般、カーステレオ・カーナビゲーション機器、OA 機器全般

#### ●絶対最大定格(Ta=25°C)

項目	記号	定 格					単位
		BA6956AN	BA6287F	BA6285FS	BA6285AFP-Y	BA6920FP-Y	
電源電圧	VCC	18	18	18	30	36	V
電源電圧	VM	18	18	18	30	36	V
出力電流	I <sub>OMAX</sub>	1* <sup>1</sup>	1* <sup>1</sup>	1* <sup>1</sup>	1* <sup>1</sup>	1* <sup>1</sup>	A
動作温度範囲	T <sub>OPR</sub>	-20 ~ 75	-20 ~ 75	-20 ~ 75	-40 ~ 85	-30 ~ 85	°C
保存温度範囲	T <sub>STG</sub>	-55 ~ 150	-55 ~ 150	-55 ~ 150	-55 ~ 150	-55 ~ 150	°C
許容損失	Pd	1.19* <sup>2</sup>	0.689* <sup>3</sup>	0.813* <sup>4</sup>	1.45* <sup>5</sup>	1.45* <sup>5</sup>	W
最高接合部温度	T <sub>jmax</sub>	150	150	150	150	150	°C

\*1 ただし、Pd 及び ASO を越えないこと。

\*2 Ta=25°C 以上で使用する場合は、9.5mW/°C で軽減。

\*3 Ta=25°C 以上で使用する場合は、5.52mW/°C で軽減。70mm×70mm×1.6mm ガラスエポキシ基板実装時。

\*4 Ta=25°C 以上で使用する場合は、6.5mW/°C で軽減。70mm×70mm×1.6mm ガラスエポキシ基板実装時。

\*5 Ta=25°C 以上で使用する場合は、11.6mW/°C で軽減。70mm×70mm×1.6mm ガラスエポキシ基板実装時。

#### ●推奨動作範囲(Ta=25°C)

項目	記号	定 格					単位
		BA6956AN	BA6287F	BA6285FS	BA6285AFP-Y	BA6920FP-Y	
電源電圧	VCC	6.5 ~ 15	4.5 ~ 15	4.5 ~ 15	4.5 ~ 24	6.5 ~ 34	V
電源電圧	VM	6.5 ~ 15	4.5 ~ 15	4.5 ~ 15	4.5 ~ 24	6.5 ~ 34	V
出力 H 電圧設定	V <sub>REF</sub>	< VCC, VM	< VCC, VM	< VCC, VM	< VCC, VM	< VCC, VM	V

## ●電気的特性(BA6956AN、特に指定のない限り、Ta=25°C、VCC=9V、VM=9V)

項 目	記 号	規 格 値			単 位	条 件
		最 小	標 準	最 大		
回路電流 1	I <sub>CC1</sub>	-	29	44	mA	正転または逆転モード
回路電流 2	I <sub>CC2</sub>	-	56	80	mA	ブレーキモード
回路電流 3	I <sub>CC3</sub>	-	0	15	μA	スタンバイモード(停止)
入力電圧Hレベル	V <sub>IH</sub>	2.0	-	VCC	V	
入力電圧Lレベル	V <sub>IL</sub>	0	-	0.8	V	
入力電流Hレベル	I <sub>IH</sub>	50	90	131	μA	V <sub>IN</sub> =2V
出力飽和電圧	V <sub>CE</sub>	-	1.7	2.3	V	I <sub>O</sub> =0.2A, 上下合計
VREF 流出電流	I <sub>REF</sub>	-	10	25	μA	I <sub>O</sub> =0.2A, VREF=6V

## ●電気的特性(BA6287F、特に指定のない限り、Ta=25°C、VCC=9V、VM=9V、VREF=9V)

項 目	記 号	規 格 値			単 位	条 件
		最 小	標 準	最 大		
回路電流 1	I <sub>CC1</sub>	12	24	36	mA	正転または逆転モード
回路電流 2	I <sub>CC2</sub>	29	48	67	mA	ブレーキモード
スタンバイ電流	I <sub>ST</sub>	-	0	15	μA	スタンバイモード(停止)
入力電圧Hレベル	V <sub>IH</sub>	2.0	-	VCC	V	
入力電圧Lレベル	V <sub>IL</sub>	0	-	0.8	V	
入力電流Hレベル	I <sub>IH</sub>	45	90	135	μA	V <sub>IN</sub> =2V
出力飽和電圧	V <sub>CE</sub>	-	1.0	1.5	V	I <sub>O</sub> =0.2A, 上下合計
VREF 流入電流	I <sub>REF</sub>	6	12	18	mA	I <sub>O</sub> =0.2A, 正転または逆転モード

## ●電気的特性(BA6285FS、特に指定のない限り、Ta=25°C、VCC=9V、VM=9V、VREF=9V)

項 目	記 号	規 格 値			単 位	条 件
		最 小	標 準	最 大		
回路電流 1	I <sub>CC1</sub>	12	24	36	mA	正転または逆転モード
回路電流 2	I <sub>CC2</sub>	29	48	67	mA	ブレーキモード
スタンバイ電流	I <sub>ST</sub>	-	0	15	μA	スタンバイモード(停止)
入力電圧Hレベル	V <sub>IH</sub>	2.0	-	VCC	V	
入力電圧Lレベル	V <sub>IL</sub>	0	-	0.8	V	
入力電流Hレベル	I <sub>IH</sub>	45	90	135	μA	V <sub>IN</sub> =2V
パワーセーブ ON 電圧	V <sub>PSON</sub>	2.0	-	VCC	V	スタンバイ
パワーセーブ OFF 電圧	V <sub>PSOFF</sub>	0	-	0.8	V	動作
出力飽和電圧	V <sub>CE</sub>	-	1.0	1.5	V	I <sub>O</sub> =0.2A, 上下合計
VREF 流入電流	I <sub>REF</sub>	6	12	18	mA	I <sub>O</sub> =0.2A, 正転または逆転モード

## ●電気的特性(BA6285AFP-Y、特に指定のない限り、Ta=25°C、VCC=9V、VM=9V、VREF=9V)

項 目	記 号	規 格 値			単 位	条 件
		最 小	標 準	最 大		
回路電流 1	I <sub>CC1</sub>	10	20	30	mA	正転または逆転モード
回路電流 2	I <sub>CC2</sub>	21	42	63	mA	ブレーキモード
スタンバイ電流	I <sub>ST</sub>	-	0	15	μA	スタンバイモード(停止)
入力電圧Hレベル	V <sub>IH</sub>	2.0	-	VCC	V	
入力電圧Lレベル	V <sub>IL</sub>	0	-	0.8	V	
入力電流Hレベル	I <sub>IH</sub>	40	80	120	μA	V <sub>IN</sub> =2V
パワーセーブ ON 電圧	V <sub>PSON</sub>	-	-	0.8	V	動作
パワーセーブ OFF 電圧	V <sub>PSOFF</sub>	2.0	-	VCC	V	スタンバイ
出力飽和電圧	V <sub>CE</sub>	-	1.0	1.5	V	I <sub>O</sub> =0.2A, 上下合計
VREF 流入電流	I <sub>REF</sub>	9	15	21	mA	I <sub>O</sub> =0.2A, 正転または逆転モード

## ●電気的特性(BA6920FP-Y、特に指定のない限り、Ta=25°C、VCC=12V、VM=12V)

項 目	記 号	規 格 値			単 位	条 件
		最 小	標 準	最 大		
回路電流 1	I <sub>CC1</sub>	5	8	12	mA	正転または逆転モード
回路電流 2	I <sub>CC2</sub>	3	5	8	mA	ブレーキモード
スタンバイ電流	I <sub>ST</sub>	-	0	15	μA	スタンバイモード(停止)
入力電圧Hレベル	V <sub>IH</sub>	3.0	-	VCC	V	
入力電圧Lレベル	V <sub>IL</sub>	0	-	0.8	V	
入力電流Hレベル	I <sub>IH</sub>	100	200	300	μA	V <sub>IN</sub> =3V
パワーセーブ ON 電圧	V <sub>PSON</sub>	2.0	-	VCC	V	スタンバイ
パワーセーブ OFF 電圧	V <sub>PSOFF</sub>	-	-	0.8	V	動作
出力飽和電圧	V <sub>CE</sub>	-	2.2	3.3	V	I <sub>O</sub> =0.2A, 上下合計
VREF 流出電流	I <sub>REF</sub>	-	12	35	μA	I <sub>O</sub> =0.1A, VREF=6V

●参考データ

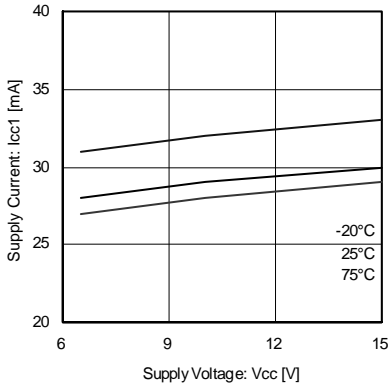


Fig.1 回路電流 1(正転)  
(BA6956AN)

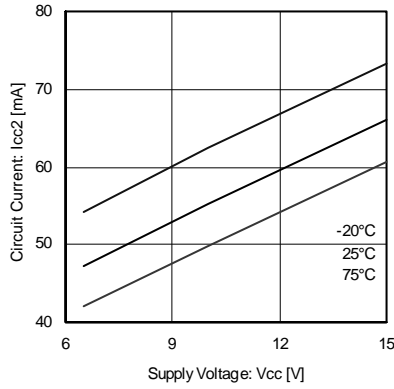


Fig.2 回路電流 2(ブレーキ)  
(BA6956AN)

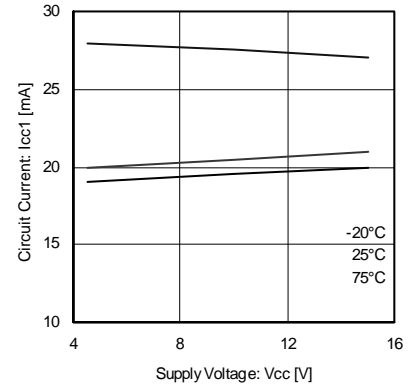


Fig.3 回路電流 1(正転)  
(BA6287F)

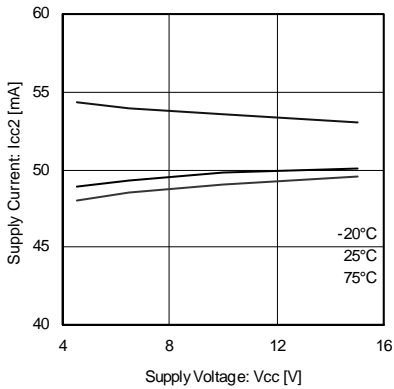


Fig.4 回路電流 2(ブレーキ)  
(BA6287F)

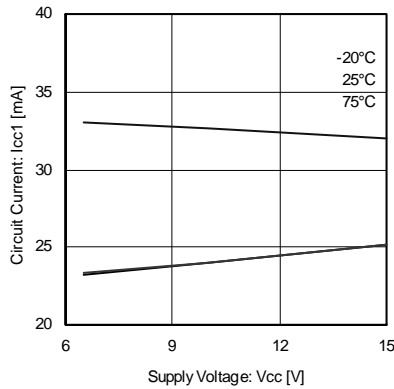


Fig.5 回路電流 1(正転)  
(BA6285FS)

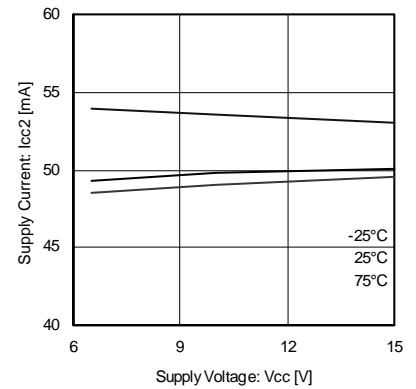


Fig.6 回路電流 2(ブレーキ)  
(BA6285FS)

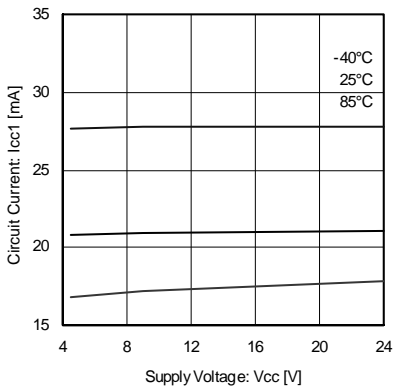


Fig.7 回路電流 1(正転)  
(BA6285AFP-Y)

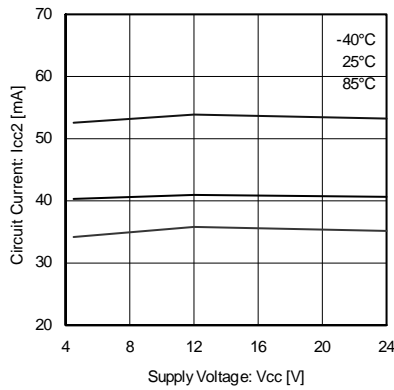


Fig.8 回路電流 2(ブレーキ)  
(BA6285AFP-Y)

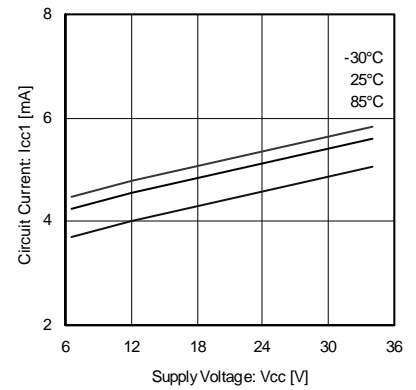


Fig.9 回路電流 1(正転)  
(BA6920FP-Y)

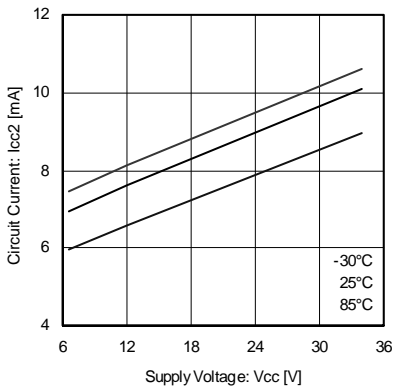


Fig.10 回路電流 2(ブレーキ)  
(BA6920FP-Y)

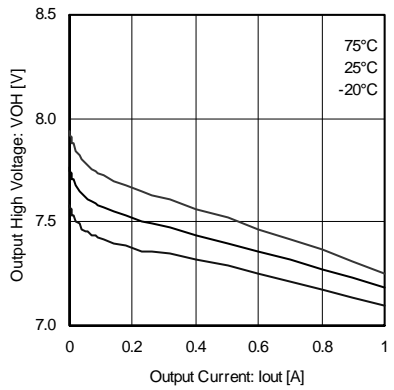


Fig.11 出力H電圧—出力電流  
(BA6956AN)

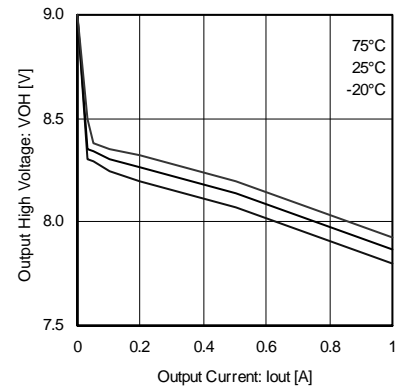


Fig.12 出力H電圧—出力電流  
(BA6287F)

●参考データ(続き)

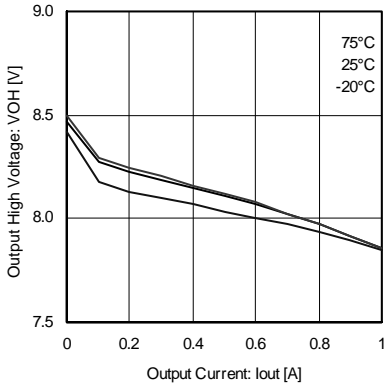


Fig.13 出力H電圧—出力電流 (BA6285FS)

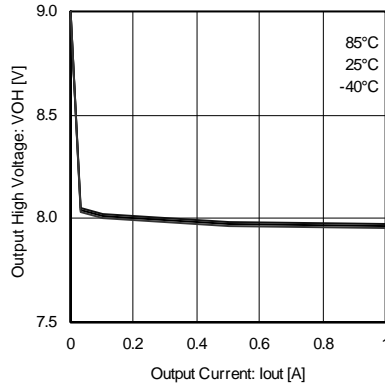


Fig.14 出力H電圧—出力電流 (BA6285AFP-Y)

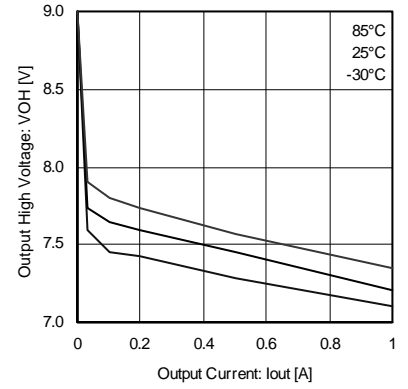


Fig.15 出力H電圧—出力電流 (BA6920FP-Y)

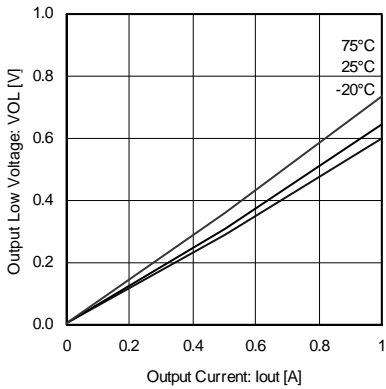


Fig.16 出力L電圧—出力電流 (BA6956AN)

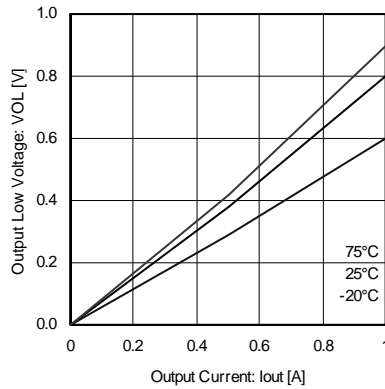


Fig.17 出力L電圧—出力電流 (BA6287F)

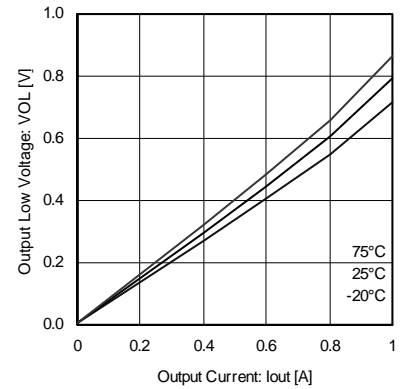


Fig.18 出力L電圧—出力電流 (BA6285FS)

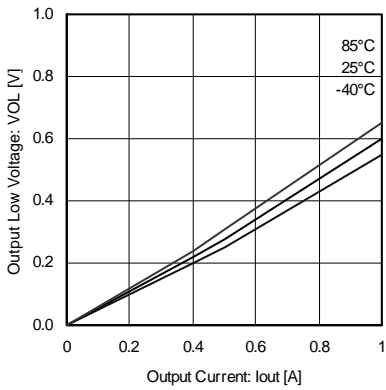


Fig.19 出力L電圧—出力電流 (BA6285AFP-Y)

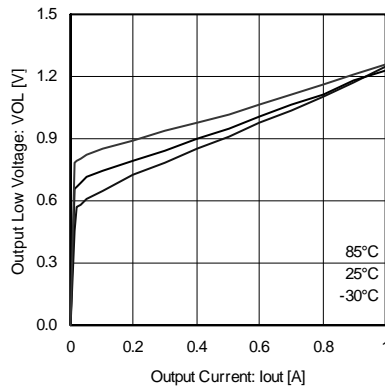


Fig.20 出力L電圧—出力電流 (BA6920FP-Y)

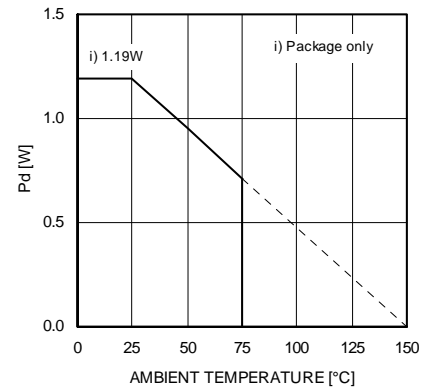


Fig.21 熱軽減曲線 (SIP9)

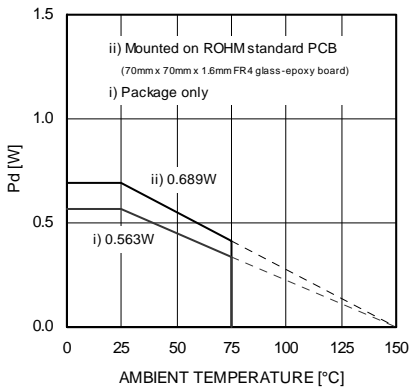


Fig.22 熱軽減曲線 (SOP8)

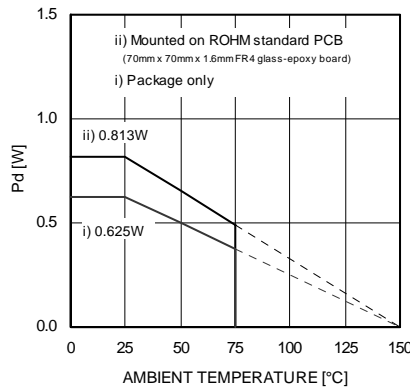


Fig.23 熱軽減曲線 (SSOP-A16)

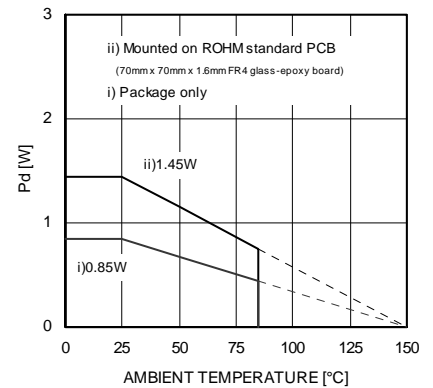


Fig.24 熱軽減曲線 (HSOP25)

● ブロック図

BA6956AN

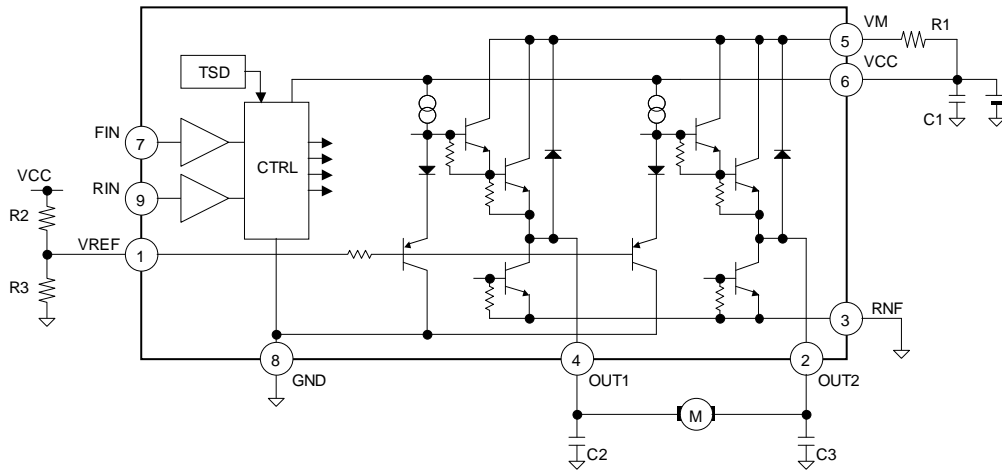


Fig.25 BA6956AN

Table 1 BA6956AN

番号	端子名	機能
1	VREF	出力H電圧設定端子
2	OUT2	出力端子
3	RNF	出力部 GND
4	OUT1	出力端子
5	VM	電源(モータ出力部)
6	VCC	電源(小信号部)
7	FIN	制御入力(正)
8	GND	GND
9	RIN	制御入力(逆)

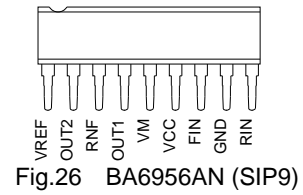


Fig.26 BA6956AN (SIP9)

●ブロック図

BA6287F

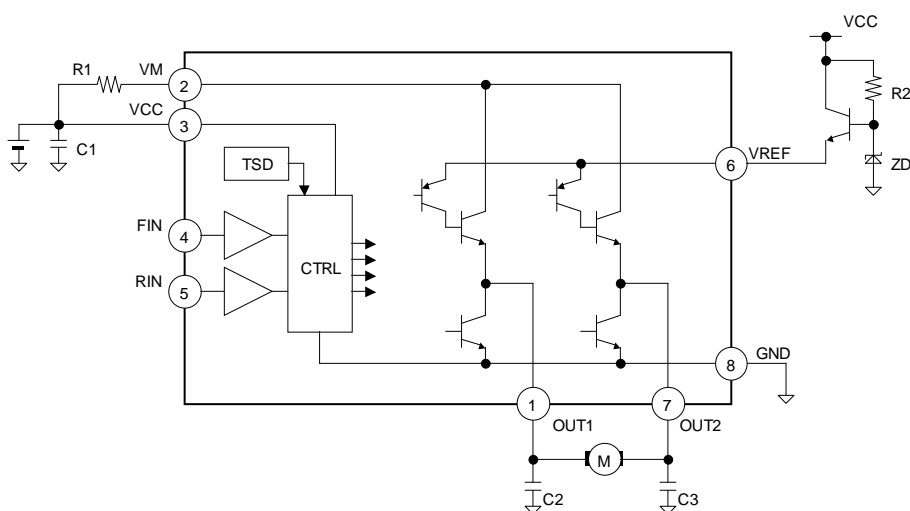


Fig.27 BA6287F

Table 2 BA6287F

番号	端子名	機能
1	OUT1	出力端子
2	VM	電源(モータ出力部)
3	VCC	電源(小信号部)
4	FIN	制御入力(正)
5	RIN	制御入力(逆)
6	VREF	出力H電圧設定端子
7	OUT2	出力端子
8	GND	GND

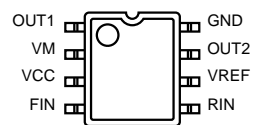


Fig.28 BA6287F (SOP8)

● ブロック図

BA6285FS

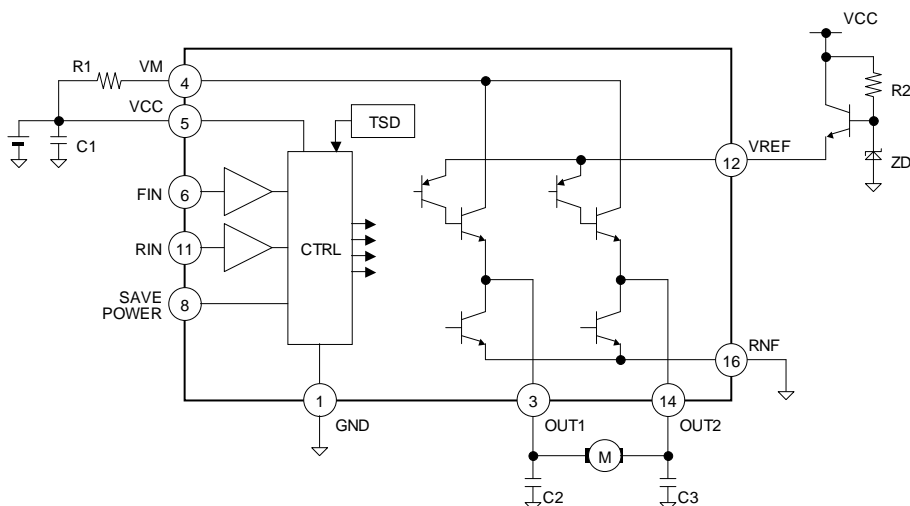


Fig.29 BA6285FS

Table 3 BA6285FS

番号	端子名	機能
1	GND	GND
2	NC	NC
3	OUT1	出力端子
4	VM	電源(モータ出力部)
5	VCC	電源(小信号部)
6	FIN	制御入力(正)
7	NC	NC
8	PS	パワーセーブ端子
9	NC	NC
10	NC	NC
11	RIN	制御入力(逆)
12	VREF	出力H電圧設定端子
13	NC	NC
14	OUT2	出力端子
15	NC	NC
16	RNF	GND(モータ出力部)

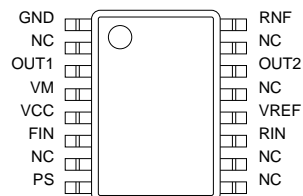


Fig.30 BA6285FS (SSOP-A16)



● ブロック図

BA6285AFP-Y

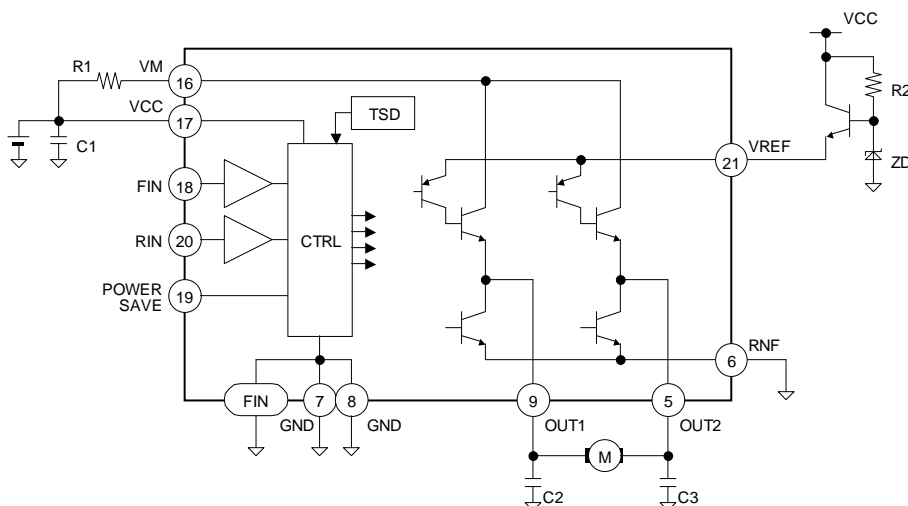


Fig.31 BA6285AFP-Y

Table 4 BA6285AFP-Y

番号	端子名	機能
1	NC	NC
2	NC	NC
3	NC	NC
4	NC	NC
5	OUT2	出力端子
6	RNF	GND(モータ出力部)
7	GND	GND
8	GND	GND
9	OUT1	出力端子
10	NC	NC
11	NC	NC
12	NC	NC
13	NC	NC
14	NC	NC
15	NC	NC
16	VM	電源(モータ出力部)
17	VCC	電源(小信号部)
18	FIN	制御入力(正)
19	PS	パワーセーブ端子
20	RIN	制御入力(逆)
21	VREF	出力H電圧設定端子
22	NC	NC
23	NC	NC
24	NC	NC
25	NC	NC
FIN	GND	GND

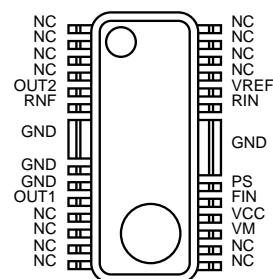


Fig.32 BA6285AFP-Y (HSOP25)

●ブロック図

BA6920FP-Y

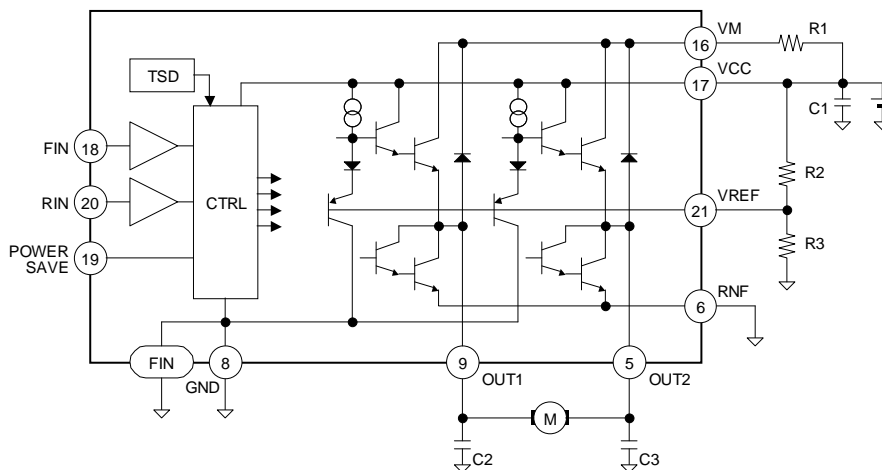


Fig.33 BA6920FP-Y

Table 5 BA6920FP-Y

番号	端子名	機能
1	NC	NC
2	NC	NC
3	NC	NC
4	NC	NC
5	OUT2	出力端子
6	RNF	GND(モータ出力部)
7	NC	NC
8	GND	GND
9	OUT1	出力端子
10	NC	NC
11	NC	NC
12	NC	NC
13	NC	NC
14	NC	NC
15	NC	NC
16	VM	電源(モータ出力部)
17	VCC	電源(小信号部)
18	FIN	制御入力(正)
19	PS	パワーセーブ端子
20	RIN	制御入力(逆)
21	VREF	出力H電圧設定端子
22	NC	NC
23	NC	NC
24	NC	NC
25	NC	NC
FIN	GND	GND

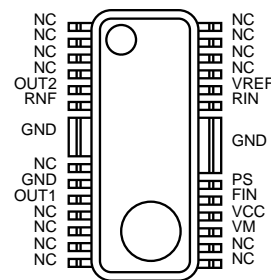


Fig.34 BA6920FP-Y (HSOP25)

## ●外付け部品説明

- 1) 電流制限用抵抗(R1)  
コレクタ損失の軽減かつ出力短絡時の電流制限用抵抗です。使用される電源電圧や後述の VR 端子設定電圧等により異なりますが、5 ~ 10Ω 程度の抵抗を接続してください。このとき、モータ起動時に流れるラッシュ電流による電圧低下にご注意ください。
- 2) 出力電圧設定用抵抗(R2, R3)、出力電圧設定用ツェナーダイオード(ZD)  
出力H電圧を設定する際に使用する抵抗およびツェナーダイオードです。BA6287F, BA6285FS, BA6285AFP-Y の場合、出力H電圧は VREF 端子電圧より  $V_{SAT} + V_F$  だけ低くなります(参考値:  $V_{SAT} \approx 0.25V$ ,  $V_F \approx 0.75V$ )。BA6956AN, BA6920FP-Y の場合、電源電圧変動が大きい時は R3 の代わりに ZD を使用することを推奨します。
- 3) 電源ライン安定化用コンデンサ(C1)  
電源ラインの安定化のため 1μF ~ 100μF のコンデンサを接続し、モータ駆動時の動作をよく確認してください。
- 4) 出力発振防止用コンデンサ(C2, C3)  
電源回路、モータの特性、基板パターンなどセットでの実装状態によっては、出力端子にノイズが発生し発振を伴うことがあります。ノイズ発振対策として 0.01μF ~ 0.1μF のコンデンサを接続してください。

## ●動作説明

- 1) 動作モードについて

Table 6 入出力論理表

FIN	RIN	OUT1	OUT2	動作(OPERATION)
L	L	OPEN*	OPEN*	スタンバイ(空転)
H	L	H	L	正転(OUT1→OUT2)
L	H	L	H	逆転(OUT2→OUT1)
H	H	L	L	ブレーキ

\*OPEN とは、出カトランジスタが OFF の状態です。メカ・リレーとは異なり、ダイオードが接続された状態になっていますので、ご注意ください。

\*\*POWERSAVE 端子によりパワーセーブモードにする場合、FIN, RIN の入力論理に関わらず、出力 OUT1, OUT2 は OPEN になります。

- a) スタンバイモード  
すべてのパワートランジスタを OFF します。
- b) 正転モード  
OUT1 に “H”、OUT2 に “L” が出力され、OUT1-OUT2 間にモータを接続している場合、OUT1 から OUT2 へ電流が流れます。
- c) 逆転モード  
OUT1 に “L”、OUT2 に “H” が出力され、OUT1-OUT2 間にモータを接続している場合、OUT2 から OUT1 へ電流が流れます。
- d) ブレーキモード  
回転しているモータを急速に停止したい場合に使用します(ショートブレーキ)。

## ※正転・逆転の切り換えについて

モータ回転状態で回転方向を切り換える場合、一旦ブレーキモードもしくはスタンバイモード(オープン状態)を経由させて行ってください。経由する時間は以下の条件を推奨します。

ブレーキ経由時: ブレーキ動作時に出力L側端子電圧が GND 以下の電位になる時間以上

オープン経由時: 1ms ~ 100ms 程度

2) 出力H電圧設定

出力H電圧設定端子(VREF 端子)により、出力電圧を任意に設定しモータ回転速度を制御することができます。ただし出力H電圧を低く設定する場合、ICでの消費が大きくなります。実際の使用状態での許容損失(Pd)を考え、十分マージンを持った熱設計を行ってください。

a) BA6287F, BA6285FS, BA6285AFP-Y

出力H電圧設定端子周辺の等価回路図は右図のようになっています。  
上側出力電圧を  $V_{OH}$ 、下側出力電圧を  $V_{OL}$  とすると、以下の式で表されます。

$$V_{OH} = V_{REF} - (V_{SAT(Q1)} + V_F(Q2))$$

$$V_{OL} = V_{SAT(Q3)}$$

(参考値 ;  $V_{SAT} \approx 0.15V$ ,  $V_F \approx 0.7V$ )

出力H電圧設定可能な範囲は

$$(V_{SAT(Q1)} + V_F(Q2)) < V_{REF} < V_M - V_{SAT(Q2)} + V_F(Q2) + V_{SAT(Q1)}$$

従って、 $V_{REF} > V_M - V_{SAT(Q2)} + V_{SAT(Q1)} + V_F(Q2)$  の時

$$V_{OH} = V_M - V_{SAT(Q2)}$$

となります。

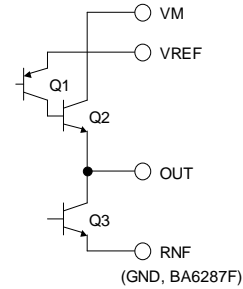


Fig.35 BA6287F, BD6285FS, BA6285AFP-Y

b) BA6956AN, BA6920FP-Y

出力H電圧設定端子周辺の等価回路図は右図のようになっています。  
上側出力電圧を  $V_{OH}$ 、下側出力電圧を  $V_{OL}$  とすると、以下の式で表されます。

$$V_{OH} = V_{REF} + (V_F(Q5) + V_F(Q4)) - (V_F(Q2) + V_F(Q3))$$

$$\approx V_{REF}$$

$$V_{OL} = V_{SAT(Q6)} \text{ (BA6956AN)}$$

$$V_{OL} = V_{SAT(Q7)} + V_F(Q6) \text{ (BA6920FP-Y)}$$

(参考値 ;  $V_{SAT} \approx 0.15V$ ,  $V_F \approx 0.7V$ )

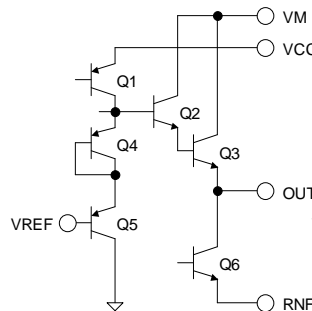


Fig.36 BA6956AN

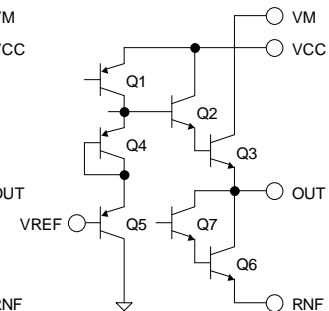


Fig.37 BA6920FP-Y

出力H電圧設定可能な範囲は

$$V_{REF} < V_{CC} - V_{SAT(Q1)} - V_F(Q4) - V_F(Q5)$$

$$V_{REF} < V_M - (V_{SAT(Q2)} + V_F(Q3)) + (V_F(Q2) + V_F(Q3)) - (V_F(Q4) + V_F(Q5)) \text{ (BA6956AN)}$$

$$V_{REF} < V_M - V_{SAT(Q3)} + (V_F(Q2) + V_F(Q3)) - (V_F(Q4) + V_F(Q5)) \text{ (BA6920FP-Y)}$$

従って以下の場合、

$$V_{REF} > V_{CC} - V_{SAT(Q1)} - V_F(Q4) - V_F(Q5)$$

$$V_{REF} > V_M - (V_{SAT(Q2)} + V_F(Q3)) + (V_F(Q2) + V_F(Q3)) - (V_F(Q4) + V_F(Q5)) \text{ (BA6956AN)}$$

$$V_{REF} > V_M - V_{SAT(Q3)} + (V_F(Q2) + V_F(Q3)) - (V_F(Q4) + V_F(Q5)) \text{ (BA6920FP-Y)}$$

$$V_{OH} = V_{CC} - V_{SAT(Q1)} - V_F(Q2) - V_F(Q3)$$

$$V_{OH} = V_M - V_{SAT(Q2)} - V_F(Q3) \text{ (BA6956AN)}$$

$$V_{OH} = V_M - V_{SAT(Q3)} \text{ (BA6920FP-Y)}$$

となります。

●入出力等価回路図

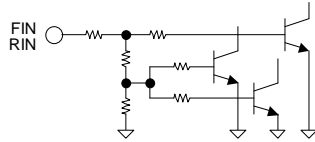
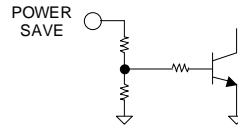
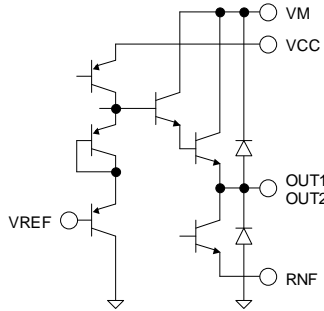


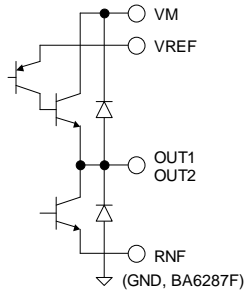
Fig. 38 FIN, RIN



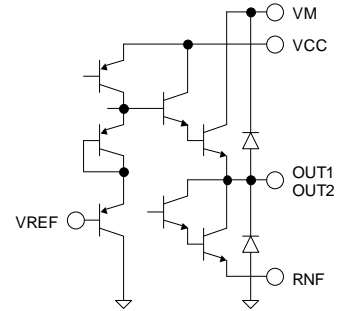
(BA6285FS, BA6285AFP-Y, BA6920FP-Y)  
Fig.39 POWER SAVE



(BA6956AN)



(BA6287F, BA6285FS, BA6285AFP-Y)  
Fig. 40 VCC, VM, OUT1, OUT2, VREF, RNF, GND



(BA6920FP-Y)

## ●使用上の注意

- 1) 絶対最大定格について  
本製品におきましては品質管理には十分注意を払っており、この範囲内であれば連続使用及び動作は問題ありません。しかし、印加電圧及び動作温度範囲等の絶対最大定格を越えた場合、破壊の可能性があります。破壊した場合、ショートモードもしくはオープンモード等、破壊モードが特定できませんので、絶対最大定格を越えるような特殊モードが想定される場合には、ヒューズ等、物理的な安全対策を施すようお願い致します。
- 2) 電源コネクタの逆接続について  
電源コネクタの逆接続により IC が破壊する恐れがあります。逆接破壊保護用として外部に電源と IC の電源端子間、及びモータコイル間にダイオードを入れる等の対策を施してください。
- 3) 電源ラインについて  
モータの逆起電力により回生した電流の戻りが生じるため、回生電流の経路として電源-GND 間にコンデンサを入れる等の対策をし、容量値は諸特性に問題のないこと(電解コンデンサでは低温での容量ぬげが起こることなど)を十分ご確認のうえ、決定してください。なお、接続されている電源が十分な電流吸収能力を持たない場合、回生電流によって電源ラインの電圧が上昇し、本製品及びその周辺回路を含め、絶対最大定格を越える恐れがありますので、電圧クランプ用のダイオードを電源-GND 間に入れる等、物理的な安全対策を施すようお願い致します。
- 4) GND について  
GND 端子の電位はいかなる動作状態においても最低電位になるようにし、実際に過渡現象を含め GND 以下の電圧になっている端子がないかご確認ください。また、小信号 GND と大電流 GND がある場合、それぞれの GND ラインは分離し、パターン配線の抵抗分と大電流による電圧変化が小信号 GND の電圧を変化させないように、セットの基準点で一点アースすることを推奨します。外付け部品の GND の配線パターンも変動しないよう注意してください。
- 5) 熱設計について  
実際の使用状態での許容損失(Pd)を考え、十分マージンを持った熱設計を行ってください。
- 6) 端子間ショートと誤装着について  
セット基板やプリント基板に IC を取り付ける際、その向きや位置ずれに十分ご注意ください。誤って取り付けた場合、IC が破壊する恐れがあります。また、端子間や端子と電源-GND 間に異物が入るなどしてショートした場合についても破壊の可能性があります。
- 7) 強電磁界中での動作について  
強電磁界中でのご使用では、誤動作をする可能性がありますのでご注意ください。
- 8) ASO について  
本製品を使用する際には、出力トランジスタが絶対最大定格及び ASO を越えないよう設定してください。
- 9) 熱遮断回路(TSD)について  
ジャンクション温度  $T_j$  がオン温度  $T_{ON}$ (175°C、標準値)になると、熱遮断回路(TSD回路)が動作し、モータへのコイル出力をすべて OFF 状態にします。また、温度ヒステリシス  $T_{HYS}$ (約 20°C、標準値)があります。熱遮断回路は、あくまでも熱的暴走から IC を遮断することを目的とした回路であり、IC の保護、及び保証を目的とはしていません。よって、この回路を動作させて以降の連続使用、及び動作を前提とした使用はしないでください。
- 10) 出力-GND 間のコンデンサについて  
出力-GND 間に大きなコンデンサを接続されている場合、何らかの要因により VCC が 0V または GND とショートした時、コンデンサに充電された電流が出力に流れ込み破壊する恐れがありますのでご注意ください。出力-GND 間に大きなコンデンサを接続する場合は 0.47 $\mu$ F 以下としてください。
- 11) セット基板での検査について  
セット基板での検査時に、インピーダンスの低いピンにコンデンサを接続する場合、IC にストレスがかかる恐れがあるので、1 工程ごとに必ず放電を行ってください。静電気対策として、組立て工程にはアースを施し、運搬や保存の際には十分ご注意ください。また、検査工程で治具への接続をする際には必ず電源を OFF してから接続し、電源を OFF してから取り外してください。

## 12) 各入力端子について

本 IC はモノリシック IC であり、各素子間に素子分離のための P+アイソレーションと P 基板を有しています。この P 層と各素子の N 層とで PN 接合が形成され、各種の寄生素子が構成されます。例えば Fig.41 のように抵抗とトランジスタが端子と接続している場合、抵抗では電位差がグランド(GND)>(端子 A)の時、トランジスタ(NPN)ではグランド(GND)>(端子 B)の時、PN 接合が寄生ダイオードとして動作します。さらに、トランジスタ(NPN)では、前述の寄生ダイオードと近傍する他の素子の N 層によって寄生の NPN トランジスタが動作します。IC の構造上、寄生素子は電位関係によって必然的に形成されます。寄生素子が動作することにより、回路動作の干渉を引き起こし、誤動作、ひいては破壊の原因となり得ます。したがって、入力端子にグランド(GND; P 基板)より低い電圧を印加するなど、寄生素子が動作するような使い方をしないよう十分に注意してください。また、IC に電源電圧を印加していない時、入力端子に電圧を印加しないでください。同様に電源電圧を印加している場合にも、各入力端子は電源電圧以下の電圧もしくは電気的特性の保証値内としてください。

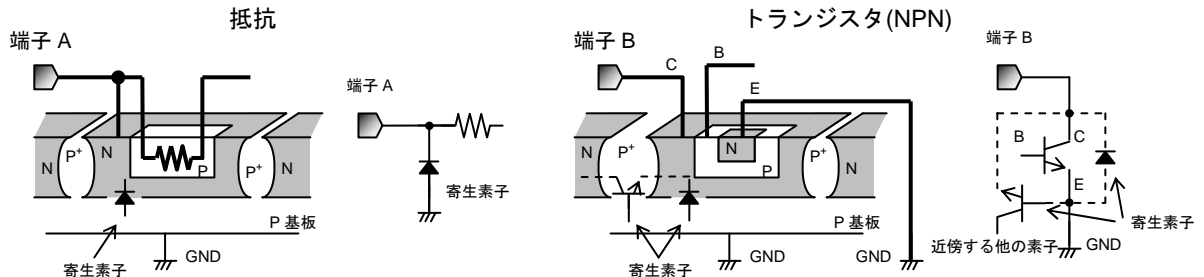
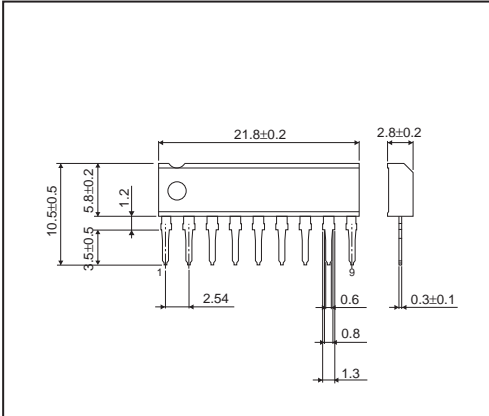


Fig.41 ICの簡易構造例

●発注形名セレクション

B	A	6	2	8	5	A	F	P	-	Y	E	2	
ローム形名		品番					パッケージ					包装仕様	
		6956A 6287 6285 6285A 6920					N : SIP9 F : SOP8 FS : SSOP-A16 FP-Y : HSOP25					E2: リール状エンボステーピング None: コンテナチューブ	

SIP9

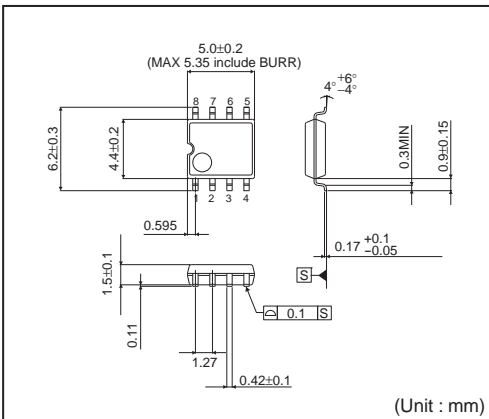


<包装仕様>

包装形態	コンテナチューブ
包装数量	1000pcs
包装方向	1コンテナチューブ内での製品方向は一定

※ご発注の際は、包装数量の倍数でお願い致します。

SOP8

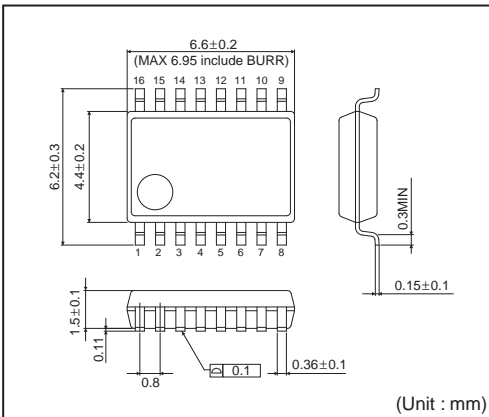


<包装仕様>

包装形態	エンボステーピング
包装数量	2500pcs
包装方向	E2 ( リールを左手に持ち、右手でテープを引き出したときに 製品の1番ピンが左上にくる方向 )

※ご発注の際は、包装数量の倍数でお願い致します。

SSOP-A16



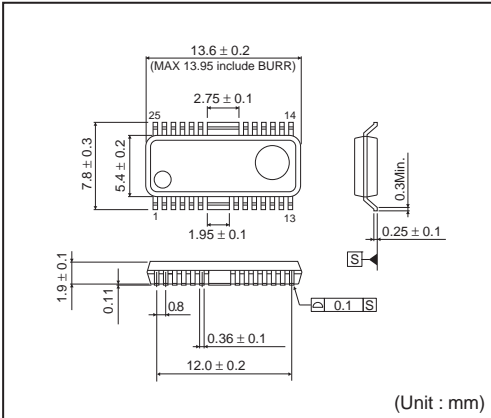
<包装仕様>

包装形態	エンボステーピング
包装数量	2500pcs
包装方向	E2 ( リールを左手に持ち、右手でテープを引き出したときに 製品の1番ピンが左上にくる方向 )

※ご発注の際は、包装数量の倍数でお願い致します。

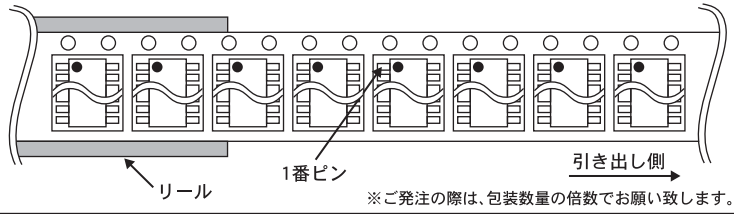


HSOP25



<包装仕様>

包装形態	エンボステーピング
包装数量	2000pcs
包装方向	E2 ( リールを左手に持ち、右手でテープを引き出したときに ) 製品の1番ピンが左上にくる方向



# ご注意

## ローム製品取扱い上の注意事項

1. 本製品は一般的な電子機器（AV 機器、OA 機器、通信機器、家電製品、アミューズメント機器等）への使用を意図して設計・製造されております。従いまして、極めて高度な信頼性が要求され、その故障や誤動作が人の生命、身体への危険若しくは損害、又はその他の重大な損害の発生に関わるような機器又は装置（医療機器<sup>(Note 1)</sup>、輸送機器、交通機器、航空宇宙機器、原子力制御装置、燃料制御、カーアクセサリを含む車載機器、各種安全装置等）（以下「特定用途」という）への本製品のご使用を検討される際は事前にローム営業窓口までご相談くださいますようお願い致します。ロームの文書による事前の承諾を得ることなく、特定用途に本製品を使用したことによりお客様又は第三者に生じた損害等に関し、ロームは一切その責任を負いません。

(Note 1) 特定用途となる医療機器分類

日本	USA	EU	中国
CLASS III	CLASS III	CLASS II b	Ⅲ類
CLASS IV		CLASS III	

2. 半導体製品は一定の確率で誤動作や故障が生じる場合があります。万が一、かかる誤動作や故障が生じた場合であっても、本製品の不具合により、人の生命、身体、財産への危険又は損害が生じないように、お客様の責任において次の例に示すようなフェールセーフ設計など安全対策をお願い致します。
  - ①保護回路及び保護装置を設けてシステムとしての安全性を確保する。
  - ②冗長回路等を設けて単一故障では危険が生じないようにシステムとしての安全を確保する。
3. 本製品は、一般的な電子機器に標準的な用途で使用されることを意図して設計・製造されており、下記に例示するような特殊環境での使用を配慮した設計はなされておられません。従いまして、下記のような特殊環境での本製品のご使用に関し、ロームは一切その責任を負いません。本製品を下記のような特殊環境でご使用される際は、お客様におかれまして十分に性能、信頼性等をご確認ください。
  - ①水・油・薬液・有機溶剤等の液体中でのご使用
  - ②直射日光・屋外暴露、塵埃中でのご使用
  - ③潮風、Cl<sub>2</sub>、H<sub>2</sub>S、NH<sub>3</sub>、SO<sub>2</sub>、NO<sub>2</sub>等の腐食性ガスの多い場所でのご使用
  - ④静電気や電磁波の強い環境でのご使用
  - ⑤発熱部品に近接した取付け及び当製品に近接してビニール配線等、可燃物を配置する場合。
  - ⑥本製品を樹脂等で封止、コーティングしてのご使用。
  - ⑦はんだ付けの後に洗浄を行わない場合（無洗浄タイプのフラックスを使用された場合も、残渣の洗浄は確実にを行うことをお勧め致します）、又ははんだ付け後のフラックス洗浄に水又は水溶性洗浄剤をご使用の場合。
  - ⑧本製品が結露するような場所でのご使用。
4. 本製品は耐放射線設計はなされておられません。
5. 本製品単体品の評価では予測できない症状・事態を確認するためにも、本製品のご使用にあたってはお客様製品に実装された状態での評価及び確認をお願い致します。
6. パルス等の過渡的な負荷（短時間での大きな負荷）が加わる場合は、お客様製品に本製品を実装した状態で必ずその評価及び確認の実施をお願い致します。また、定常時での負荷条件において定格電力以上の負荷を印加されますと、本製品の性能又は信頼性が損なわれるおそれがあるため必ず定格電力以下でご使用ください。
7. 許容損失(Pd)は周囲温度(Ta)に合わせてディレーティングしてください。また、密閉された環境下でご使用の場合は、必ず温度測定を行い、ディレーティングカーブ範囲内であることをご確認ください。
8. 使用温度は納入仕様書に記載の温度範囲内であることをご確認ください。
9. 本資料の記載内容を逸脱して本製品をご使用されたことによって生じた不具合、故障及び事故に関し、ロームは一切その責任を負いません。

## 実装及び基板設計上の注意事項

1. ハロゲン系（塩素系、臭素系等）の活性度の高いフラックスを使用する場合、フラックスの残渣により本製品の性能又は信頼性への影響が考えられますので、事前にお客様にてご確認ください。
2. はんだ付けはリフローはんだを原則とさせていただきます。なお、フロー方法でのご使用につきましては別途ロームまでお問い合わせください。  
詳細な実装及び基板設計上の注意事項につきましては別途、ロームの実装仕様書をご確認ください。

## **応用回路、外付け回路等に関する注意事項**

1. 本製品の外付け回路定数を変更してご使用になる際は静特性のみならず、過渡特性も含め外付け部品及び本製品のバラツキ等を考慮して十分なマージンをみて決定してください。
2. 本資料に記載された応用回路例やその定数などの情報は、本製品の標準的な動作や使い方を説明するためのもので、実際に使用する機器での動作を保証するものではありません。従いまして、お客様の機器の設計において、回路やその定数及びこれらに関連する情報を使用する場合には、外部諸条件を考慮し、お客様の判断と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又は第三者に生じた損害に関し、ロームは一切その責任を負いません。

## **静電気に対する注意事項**

本製品は静電気に対して敏感な製品であり、静電放電等により破壊することがあります。取り扱い時や工程での実装時、保管時において静電気対策を実施の上、絶対最大定格以上の過電圧等が印加されないようにご使用ください。特に乾燥環境下では静電気が発生しやすくなるため、十分な静電対策を実施ください。(人体及び設備のアース、帯電物からの隔離、イオナイザの設置、摩擦防止、温湿度管理、はんだごてのこて先のアース等)

## **保管・運搬上の注意事項**

1. 本製品を下記の環境又は条件で保管されますと性能劣化やはんだ付け性等の性能に影響を与えるおそれがありますのでこのような環境及び条件での保管は避けてください。
  - ①潮風、Cl<sub>2</sub>、H<sub>2</sub>S、NH<sub>3</sub>、SO<sub>2</sub>、NO<sub>2</sub>等の腐食性ガスの多い場所での保管
  - ②推奨温度、湿度以外での保管
  - ③直射日光や結露する場所での保管
  - ④強い静電気が発生している場所での保管
2. ロームの推奨保管条件下におきましても、推奨保管期限を経過した製品は、はんだ付け性に影響を与える可能性があります。推奨保管期限を経過した製品は、はんだ付け性を確認した上でご使用頂くことを推奨します。
3. 本製品の運搬、保管の際は梱包箱を正しい向き（梱包箱に表示されている天面方向）で取り扱ってください。天面方向が遵守されずに梱包箱を落下させた場合、製品端子に過度なストレスが印加され、端子曲がり等の不具合が発生する危険があります。
4. 防湿梱包を開封した後は、規定時間内にご使用ください。規定時間を経過した場合はベーク処置を行った上でご使用ください。

## **製品ラベルに関する注意事項**

本製品に貼付されている製品ラベルにQRコードが印字されていますが、QRコードはロームの社内管理のみを目的としたものです。

## **製品廃棄上の注意事項**

本製品を廃棄する際は、専門の産業廃棄物処理業者にて、適切な処置をしてください。

## **外国為替及び外国貿易法に関する注意事項**

本製品は外国為替及び外国貿易法に定める規制貨物等に該当するおそれがありますので輸出する場合には、ロームにお問い合わせください。

## **知的財産権に関する注意事項**

1. 本資料に記載された本製品に関する応用回路例、情報及び諸データは、あくまでも一例を示すものであり、これらに関する第三者の知的財産権及びその他の権利について権利侵害がないことを保証するものではありません。従いまして、上記第三者の知的財産権侵害の責任、及び本製品の使用により発生するその他の責任に関し、ロームは一切その責任を負いません。
2. ロームは、本製品又は本資料に記載された情報について、ローム若しくは第三者が所有又は管理している知的財産権その他の権利の実施又は利用を、明示的にも黙示的にも、お客様に許諾するものではありません。

## **その他の注意事項**

1. 本資料の全部又は一部をロームの文書による事前の承諾を得ることなく転載又は複製することを固くお断り致します。
2. 本製品をロームの文書による事前の承諾を得ることなく、分解、改造、改変、複製等しないでください。
3. 本製品又は本資料に記載された技術情報を、大量破壊兵器の開発等の目的、軍事利用、あるいはその他軍用用途目的で使用しないでください。
4. 本資料に記載されている社名及び製品名等の固有名詞は、ローム、ローム関係会社若しくは第三者の商標又は登録商標です。

**一般的な注意事項**

1. 本製品をご使用になる前に、本資料をよく読み、その内容を十分に理解されるようお願い致します。本資料に記載される注意事項に反して本製品をご使用されたことによって生じた不具合、故障及び事故に関し、ロームは一切その責任を負いませんのでご注意願います。
2. 本資料に記載の内容は、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。本製品のご購入及びご使用に際しては、事前にローム営業窓口で最新の情報をご確認ください。
3. ロームは本資料に記載されている情報は誤りがないことを保証するものではありません。万が一、本資料に記載された情報の誤りによりお客様又は第三者に損害が生じた場合においても、ロームは一切その責任を負いません。