

## LM251772-Q1 36V VIN4 スイッチバック昇降圧コントローラ、I<sup>2</sup>C 搭載

### 1 特長

- ・ 入力範囲: 3.5V~36V
- ・ I<sup>2</sup>C を使用した動的  $V_o$  プログラミング:
  - 3.3V、最大、まで 20mV 単調ステップ
  - 1V から最大 23V (10mV 単調刻み)
- ・ ピーク電流レギュレーション制御
- ・ すべての動作モードで小さい電圧遷移リップル
- ・ 動的な出力電圧トラッキング (デジタル PWM トラッキング入力、アナログ トラッキング入力)
  - I<sup>2</sup>C インターフェイスによるプログラミング経由
- ・ シャットダウン時静止電流: 3 $\mu$ A
- ・ 動作時静止電流: 60 $\mu$ A
- ・ デュアル ロール ポート電力バス用の駆動 (DRV) ピン
  - 高速 pMOS FET 制御用のプッシュプル出力
  - nMOS FET 用チャージ ポンプ ドライバ段として構成可能
- ・ 軽負荷および高負荷条件で高効率を実現する動作モードの選択:
  - パワー セーブ モード (单一パルス /  $\mu$ Sleep)
  - 自動導通モード
- ・ 高電圧 LDO を内蔵
- ・ マイコン電源用の補助高電圧 LDO
- ・ フルブリッジ ゲートドライブを内蔵
  - 2A ピーク電流能力
  - ブートストラップ過電圧および低電圧保護
  - ブートストラップ ダイオードを内蔵
- ・ 動作モードから独立した固定周波数 (昇圧、昇降圧、降圧)
  - 強制 PWM モードを選択可能
  - スイッチング周波数: 100kHz~2200kHz
  - 外部クロック同期およびクロック出力
- ・ スペクトラム拡散動作を選択可能
- ・ 平均入力または出力電流センサ
  - 0.5A~7A の範囲で 50mA 刻みにプログラミング可能
- ・ I<sup>2</sup>C 診断機能付きでプログラマブル
- ・ 車載用温度範囲 ( $T_j = -40^{\circ}\text{C} \sim 150^{\circ}\text{C}$ )
- ・ 40 ピンのウェッタブル フランク付き WSON パッケージ
- ・ 機能安全対応
  - 機能安全を支援するドキュメントが利用可能
- ・ **WEBENCH® Power Designer** を使用して LM251772-Q1 を使用したカスタム設計を作成

### 2 アプリケーション

- ・ 車載用インフォテインメント、デジタル コックピット
- ・ USB-PD EPR (拡張電力範囲)

### 3 説明

LM251772-Q1 は、4 スイッチ昇降圧コントローラです。本デバイスは入力電圧が、調整された出力電圧よりも高い、等しい、または低い場合に、レギュレートされた出力電圧を供給します。パワーセーブ モードでは、出力の動作範囲全体にわたって非常に高い効率をサポートします。出力電圧と平均電流は、内蔵の I<sup>2</sup>C インターフェースを使用して動的にプログラミング可能です。出力電圧と平均電流の設定範囲は、USB-PD 規格の要件を満たしています。システムがデュアルロールポート (DRP) 要件をサポートすることを目標としている場合、内蔵の DRV ピンはオプションの切断 FET を制御するために使用されます。

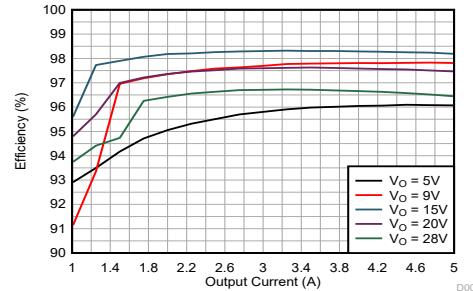
LM251772-Q1 は、RT / SYNC ピンを使用して設定される固定スイッチング周波数で動作します。降圧、昇圧、昇降圧動作中も、スイッチング周波数は同一に維持されます。このデバイスは、すべての動作モードにわたって小さなモード遷移リップルを維持します。

#### パッケージ情報

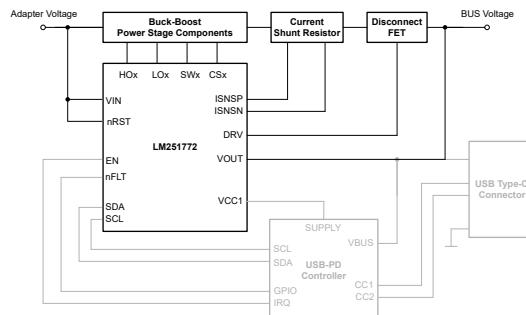
部品番号	パッケージ (1)	パッケージ サイズ(2)
LM251772-Q1RHAR	RHA (VQFN、40)	6mm × 6mm

(1) 詳細については、[セクション 13](#) を参照してください。

(2) パッケージ サイズ (長さ × 幅) は公称値であり、該当する場合はピンも含まれます。



#### 効率と出力電流との関係、 $V_I = 12V$ 、PSM



代表的なアプリケーション回路図



このリソースの元の言語は英語です。翻訳は概要を便宜的に提供するもので、自動化ツール (機械翻訳) を使用していることがあり、TI では翻訳の正確性および妥当性につきましては一切保証いたしません。実際の設計などの前には、ti.com で必ず最新の英語版をご参照くださいますようお願いいたします。

## 目次

1 特長	1	8.5 プログラミング	58
2 アプリケーション	1	9 LM251772 のレジスタ	61
3 説明	1	10 アプリケーションと実装	87
4 デバイスの比較	3	10.1 アプリケーション情報	87
5 ピン構成および機能	4	10.2 代表的なアプリケーション	87
6 仕様	7	10.3 パワー パス付き PD ソース	100
6.1 絶対最大定格	7	10.4 並列 (マルチフェーズ) 動作	101
6.2 取り扱い定格	8	10.5 ワイヤレス充電供給	102
6.3 推奨動作条件	8	10.6 電源に関する推奨事項	103
6.4 熱に関する情報	9	10.7 レイアウト	103
6.5 電気的特性	10	11 デバイスおよびドキュメントのサポート	106
6.6 タイミング要件	16	11.1 ドキュメントのサポート	106
6.7 代表的特性	18	11.2 ドキュメントの更新通知を受け取る方法	106
7 パラメータ測定情報	23	11.3 サポート・リソース	106
8 詳細説明	24	11.4 商標	106
8.1 概要	24	11.5 静電気放電に関する注意事項	106
8.2 機能ブロック図	25	11.6 用語集	106
8.3 機能説明	26	12 改訂履歴	106
8.4 デバイスの機能モード	57	13 メカニカル、パッケージ、および注文情報	106

## 4 デバイスの比較

**表 4-1. デバイスの比較**

機能	LM251772Q1	LM51772Q1	LM251772	LM51770Q1	LM34938Q1
推奨最大入力電圧	36V	55V	36V	78V	36V
絶対最大入力電圧	48V	59V	48V	85V	48V
推奨最大スイッチング周波数	2.2MHz	2.2MHz	600kHz	2MHz	2.2MHz
デフォルトの出力電圧の設定値	5.1V	12V	5.1V	該当なし	5V
デフォルトの出力電流制限値	900mA	5A	900mA	該当なし	アナログ設定のみ
プログラミングなしの出力スタートアップ状態	無効	有効	無効	有効	無効
I <sup>2</sup> C インターフェイス	あり	あり	あり	なし	あり
PSM — 自動導通モード	あり	あり	あり	あり	あり
PSM — プログラマブル導通モード	なし	あり	なし	なし	なし
出力放電	あり	あり	あり	なし	あり
入力電圧レギュレーション	あり	あり	あり	外部回路を使用する場合	あり
アナログ電流制限の設定	なし	あり	なし	なし	あり
T <sub>j</sub> 温度範囲	−40°C ~ 150°C	−40°C ~ 150°C	0°C~70C	−40°C ~ 150°C	−40°C ~ 150°C

## 5 ピン構成および機能

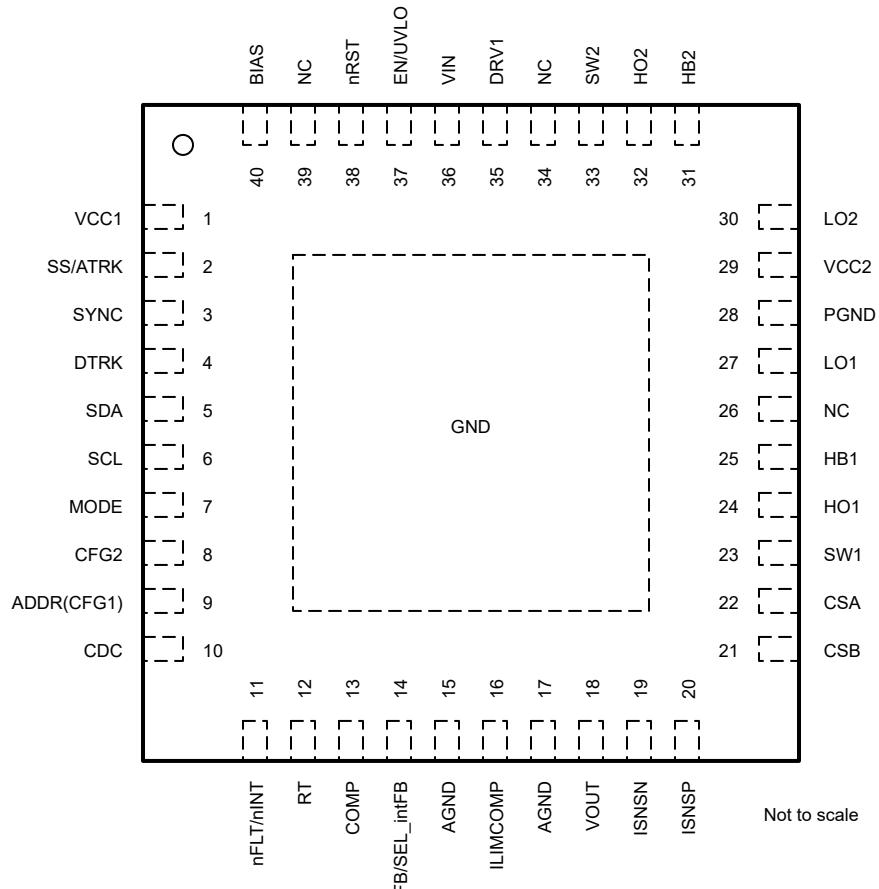


図 5-1. LM251772-Q1 RHA パッケージ、40 ピン QFN (上面図)

**表 5-1. ピン機能 LM251772Q1**

ピン		種類 <sup>(1)</sup>	説明
名称	番号		
VCC1	1	O	補助 5V レギュレータ出力。このコンデンサは、適切なデカップリングを実現するためピンの近くに配置します。対応するロジック選択によって出力が無効になっている場合は、抵抗器を使用してピンを GND に接続するか、VCC2 にプルダウンします。ピンをフローティングのままにしないでください。
SS/ATRK	2	I/O	ソフトスタート プログラミング ピン。SS ピンと AGND ピンの間に接続するコンデンサによって、ソフトスタート時間をプログラミングします。 アナログ出力電圧トラッキング ピン。必要に応じて、ピンを変数電圧リファレンス (たとえば、D/A コンバータ経由) に接続することにより、VOUT 調整ターゲットをプログラムします。内部回路は、ピンの電圧と内部電圧リファレンスとの間で最低の電圧を選択します。
SYNC	3	I	同期クロック入力 / 出力。有効なクロック入力信号が存在する場合、内部発振器は動作中に外部クロックに同期します。このピンをフローティングのままにしないでください。この機能を使用しない場合は、ピンを VCC2 または GND に接続します。 SYNC ピンには、デバイスロジックを通じて設定されるクロック同期出力信号も備わっています。クロック位相は 0° と 180° を選択でき、2 つのデバイスを並列 (デュアルフェーズ) 動作で直接動作させることができます。
DTRK	4	I	動的出力電圧トラッキング用のデジタル PWM 入力ピン。このピンをフローティングのままにしないでください。この機能を使用しない場合は、ピンを VCC または GND に接続します。
SDA	5	I <sup>2</sup> C	I <sup>2</sup> C インターフェイスシリアルデータライン外付けプルアップ抵抗を接続します
SCL	6	I	I <sup>2</sup> C インターフェイスシリアルクロックライン。外付けプルアップ抵抗を接続します
モード	7	I	デバイス動作モードを選択するためのデジタル入力。このピンが low にプルされると、パワー セーブ モード (PSM) がイネーブルになります。このピンが high になると、強制 PWM または CCM 動作がイネーブルになります。動作中に動作モードを動的に変更することができます。このピンをフローティングのままにしないでください。
CFG2	8	I/O	デバイス構成ピン。CFG2 ピンと GND の間に抵抗を接続し、 <a href="#">セクション 8.3.21</a> に従ってデバイスの動作を選択します
ADDR(CFG1)	9	I	アドレス選択。I <sup>2</sup> C ターゲットアドレス LSB = 0 の場合は GND にプルダウンします。I <sup>2</sup> C ターゲットアドレス LSB = 1 の場合、VCC2 にプルします。
CDC	10		ケーブル電圧降下補償または電流モニタ出力ピン。CDC ピンと AGND の間に抵抗を接続して、ケーブル電圧降下補償のゲインを選択します。 デフォルトでは、このピンは ISNSP ピンと ISNSN ピンの間で検出された電圧の電流監視信号を提供します 電流監視が無効になっている場合は、CDC をグランドに接続します
nFLT/nINT	11	O	障害表示または電源正常用のオープンドレイン出力ピン。このピンは、割り込みピンとして設定されている場合、さらに別の機能を持ちます。STATUS レジスタを変更すると、256 $\mu$ s のピンが low に切り替わります。
RT	12	I/O	スイッチング周波数のプログラミング用ピン。RT ピンと AGND に外付け抵抗を接続して、スイッチング周波数を設定します
COMP	13	O	エラー アンプの出力。レギュレータ電圧ループの安定/補償を行うため、COMP と AGND の間に外付け RC ネットワークを接続する必要があります。
FB/SEL_INTFB	14	I	出力電圧レギュレーション用の帰還ピン。コンバータの出力と FB ピンとの間に分圧抵抗回路を接続します。FB ピンを VCC2 に接続すると、デバイスの固定出力電圧のデフォルト設定で動作します。 内部帰還を選択するには、デバイスを起動する前に、このピンを VCC2 に接続します
AGND	15		AGND に接続

表 5-1. ピン機能 LM251772Q1 (続き)

ピン		種類 <sup>(1)</sup>	説明
名称	番号		
ILIMCOMP	16		平均電流制限ループの補償ピン。電流制限が内部 DAC によって設定されている場合、コンデンサまたはタイプ 2R-C ネットワークを接続します。 内部 DAC がディセーブルなら、このピンは平均電流制限の電流制限スレッショルドを設定します。 抵抗を AGND に接続します。アプリケーションの要件に応じて、並列コンデンサのフィルタを推奨します ILIMCOMP ピンを VCC2 に接続してブロックを無効にし、静止電流を減らします。
AGND	17	G	アナログ GND
VOUT	18	I	出力電圧検出入力。電力段の出力レールに接続します。
ISNSN	19	I	出力または入力平均電流センスアンプの負のセンス入力。内部平均電流センサーを使用する場合は、ISNSN と ISNSP の間にオプションの電流センス抵抗を接続する必要があります。センス抵抗は、パワーステージの入力側または出力側に配置できます。 オプションの電流センサがディセーブルの場合は、ISNSN と ISNSP を一緒に AGND に接続してください
ISNSP	20	I	出力または入力電流センスアンプの正のセンス入力。内部平均電流センサーを使用する場合は、ISNSN と ISNSP の間にオプションの電流センス抵抗を接続する必要があります。センス抵抗は、パワーステージの入力側または出力側に配置できます。 オプションの電流センサが無効になっている場合は、ISNSP をグランドに接続してください
CSB	21	I	インダクタピーク電流センス負入力。ケルビン接続を使用して、外部電流センス抵抗の負の側に CSB を接続します。
CSA	22	I	インダクタピーク電流検出正入力。ケルビン接続を使用して、外部電流センス抵抗の正の側に CSA を接続します。
SW1	23	P	降圧ハーフブリッジのインダクタスイッチノード
HO1	24	O	降圧ハーフブリッジのハイサイド ゲートドライバ出力
HB1	25	P	降圧ハーフブリッジのブートストラップ電源ピン。ハイサイド MOSFET ゲートドライバにバイアスを提供するために、HB1 ピンと SW1 に外付けコンデンサが必要です。 適切なデカップリングのため、外付けコンデンサはピンとコンデンサ間の抵抗なしに、ピンに近づけて配置します
NC	26	O	接続なし
LO1	27	O	降圧ハーフブリッジのローサイド ゲートドライバ出力
PGND	28	G	電源グランド
VCC2	29	O	内部リニアバイアスレギュレータ出力。VCC と PGND の間にセラミックデカップリングコンデンサを接続します。このレールは、内部ロジックおよびゲートドライバの電源となります。 適切なデカップリングのため、外付けコンデンサはピンとコンデンサ間の抵抗なしに、ピンに近づけて配置します。
LO2	30	O	昇圧ハーフブリッジのローサイド ゲートドライバ出力
HB2	31	P	昇圧ハーフブリッジのブートストラップ電源ピン。ハイサイド MOSFET ゲートドライバにバイアスを提供するために、HB2 ピンと SW2 に外付けコンデンサが必要 適切なデカップリングのため、外付けコンデンサはピンとコンデンサ間の抵抗なしに、ピンに近づけて配置します
HO2	32	O	昇圧ハーフブリッジのハイサイド ゲートドライバ出力
SW2	33	P	昇圧ハーフブリッジのインダクタスイッチノード
NC	34	O	接続なし
DRV1	35		外部 FET ドライブピン。このピンは、選択した構成に応じて、高電圧ブッシュプル段、オープンドレイン出力、またはチャージポンプドライバ段を備えています。 オプションの DRV ピンが未使用の場合は、DRV をオープンのままにしておきます。
VIN	36	I	本デバイスの入力電源とセンス入力。VIN を電力段の電源電圧に接続します。

**表 5-1. ピン機能 LM251772Q1 (続き)**

ピン		種類 <sup>(1)</sup>	説明
名称	番号		
EN/UVLO	37	I	イネーブルピン。コンバータのスイッチングをイネーブルするためのデジタル入力ピン。 入力には、高精度のアナログ コンバータとヒステリシスが搭載されており、入力電圧を監視します。入力電圧との間に分圧抵抗を接続して、低電圧誤動作防止 (UVLO) 機能を維持します。
nRST	38	I	デジタル入力ピンを使用してデバイスの内部ロジック、インターフェイス動作、および VCC1 レギュレータをイネーブルすることができます (選択する場合)。
NC	39	O	接続なし
BIAS	40		VCC2 バイアス レギュレータへの入力 (オプション)。VIN ではなく外部電源から VCC2 に電力を供給すると、内部 LDO の高 $V_{IN}$ 時の電力損失を削減するのに役立ちます。
GND	PAD	G	サーマル パッド

(1) I = 入力、O = 出力、I/O = 入力または出力、G = グランド、P = 電源。

## 6 仕様

### 6.1 絶対最大定格

自由空気での動作温度範囲内 (特に記述のない限り)<sup>(1)</sup>

		最小値	最大値	単位
入力	BIAS から AGND へ	-0.3	48	V
入力	VIN、ISNSP、ISNSN から AGND へ	-0.3	48	V
入力	EN/UVLO、nRST	-0.3	48	V
		-0.3	$V_{(VIN)} + 5$ <sup>(4)</sup>	V
入力	SS/ATRK、DTRK、RT、SYNC、MODE、SDA、SCL、ADDR、CFG2、AGND へ <sup>(3)</sup>	-0.3	5.8	V
入力	FB	-0.3	5.8	V
入力	ISNSP から ISNSN へ	-0.3	0.3	V
入力	CSA、CSB から SW1 へ	-0.3	0.3	V
入力	SW1 から AGND (DC) へ	-0.5	48	V
入力	SW2 から AGND(DC) まで	-0.5	59	V
入力	SW1 から AGND へ ( $\leq 100\text{ns}$ 期間)	-2	48	V
入力	、SW2 から AGND へ ( $\leq 100\text{ns}$ 期間)	-2	59	V
入力	SW1 から AGND へ ( $\leq 10\text{ns}$ 期間)	-3	48	V
入力	、SW2 から AGND へ ( $\leq 10\text{ns}$ 期間)	-3	59	V
入力	SW1 から AGND へ ( $\leq 5\text{ns}$ 期間)	-4	48	V
入力	、SW2 から AGND へ ( $\leq 5\text{ns}$ 期間)	-4	59	V
入力	PGND から AGND へ	-0.3	0.3	V
出力	VCC1、VCC2 から AGND へ	-0.3	5.5	V
出力	VOUT、DRV1 から AGND へ	-0.3	59	V
出力	nFLT から AGND へ	-0.3	5.8	V
出力	COMP、ILIMCOMP、CDC から AGND へ <sup>(2)</sup>	-0.3	5.8	V
出力	LO1、LO2 から PGND へ	-0.3	$V_{(VCC2)} + 0.3$	V
出力	HB1 から SW1 へ、HB2 から SW2 へ	-0.3	5.5 <sup>(5)</sup>	V
出力		-0.3	6	V
出力	HO1～SW1	-0.3	$V_{(HB1)} + 0.3$	V
出力	HO2～SW2	-0.3	$V_{(HB2)} + 0.3$	V

自由空気での動作温度範囲内 (特に記述のない限り)<sup>(1)</sup>

		最小値	最大値	単位
出力	HO1、HO2、HB1、HB2 から AGND へ	-0.3	65	V
保管温度、 $T_{STG}$		-55	150	°C
動作時の接合部温度、 $T_J$ <sup>(3)</sup>		-40	150	

- (1) 「絶対最大定格」の範囲外の動作は、デバイスの永続的な損傷の原因となる可能性があります。「絶対最大定格」は、これらの条件において、または「推奨動作条件」に示された値を超える他のいかなる条件でも、本製品が正しく動作することを意味するものではありません。「絶対最大定格」の範囲内であっても「推奨動作条件」の範囲外で使用すると、デバイスが完全に機能しない可能性があり、デバイスの信頼性、機能、性能に影響を及ぼし、デバイスの寿命を縮める可能性があります。
- (2) このピンには、通常 1.6mA の電流を処理できる最大電圧クランプが内蔵されています。
- (3) 接合部温度が高くなると、動作寿命が短くなります。接合部温度が 125°C を超えると、動作寿命が短くなります。
- (4) 上記の両方の条件を遵守する必要があります
- (5) 電圧が規定の最大値を超えると、動作寿命が短くなります

## 6.2 取り扱い定格

				値	単位
$V_{(ESD)}$	静電放電	人体モデル (HBM)、AEC Q100-002 <sup>(1)</sup> 準拠		±2000	V
		荷電デバイスモデル (CDM)、AEC Q100-011 準拠	角のピン	±750	
			その他のピン	±500	

- (1) AEC Q100-002 は、HBM ストレス試験を ANSI / ESDA / JEDEC JS-001 仕様に従って実施しなければならないと規定しています。

## 6.3 推奨動作条件

接合部の推奨動作温度範囲内 (特に記述のない限り)<sup>(1)</sup>

		最小値	公称値	最大値	単位
$V_{(VIN)}$	入力電圧検出	3.5	20	36	V
$V_{(BIAS)}$	バイアス入力電圧電源	0		36	V
	入力/バイアスのスタートアップ電圧	3.5			V
$V_{(VOUT)}$	出力電圧センス	1	53.5	55 <sup>(3)</sup>	V
$V_{(DRV1)}$	高電圧駆動ピン出力	0		55	V
	ISNSP, ISNSN	2.8		55	V
$R_{(SNS)}$	電流制限センス抵抗		10		mΩ
	電流制限検出抵抗の許容誤差	-1		1	%
$C_{(VCC1)}$	VCC1 レギュレータ出力容量	2			μF
$C_{(VCC2)}$	VCC2 レギュレータ出力容量	6			μF
$V_{FB}$	FB 入力	0		$V_{(VCC2)}$	V
$V_{IL}$	ロジックピン low レベル (MODE, DTRK, SYNC, SDA, SCL)			0.4	V
$V_{IH}$	ロジックピン high レベル (MODE, DTRK, SYNC, SDA, SCL)	1.3			V
$F_{SW}$	標準スイッチング周波数	100		2200	kHz
$F_{SYNC}$	同期スイッチング周波数範囲	100		2200	kHz
$T_J$	動作時接合部温度 <sup>(2)</sup>	-40		150	°C

- (1) 動作定格は、デバイスが機能する前提の条件です。仕様およびテスト条件については、「電気的特性」を参照してください。
- (2) 接合部温度が高くなると、動作寿命が短くなります。
- (3) 最小 OVP スレッショルドによって決定される公称値。

## 6.4 热に関する情報

热評価基準 <sup>(1)</sup>		LM251772-Q1	単位
		QFN	
		40 ピン	
$R_{qJA}$	接合部から周囲への热抵抗	33.9	°C/W
$R_{qJC(top)}$	接合部からケース(上面)への热抵抗	26.6	°C/W
$R_{qJB}$	接合部から基板への热抵抗	15.4	°C/W
$Y_{JT}$	接合部から上面への特性パラメータ	0.4	°C/W
$Y_{JB}$	接合部から基板への特性パラメータ	15.4	°C/W
$R_{qJC(bot)}$	接合部からケース(底面)への热抵抗	4.4	°C/W

(1) 従来および最新の热評価基準の詳細については、「[半導体およびIC パッケージの热評価基準](#)」アプリケーション ノートを参照してください。

## 6.5 電気的特性

標準値は  $T_J = 25^\circ\text{C}$  に対応します。最小および最大の制限値は、 $T_J = -40^\circ\text{C} \sim 150^\circ\text{C}$  の範囲で適用されます。特に記述のない限り、 $V_{(\text{BIAS})} = 12\text{V}$

パラメータ		テスト条件		最小値	標準値	最大値	単位
<b>電源電流</b>							
	VIN へのシャットダウン電流	$V_{(\text{VIN})} = 48\text{V}, V_{(\text{BIAS})} = 0\text{V}$ $V_{(\text{EN})} = 0\text{V}$	$T_J = 25^\circ\text{C}$	1.1	1.5	$\mu\text{A}$	
			$T_J = -40^\circ\text{C} \sim 125^\circ\text{C}$	1.1	2	$\mu\text{A}$	
	BIAS へのシャットダウン電流	$V_{(\text{VIN})} = 0\text{V}, V_{(\text{EN})} = 0\text{V}$	$T_J = 25^\circ\text{C}$	1.3	1.7	$\mu\text{A}$	
			$T_J = -40^\circ\text{C} \sim 125^\circ\text{C}$	1.3	2.2	$\mu\text{A}$	
	VIN へのスタンバイ電流	$V_{(\text{VIN})} = 12\text{V}, V_{(\text{BIAS})} = 0\text{V}, V_{(\text{nRST})} = \text{High}$	$T_J = 25^\circ\text{C}$	55	75	$\mu\text{A}$	
			$T_J = -40^\circ\text{C} \sim 125^\circ\text{C}$	55	100	$\mu\text{A}$	
	BIAS への静止電流	$V_{(\text{EN})} = 3.3\text{V}, V_{(\text{FB})} > 1\text{V}$ , uSleep イネーブル、 ILIMCOMP = $V_{(\text{VCC2})}$ 、 EN_VCC1 = 0b0	$T_J = 25^\circ\text{C}$	65	75	$\mu\text{A}$	
			$T_J = -40^\circ\text{C} \sim 125^\circ\text{C}$	65	100	$\mu\text{A}$	
<b>VCC1 レギュレータ</b>							
	VCC1 レギュレーション	$V_I = 12.0\text{V}, I_{(\text{VCC1})} = 1\text{mA}$		4.95	5	5.05	V
	VCC1 のドロップアウト電圧	$I_{(\text{VCC1})} = 34\text{mA}$	$V_I = 5\text{V}$	0.6	1.4	$\text{mV}$	
			$V_I = 4.5\text{V}$	0.6	1.5	$\text{mV}$	
	VCC1 ソーシング電流制限	$VCC1 = \text{GND}$	$V_I = 12\text{V}$	34	70	$\text{mA}$	
<b>VCC2 レギュレータ</b>							
	VCC2 レギュレーション	$V_{(\text{BIAS})} = 12.0\text{V}, I_{(\text{VCC2})} = 20\text{mA}$		4.85	5	5.1	V
	VCC2 のドロップアウト電圧	$I_{(\text{VCC2})} = 45\text{mA}$	$V_I = 4\text{V}$	130	300	$\text{mV}$	
			$V_I = 3.5\text{V}$	190	400	$\text{mV}$	
	VCC2 ソーシング電流制限	$V_{(\text{VCC2})} \geq 3\text{V}$	$V_I = 6\text{V}, V_{(\text{BIAS})} = 12\text{V}$	200	260	450	$\text{mA}$
$V_{T+(VCC2)}$	正方向スレッショルド	$V_{(\text{VCC2})}$ 立ち上がり		3.3	3.35	3.4	V
$V_{T-(VCC2)}$	負方向スレッショルド	$V_{(\text{VCC2})}$ 立ち下がり		3	3.05	3.1	V
$V_{T+(Force,BIAS)}$	強制 $V_{(\text{BIAS})}$ の正方向スレッショルド	$FORCE\_BIASPIN = 0\text{b}1$		4.5	4.6	4.7	V
$V_{hyst(Force,BIAS)}$	強制 $V_{(\text{BIAS})}$ 用の LDO スイッチ オーバー ヒステリシス			230	275		$\text{mV}$
$V_{T+(VCC2,SUP)}$	LDO スイッチ オーバーの正方向スレッショルド	$FORCE\_BIASPIN = 0\text{b}0$		6.7	6.8	6.9	V
$V_{hyst(VCC2,SUP)}$	LDO スイッチ オーバー ヒステリシス			350	400		$\text{mV}$
	VCC2 UVLO 立ち上がり検出遅延時間	$V_{(\text{VCC2})}$ 立ち上がり		100			$\mu\text{s}$
<b>nRST</b>							
$V_{T+(nRST)}$	正方向スレッショルドを有効にする	$NRST$ 立ち上がり		1.4			V
$V_{T-(nRST)}$	負方向スレッショルドを有効にする	$NRST$ 立ち下がり		0.35			V
$V_{hyst(nRST)}$	スレッショルド ヒステリシスをイネーブル			300			$\text{mV}$
<b>EN/UVLO</b>							
	VDET 正方向のスレッショルド	$V_{(\text{VIN})}$ 立ち上がり、 $VDET\_RISE = 0\text{x}3$		3.3	3.4	3.5	V
	VDET 負方向のスレッショルド	$V_{(\text{VIN})}$ 立ち下がり、 $VDET\_FALL = 0\text{x}0$		2.6	2.7	2.799	V
$V_{T+(UVLO)}$	UVLO 正方向のスレッショルド	$V_{(\text{EN/UVLO})}$ 立ち上がり		1.23	1.25	1.27	V
$V_{T-(UVLO)}$	UVLO 負方向のスレッショルド	$V_{(\text{EN/UVLO})}$ 立ち下がり		1.18	1.2	1.22	V
$V_{hyst(UVLO)}$	UVLO スレッショルド ヒステリシス			38	50	62	$\text{mV}$

## 6.5 電気的特性 (続き)

標準値は  $T_J = 25^\circ\text{C}$  に対応します。最小および最大の制限値は、 $T_J = -40^\circ\text{C} \sim 150^\circ\text{C}$  の範囲で適用されます。特に記述のない限り、 $V_{(\text{BIAS})} = 12\text{V}$

パラメータ		テスト条件		最小値	標準値	最大値	単位
$I_{\text{UVLO}}$	UVLO ヒステリシスのシンク電流	$V_{(\text{EN/UVLO})} < 1.26\text{V}$		4	5	6	$\mu\text{A}$
$t_{\text{d(UVLO)}}$	UVLO 検出遅延時間	$V_{(\text{EN/UVLO})}$ 立ち下がり;		25.5	30	38.5	$\mu\text{s}$
$V_{\text{T+}(POR)}$	POR 正方向のスレッショルド	POR 正方向のスレッショルド	$V_{\text{IN}}$ の立ち上がりまたは $\text{BIAS}$ の立ち上がり		1.75		$\text{V}$
$V_{\text{T-}(POR)}$	POR 負方向のスレッショルド	POR 負方向のスレッショルド	$V_{\text{IN}}$ の立ち下がりまたは $\text{BIAS}$ の立ち下がり		1.7		$\text{V}$
<b>SYNC</b>							
$V_{\text{T+}(SYNC)}$	同期入力の正の方向スレッショルド				1.19		$\text{V}$
$V_{\text{T-}(SYNC)}$	同期入力の負の方向スレッショルド			0.41			$\text{V}$
	同期アクティビティ検出周波数			99			$\text{kHz}$
$t_{\text{d(Det,Sync)}}$	同期アクティビティ検出周波数スレッショルド	$f_{(\text{SYNC})}$ を基準とします			3		サイクル
	同期 PLL ロック時間	$f_{(\text{SYNC})}$ を基準とします	$f_{(\text{SYNC})} - 5\% < f_{(\text{sw})} < f_{(\text{SYNC})} + 5\% \text{ まで}$	10			サイクル
	同期 high レベル出力電圧ドロップ	$EN_{(\text{SYNC})}_{\text{OUT}} = 0\text{b}1$	$V_{(\text{VCC2})}$ を基準とします		0.4		$\text{V}$
	SYNC low レベル出力電圧	$I_{(\text{SYNC})} = 2 \text{ mA}, V_{(\text{VCC2})} \geq 3.5\text{V},$			0.3		$\text{V}$
	SYNC 出力駆動能力	$EN_{(\text{SYNC})}_{\text{OUT}} = 0\text{b}1$ $V_{(\text{VCC2})} = 5\text{V}$	シンク	-42	-31	-22	$\text{mA}$
			ソース	22	34	42	$\text{mA}$
<b>ソフトスタート</b>							
$I_{(\text{SS})}$	ソフトスタート電流			9	10	11	$\mu\text{A}$
	SS プルダウン スイッチ $R_{\text{DS(on)}}$	$V_{(\text{SS})} = 1 \text{ V}$			21	40	$\Omega$
$t_{\text{d(DISCH;SS)}}$	SS ピン放電時間	内部 SS 放電から、ソフトスタート電流によってピンのキャパシタが再度充電されるまでの時間		500			$\mu\text{s}$
$t_{\text{d(EN_SS)}}$	SS ピンのランプ開始遅延時間	ソフトスタート電流が開始するまでの内部遅延		2.5		4	$\mu\text{s}$
$V_{(\text{SS,clamp})}$	SS ピンのクランプ電圧			4.1			$\text{V}$
<b>VOUT トラッキング</b>							
$V_{\text{T+}(DTRK)}$	DTRK 正方向のスレッショルド	$V_{(\text{DTRK})}$ 立ち上がり		1.19			$\text{V}$
$V_{\text{T-}(DTRK)}$	DTRK 負方向のスレッショルド	$V_{(\text{DTRK})}$ 立ち下がり		0.41			$\text{V}$
	DTRK アクティビティ検出周波数	DTRK アクティビティ検出周波数		148			$\text{kHz}$
$t_{\text{d}(DTRK)}$	DTRK 検出遅延時間				3		サイクル
$fc(\text{LPF})$	内部ローパスのコーナー周波数			40			$\text{kHz}$
	$V_{(\text{REF})}$ 電圧オフセット誤差	$V_{(\text{REF})}$ 電圧オフセット誤差	$f_{(\text{DTRK})} = 500\text{kHz}, \text{デューティ} = 50\%, V_{(\text{REF})} = 1\text{V}$			$\pm 10$	$\text{mV}$
<b>パルス幅変調</b>							
	スイッチング周波数	$R_{\text{RT}} = 14.20\text{k}\Omega$ ,		2000	2200	2400	$\text{kHz}$

## 6.5 電気的特性 (続き)

標準値は  $T_J = 25^\circ\text{C}$  に対応します。最小および最大の制限値は、 $T_J = -40^\circ\text{C} \sim 150^\circ\text{C}$  の範囲で適用されます。特に記述のない限り、 $V_{(\text{BIAS})} = 12\text{V}$

パラメータ		テスト条件		最小値	標準値	最大値	単位
	スイッチング周波数	$R_{\text{RT}} = 15.63\text{k}\Omega$ 、		1845	2000	2255	kHz
	スイッチング周波数	$R_{\text{RT}} = 316\text{k}\Omega$ 、		90	100	110	kHz
	最小の制御可能なオン時間	fPWM、 $R_{\text{RT}} = 14\text{k}\Omega$ 、正のインダクタ電流	昇圧モード	64			ns
			降圧モード	107			ns
	制御可能な最小オフ時間		昇圧モード	96			ns
			降圧モード	97			ns
	RT のレギュレーション電圧			0.75			V

### モード選択

$V_{T+}(\text{MODE})$	モード入力の正方向スレッショルド			1.19	V
$V_{T-}(\text{MODE})$	モード入力の負の方向スレッショルド			0.41	V

### 電流検出

$V_{\text{th+}}(\text{CSB-}\text{CSA})$	正のピーク電流制限スレッショルド			45	50	55	mV
$V_{\text{th-}}(\text{CSB-}\text{CSA})$	負のピーク電流制限スレッショルド		$T_J = -40^\circ\text{C} \sim 125^\circ\text{C}$	-56	-50	-44	mV

### 平均電流制限

$g_{\text{m}}(\text{ISET})$	電流センスアンプのトランスコンダクタンス	I2C インターフェイスはディセーブルまたは $\text{SEL\_ISET\_PIN} = 0\text{b}1$ 、 $V_{(\text{ISNSP})} > 3.3\text{V}$ 、 $\text{EN\_NEG\_CL\_LIMIT} = 0$	$25\text{mV} \leq \Delta V_{(\text{ISNS})} \leq 50\text{mV}$	0.9	1	1.1	mS	
	オフセット電圧	$V_{\text{ISNS}} > 4.8\text{V}$	$T_J = 25^\circ\text{C}$	-1.5	0	1.5	mV	
		$V_{\text{ISNS}} > 4.8\text{V}$	$T_J = -40^\circ\text{C} \sim 125^\circ\text{C}$	-2.5	0	2.5	mV	
	電流センシング アンプの出力電流	I2C インターフェイスはディセーブルまたは $\text{SEL\_ISET\_PIN} = 0\text{b}1$ 、 $V_{(\text{ISNSP})} > 3.3\text{V}$ 、 $\text{EN\_NEG\_CL\_LIMIT} = 0$	5mV 25mV 50mV	2 21.5 45	5 25 50	8 28.5 55	$\mu\text{A}$	
$g_{\text{m}}(\text{ILIMCOMP})$	電流センスアンプのトランスコンダクタンス	I2C インターフェイスがバイニアリで $\text{SEL\_ISET\_PIN} = 0\text{b}0$ 、 $V_{\text{ISNS}} > 4.8\text{V}$ 、 $\text{EN\_NEG\_CL\_LIMIT} = 0$	$\Delta V_{(\text{ISNS})} = 30\text{mV}$ および $50\text{mV}$	450	500	550	$\mu\text{s}$	
	電流制限	$R_{(\text{ISNS})} = 10\text{m}\Omega \pm 1\%$ 、 $\text{ILIM\_THRESHOLD} = 0\text{x}64$		4.75	5	5.25	A	
$\Delta V_{(\text{ISNSx})}$	電流制限スレッショルド電圧	$\text{ILIM\_THRESHOLD} = 0\text{x}14$		8.6	10	11.4	mV	
	電流制限スレッショルド電圧	$\text{ILIM\_THRESHOLD} = 0\text{x}3C$	$\text{EN\_NEG\_CL\_LIMIT} = 0_J = -10^\circ\text{C} \sim 70^\circ\text{C}$ ; $\text{ISNSP/N} \geq 5\text{V}$ ;	28.8	30	31.2	mV	
	電流制限スレッショルド電圧	$\text{ILIM\_THRESHOLD} = 0\text{x}64$		48	50	52	mV	
$\Delta V_{(\text{ISNSx})}$	電流制限スレッショルド電圧	電流制限スレッショルド電圧	$\text{ILIM\_THRESHOLD} = 0\text{x}FF$	$\text{EN\_NEG\_CL\_LIMIT} = 0_J = -10^\circ\text{C} \sim 70^\circ\text{C}$ ; $\text{ISNSP/N} \geq 5\text{V}$ ;	67.2	70	72.8	mV
	電流制限スレッショルド電圧の標準的なプログラミング範囲				5	70	mV	

## 6.5 電気的特性 (続き)

標準値は  $T_J = 25^\circ\text{C}$  に対応します。最小および最大の制限値は、 $T_J = -40^\circ\text{C} \sim 150^\circ\text{C}$  の範囲で適用されます。特に記述のない限り、 $V_{(\text{BIAS})} = 12\text{V}$

パラメータ		テスト条件		最小値	標準値	最大値	単位
電流制限スレッショルドの電圧ステップ サイズ		5mV ~ 68.5mV に設定します		0.5		mV	
ILIM をディセーブルするための最小電圧		VCC2 を基準とします		75		%	
<b>エラー・アンプ</b>							
$V_{(\text{REF})}$	FB 基準電圧			0.99	1	1.01	V
	FB ピンのリーキ電流	$V_{(\text{FB})} = 1\text{V}$			2	60	nA
	出力電圧精度	$V_{(\text{FB})} = \text{VCC2}, \text{SEL\_DIV20}=0\text{b}1$	$V_o, \text{nom} = 5\text{V}$	4.75	5	5.25	V
			$V_o, \text{nom} = 20\text{V}$	19.6	20	20.4	V
			$V_o, \text{nom} = 48\text{V}$	47.04	48	48.96	V
相互コンダクタンス				510	600	690	$\mu\text{s}$
COMP ソース電流					95		$\mu\text{A}$
COMP シンク電流					120		$\mu\text{A}$
COMP クランプ電圧		$V_{(\text{FB})} = 990\text{mV}$		1.2	1.25	1.3	V
COMP クランプ電圧		$V_{(\text{FB})} = 1.01\text{V}$		0.225	0.25	0.275	V
$V_{T+(\text{SEL},\text{FB})}$	内部 FB 動作を選択するための最小電圧		$V_{(\text{FB})}$ 立ち上がり	2.6		V	
$t_{d(\text{uSleep})}$	スリープ状態からウェーカアップするまでの遅延時間			7		$\mu\text{s}$	
<b>OVP</b>							
VT+(OVP)	過電圧立ち上がりスレッショルド	FB の立ち上がり ( $V_{(\text{REF})}$ を基準とする)		107	110	113	%
VT-(OVP)	過電圧立ち下がりスレッショルド	FB の立ち下がり ( $V_{(\text{REF})}$ を基準とする)		101	105	109	%
VT+(OVP2)	過電圧立ち上がりスレッショルド	$V_{(\text{VOUT})}$ の立ち上がり	$V_{(\text{OVP2})} = 0\text{b}111111$	53.5	55	56.5	V
VT+(IVP)	入力過電圧立ち上がりスレッショルド	$V_{(\text{VIN})}$ 立ち上がり	$IVP\_VOLTAGE = 0\text{b}00101010$	9.9	10	10.1	V
	過電圧デグリッチ時間			9	10	12.5	$\mu\text{s}$
<b>nFLT</b>							
	nFLT プルダウン スイッチの $R_{\text{DS}ON}$	1mA のシンク		85		140	$\Omega$
$V_{T+(\text{PG})}$	低電圧、正方向スレッショルド	FB の立ち上がり ( $V_{(\text{REF})}$ を基準とする)		92	95	97	%
VT-(PG)	低電圧、負方向スレッショルド	FB の立ち下がり ( $V_{(\text{REF})}$ を基準とする)		87	90	93	%
	nFLT オフ状態リーケ			100		nA	
$t_{d(\text{nFLT-PIN})}$	デグリッチ・フィルタ	$V_{(\text{nFLT})} = 12\text{V}$		20		37	$\mu\text{s}$
<b>MOSFET ドライバ</b>							
$t_r$	立ち上がり時間	LO1, LO2	$C_G = 3.3\text{nF}$	10		ns	
$t_r$	立ち下がり時間		$C_G = 3.3\text{nF}$	8		ns	
$t_f$	立ち上がり時間	HO1, HO2	$C_G = 3.3\text{nF}$	15		ns	
$t_f$	立ち下がり時間		$C_G = 3.3\text{nF}$	15		ns	
$t_t$	遷移 (デッド) 時間		$C_G = 3.3\text{nF}$	$R_{(\text{RT})} = 316\text{k}\Omega$ (0.1MHz)、 $\text{SEL\_MIN\_DEADTIME\_GDRV} = 0\text{b}01$ 、 $\text{SEL\_SCALE\_DT} = 0\text{b}1$ 、 $\text{EN\_CONST\_TDEAD} = 0\text{b}0$	42		ns

## 6.5 電気的特性 (続き)

標準値は  $T_J = 25^\circ\text{C}$  に対応します。最小および最大の制限値は、 $T_J = -40^\circ\text{C} \sim 150^\circ\text{C}$  の範囲で適用されます。特に記述のない限り、 $V_{(\text{BIAS})} = 12\text{V}$

パラメータ			テスト条件		最小値	標準値	最大値	単位
$t_{\text{t}}$	遷移 (デッド) 時間		$C_G = 3.3\text{nF}$	$R_{(\text{RT})} = 14.2\text{k}\Omega$ (2.2MHz), $\text{SEL\_MIN\_DEADTIME\_GDRV} = 0\text{b}01$ , $\text{SEL\_SCALE\_DT} = 0\text{b}1$ , $\text{EN\_CONST\_TDEAD} = 0\text{b}0$	$I_{(\text{test})} = 500\text{mA}$	19.5		ns
	ゲートドライバのハイサイド オン抵抗	LO1, LO2	1.8			$\Omega$		
	ゲートドライバのハイサイド オン抵抗	HO1, HO2	1.5			$\Omega$		
	ゲートドライバのローサイド オン抵抗	LO1, LO2	0.9			$\Omega$		
	ゲートドライバのローサイド オン抵抗	HO1, HO2	0.8			$\Omega$		
$V_{\text{TH-}}(\text{BOOT\_UV})$	負方向のブートストラップ UVLO スレッシ ヨルド	$V(\text{HBx}) - V(\text{SWx})$ の立ち 下がり			2.5	2.7	3.1	V
$V_{\text{TH-}}(\text{BOOT\_UV})$	ブートストラップ UVLO ヒ ステリシス					300		mV
$V_{\text{TH+}}(\text{BST\_OV})$	正方向のブートストラップ過電圧スレッショ ルド	$V(\text{HBx}) - V(\text{SWx})$ 立ち上 がり、 $I_{\text{HBx}} = 10\text{mA}$			5.1	5.5	5.9	V
$V_{\text{TH}}(\text{GATEOUT})$	ゲートドライバの出力スイッ チング検出	LO1, LO2	$V_{\text{CC}}$ を基準とします			37		%
$V_{\text{TH}}(\text{GATEOUT})$	ゲートドライバの出力スイッ チング検出	HO2, HO2	$V(\text{HBx}) - V(\text{SWx})$ を基準 とします			37		%
<b>サーマル シャットダウン</b>								
$T_{\text{T+J}}$	サーマル シャットダウンの スレッショルド	サーマル シャットダウ ンのスレッ ショルド	$T_J$ 立ち上がり			164		$^\circ\text{C}$
	サーマル シャットダウン ヒ ステリシス	サーマル シ ヤットダウン ヒステリシス				15		$^\circ\text{C}$
<b>過熱警告</b>								
	過熱警告スレッショルド	$T_J$ 立ち上がり	$\text{THW\_THRESHOLD}=0\text{b}0$ 0		140			$^\circ\text{C}$
	熱警告標準値プログラミング範囲				95	140		$^\circ\text{C}$
	過熱警告精度					$\pm 10$		$^\circ\text{C}$
<b>R2D インターフェイス</b>								
	内部リファレンス抵抗				31.77	33	34.23	$\text{k}\Omega$

## 6.5 電気的特性 (続き)

標準値は  $T_J = 25^\circ\text{C}$  に対応します。最小および最大の制限値は、 $T_J = -40^\circ\text{C} \sim 150^\circ\text{C}$  の範囲で適用されます。特に記述のない限り、 $V_{(\text{BIAS})} = 12\text{V}$

パラメータ		テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
$R_{\text{CFG}}$	外付け選択抵抗の抵抗	R2D 設定 #0		0	0.1	$\text{k}\Omega$
		R2D 設定 #1	0.4956	0.511	0.5263	$\text{k}\Omega$
		R2D 設定 #2	1.1155	1.15	1.1845	$\text{k}\Omega$
		R2D 設定 #3	1.8139	1.87	1.9261	$\text{k}\Omega$
		R2D 設定 #4	2.6578	2.74	2.8222	$\text{k}\Omega$
		R2D 設定 #5	3.7151	3.83	3.9449	$\text{k}\Omega$
		R2D 設定 #6	4.9567	5.11	5.2633	$\text{k}\Omega$
		R2D 設定 #7	6.2953	6.49	6.6847	$\text{k}\Omega$
		R2D 設定 #8	8.0025	8.25	8.4975	$\text{k}\Omega$
		R2D 設定 #9	10.185	10.5	10.815	$\text{k}\Omega$
		R2D 設定 #10	12.901	13.3	13.699	$\text{k}\Omega$
		R2D 設定 #11	15.714	16.2	16.686	$\text{k}\Omega$
		R2D 設定 #12	19.885	20.5	21.115	$\text{k}\Omega$
		R2D 設定 #13	24.153	24.9	25.647	$\text{k}\Omega$
		R2D 設定 #14	29.197	30.1	31.003	$\text{k}\Omega$
		R2D 設定 #15	35.405	36.5	37.595	$\text{k}\Omega$

### 保護 / 監視

	SCP ヒップ モード オン時間			0.85	1	1.15	ms
	SCP ヒップ モード オフ時間			20.4	24	27.6	ms

### ケーブル降下補償

	外部フィードバックによるケーブルドロップ 補償のための $V_{\text{OUT}}$ 増加	$R_{(\text{FB,top})} = 100\text{k}\Omega$ ; $\text{CDC\_GAIN}=0b01$	$V_{(\text{CDC})} = 0.2\text{V}$	0.08	0.1	0.12	V
			$V_{(\text{CDC})} = 1\text{V}$	0.45	0.5	0.55	V
	内部フィードバックによるケーブルドロップ 補償のための $V_{\text{OUT}}$ 増加	$\text{CDC\_GAIN}=0b01$	$V_{(\text{CDC})} = 0.2\text{V}$	0.075	0.1	0.125	V
			$V_{(\text{CDC})} = 1\text{V}$	0.45	0.5	0.55	V
gm(CDC)	CDC 電流センス アンプ トランジスタ タンス	$\Delta V_{(\text{IMON})} = 50\text{mV}$ および $30\text{mV}$	$V_{(\text{ISNSP})} > 3.3\text{V}$ 、 $\text{EN\_NEG\_CL\_LIMIT} = 0$	450	500	550	$\mu\text{s}$
						1	MHz

## 6.5 電気的特性 (続き)

標準値は  $T_J = 25^\circ\text{C}$  に対応します。最小および最大の制限値は、 $T_J = -40^\circ\text{C} \sim 150^\circ\text{C}$  の範囲で適用されます。特に記述のない限り、 $V_{(\text{BIAS})} = 12\text{V}$

パラメータ		テスト条件	最小値	標準値	最大値	単位
出力電流 CDC		$\Delta V_{(\text{IMON})} = 50\text{mV}$ 、 $\text{EN\_NEG\_CL\_LIMIT} = 0$	23.3	25.0	26.8	$\mu\text{A}$
		$\Delta V_{(\text{IMON})} = 25\text{mV}$ 、 $\text{EN\_NEG\_CL\_LIMIT} = 0$	10.6	12.5	14.4	$\mu\text{A}$
		$\Delta V_{(\text{IMON})} = 5\text{mV}$ 、 $\text{EN\_NEG\_CL\_LIMIT} = 0$	0.8	2.5	4.2	$\mu\text{A}$
駆動ピン						
	プルダウン抵抗	$\text{SEL\_DRV\_SUP} = 0\text{b}00$ 、 $0\text{b}01$ 、 $0\text{b}10$			1400	$\Omega$
	プルアップ抵抗	$\text{SEL\_DRV\_SUP} = 0\text{b}01$ または $\text{SEL\_DRV\_SUP} = 0\text{b}10$ 、			1500	$\Omega$
	最大出力電流	$\text{SEL\_DRV\_SUP} = 0\text{b}00$ 、 $0\text{b}01$ 、 $0\text{b}10$	シンク	3	9	16
	最大出力電流	$\text{SEL\_DRV\_SUP} = 0\text{b}01$ または $\text{SEL\_DRV\_SUP} = 0\text{b}10$ 、	ソース	5	9	14
	プルダウン抵抗	$\text{SEL\_DRV\_SUP} = 0\text{b}11$			900	$\Omega$
	プルアップ抵抗				1200	$\Omega$
	最大出力電流		シンク	5	9	14
	最大出力電流		ソース	5	8	13
	チャージポンプのスイッチング周波数	$\text{SEL\_DRV\_SUP} = 0\text{b}11$			100	$\text{kHz}$
出力放電						
	出力放電電流	$\text{VO\_DISCH} = 0\text{b}00$		17.5	25	32.5
		$\text{VO\_DISCH} = 0\text{b}01$		35	50	65
		$\text{VO\_DISCH} = 0\text{b}10$		52.5	75	97.5
$\text{V}_{\text{TH-}(\text{DISCH})}$	放電完了スレッショルド			0.4	0.5	0.6
スペクトラム拡散						
	スイッチング周波数変調の範囲の 上限				7.8	%
	スイッチング周波数変調の範囲の 下限				-7.8	%

## 6.6 タイミング要件

動作接合部温度範囲および推奨電源電圧範囲 (特に記載のない限り)

			最小値	公称値	最大値	単位
全体的なデバイス機能						
	最小時間 Low EN トグル	EN から測定した時間 H から L、L から H への切り替え	22			$\mu\text{s}$
$f_{\text{SCL}}$	SCL クロック周波数	スタンダード モード	0	100		$\text{kHz}$
		ファスト モード	0	400		
		ファスト モード プラス <sup>(1)</sup>	0	1000		
$t_{\text{LOW}}$	SCL クロック Low 期間	スタンダード モード	4.7			$\mu\text{s}$
		ファスト モード	1.3			
		ファスト モード プラス <sup>(1)</sup>	0.5			

## 6.6 タイミング要件 (続き)

動作接合部温度範囲および推奨電源電圧範囲(特に記載のない限り)

			最小値	公称値	最大値	単位
$t_{HIGH}$	SCL クロックの High の時間	スタンダード モード	4.0			$\mu s$
		ファスト モード	0.6			
		ファスト モード プラス (1)	0.26			
$t_{BUF}$	停止条件と開始条件の間のバス フリー時間	スタンダード モード	4.7			$\mu s$
		ファスト モード	1.3			
		ファスト モード プラス (1)	0.5			
$t_{SU:STA}$	繰り返し START 条件のセットアップ時間	スタンダード モード	4.7			$\mu s$
		ファスト モード	0.6			
		ファスト モード プラス (1)	0.26			
$t_{HD:STA}$	(繰り返し) START 条件のホールド時間	スタンダード モード	4.0			$\mu s$
		ファスト モード	0.6			
		ファスト モード プラス (1)	0.26			
$t_{HD:DAT}$	データ ホールド時間	スタンダード モード	0			$\mu s$
		ファスト モード	0			
		ファスト モード プラス (1)	0			
$t_r$	SDA 信号と SCL 信号の両方の立ち上がり時間	スタンダード モード			1000	$ns$
		ファスト モード		20	300	
		ファスト モード プラス (1)			20	
$t_f$	SDA 信号と SCL 信号の両方の立ち下がり時間	スタンダード モード			300	$ns$
		ファスト モード			$20 \times V_{DD}/5.5$	
		ファスト モード プラス (1)			$20 \times V_{DD}/5.5$	
$t_{su:STO}$	STOP 条件のセットアップ時間	スタンダード モード		4.0		$\mu s$
		ファスト モード		0.6		
		ファスト モード プラス (1)		0.26		
$t_{VD:DAT}$	データ有効時間	スタンダード モード			3.45	$\mu s$
		ファスト モード			0.9	
		ファスト モード プラス (1)			0.45	
$t_{VD:ACK}$	データ有効アクリッジ時間	スタンダード モード			3.45	$\mu s$
		ファスト モード			0.9	
		ファスト モード プラス (1)			0.45	
$C_b$	各バス ラインの容量性負荷	スタンダード モード			400	$pF$
		ファスト モード			400	

(1) ファスト モード プラスもサポートされていますが、I<sup>2</sup>C 規格には完全には準拠していません

## 6.7 代表的特性

以下の条件が適用されます (特に記述のない限り)。 $T_J = 25^\circ\text{C}$ 、 $V_{(\text{VCC2})} = 5\text{V}$

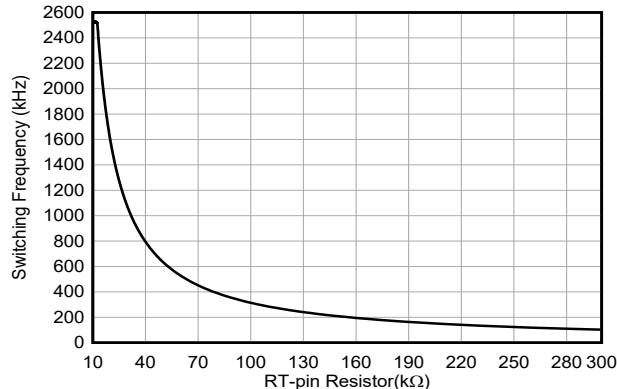


図 6-1. スイッチング周波数と RT 抵抗との関係

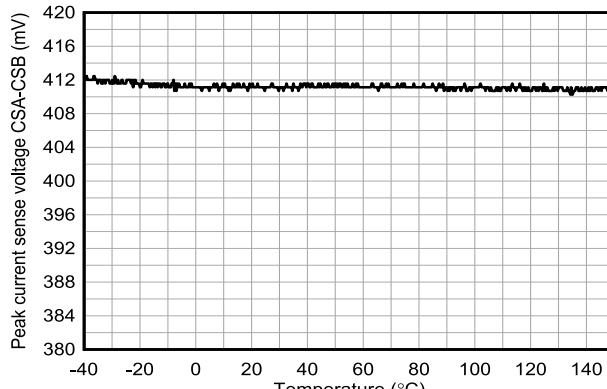


図 6-2. スイッチング周波数と温度との関係

$R_{(\text{RT})} = 75\text{K}\Omega$

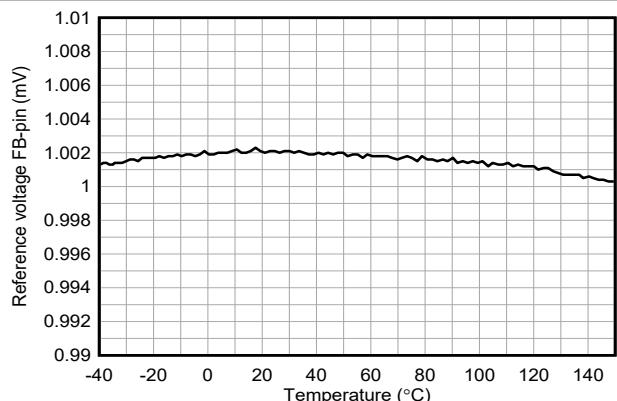


図 6-3. FB ピン基準電圧と温度との関係

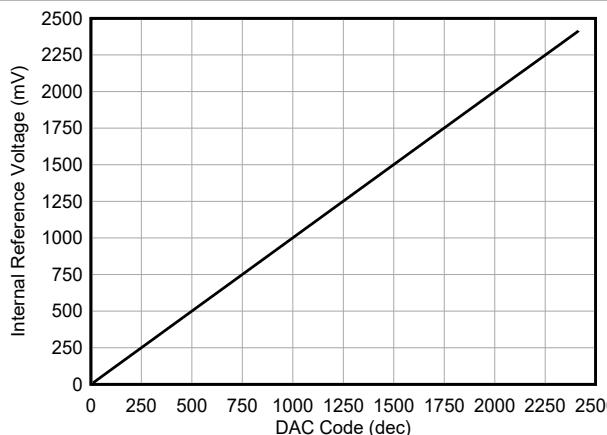


図 6-4. FB ピン基準電圧と VO レジスタ DAC コードとの関係

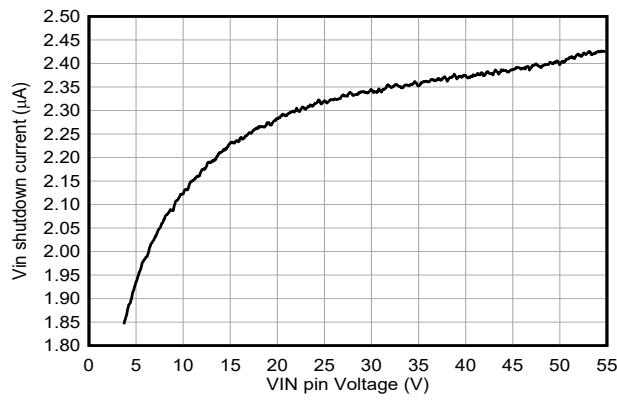


図 6-5. VIN へのシャットダウン電流とピン電圧との関係  
 $V_{\text{EN/UVLO}} = 0\text{V}$ 、 $V_{(\text{VIN})} = 12\text{V}$ 、 $V_{(\text{BIAS})} = 0\text{V}$

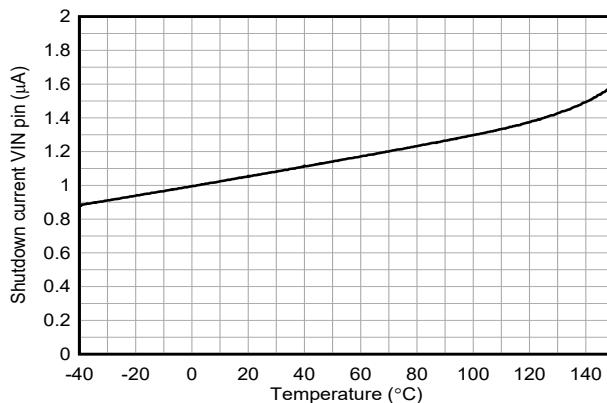


図 6-6. VIN へのシャットダウン電流と温度との関係  
 $V_{\text{EN/UVLO}} = 0\text{V}$ 、 $V_{(\text{VIN})} = 12\text{V}$ 、 $V_{(\text{BIAS})} = 0\text{V}$

## 6.7 代表的特性 (続き)

以下の条件が適用されます (特に記述のない限り)。 $T_J = 25^\circ\text{C}$ 、 $V_{(\text{VCC2})} = 5\text{V}$

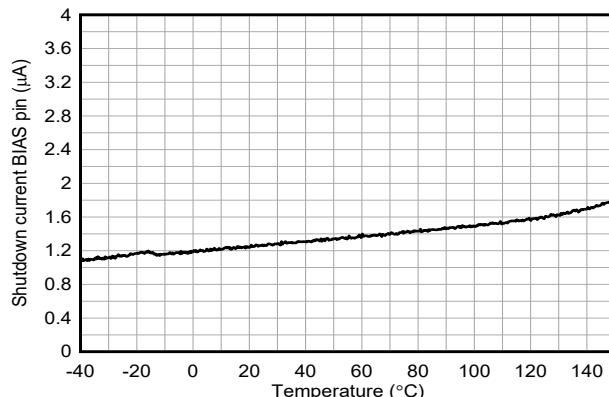


図 6-7. BIAS に流れ込むシャットダウン電流と温度との関係  
 $V_{(\text{EN/UVLO})} = 0\text{V}$ 、 $V_{(\text{VIN})} = 3.5\text{V}$ 、 $V_{(\text{BIAS})} = 12\text{V}$

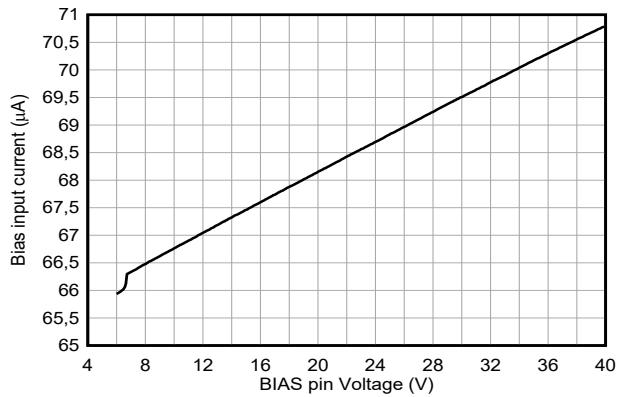


図 6-8. BIAS ピン電圧に対する BIAS ピン電圧  
 $V_{(\text{VIN})} = 3.5\text{V}$

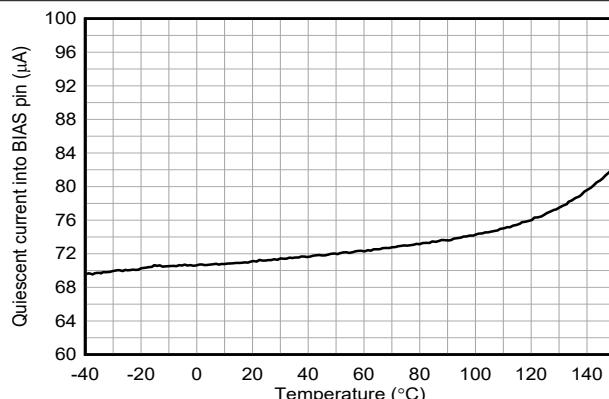


図 6-9. BIAS と BIAS の間の静止電流  
 $V_{(\text{BIAS})} = 12\text{V}$ 、 $V_{(\text{VIN})} = 3.5\text{V}$

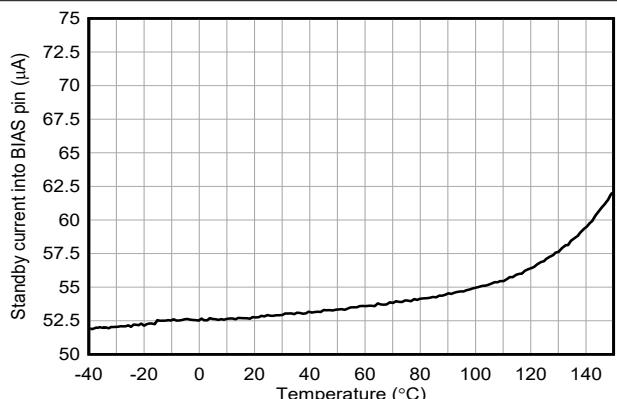


図 6-10. BIAS へのスタンバイ電流と温度との関係  
 $V_{(\text{VIN})} = 3.5\text{V}$   $V_{(\text{VIN})} = 12\text{V}$

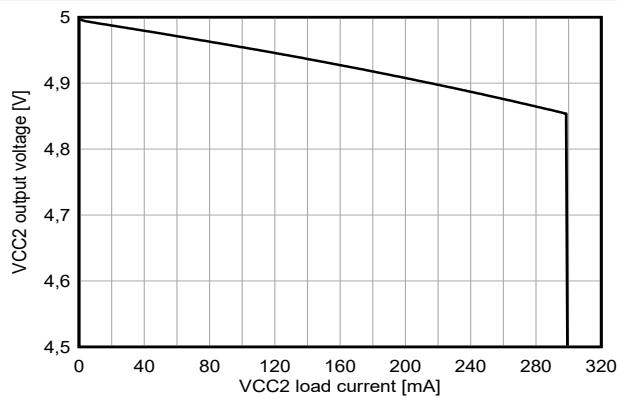


図 6-11. VCC2 LDO 出力電圧と VCC2 負荷電流との関係  
 $V_{(\text{VIN})} = 12\text{V}$ 、 $V_{(\text{BIAS})} = 0\text{V}$

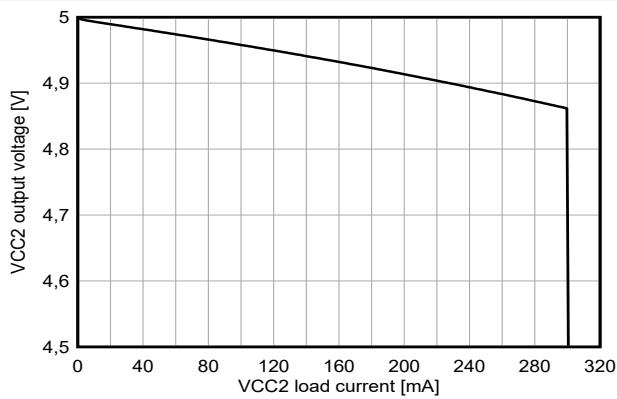


図 6-12. VCC2 LDO 出力電圧と VCC2 負荷電流との関係  
 $V_{(\text{VIN})} = 3.5\text{V}$ 、 $V_{(\text{BIAS})} = 12\text{V}$

## 6.7 代表的特性 (続き)

以下の条件が適用されます (特に記述のない限り)。 $T_J = 25^\circ\text{C}$ 、 $V_{(\text{VCC2})} = 5\text{V}$

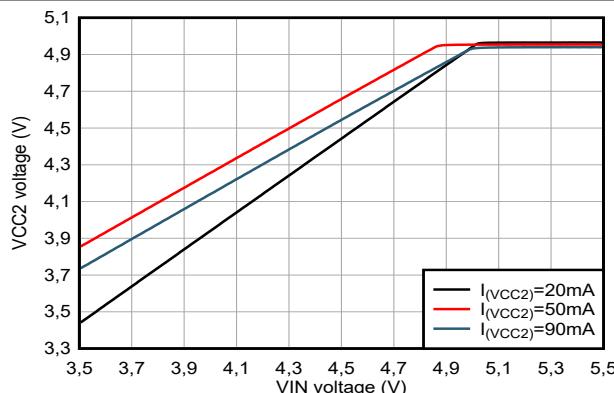


図 6-13. VCC2 LDO 出力電圧と VIN 電圧との関係  
 $V_{(\text{BIAS})} = 0\text{V}$

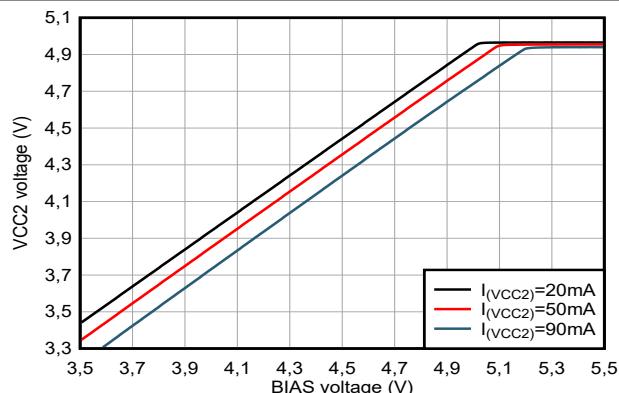


図 6-14. VCC2 LDO 出力電圧と BIAS 電圧との関係  
 $V_{(\text{VIN})} = 2.5\text{V}$

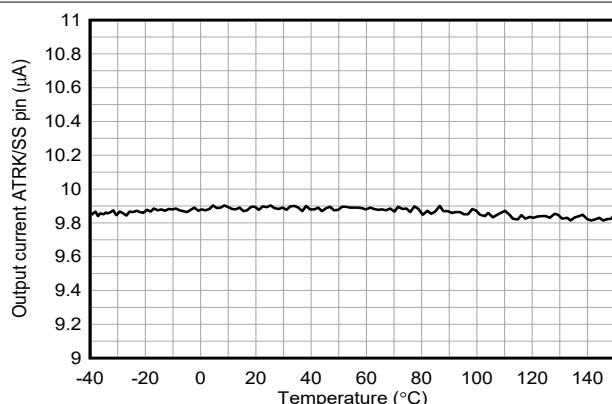


図 6-15. ソフト スタート電流と温度との関係

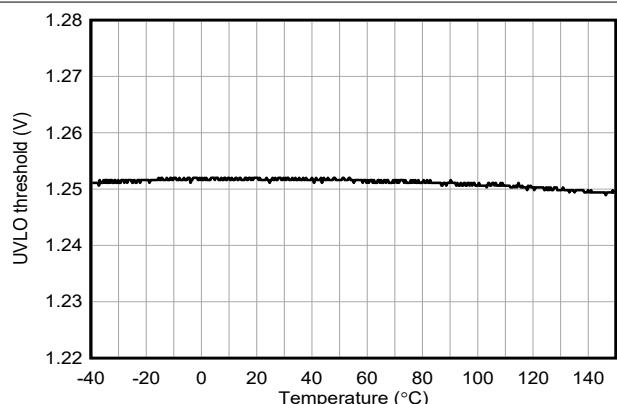


図 6-16. EN/UVLO スレッショルドと温度との関係

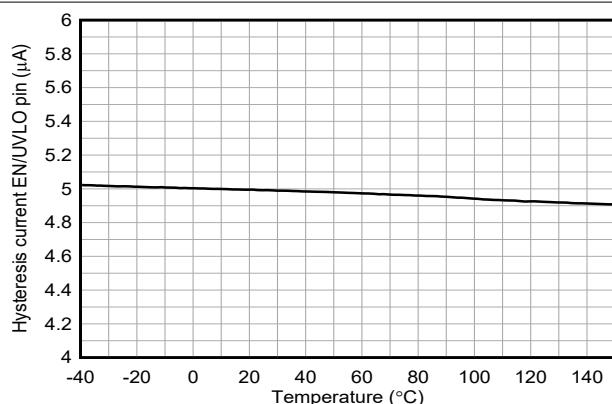


図 6-17. EN/UVLO のヒステリシス電流と温度との関係

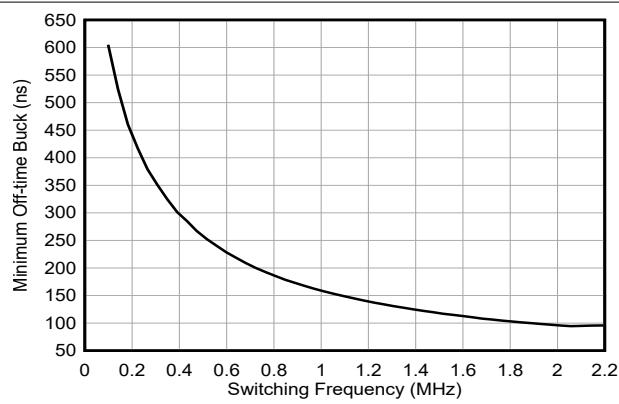


図 6-18. 降圧の最小オフ時間とスイッチング周波数との関係

## 6.7 代表的特性 (続き)

以下の条件が適用されます (特に記述のない限り)。 $T_J = 25^\circ\text{C}$ 、 $V_{(\text{VCC2})} = 5\text{V}$

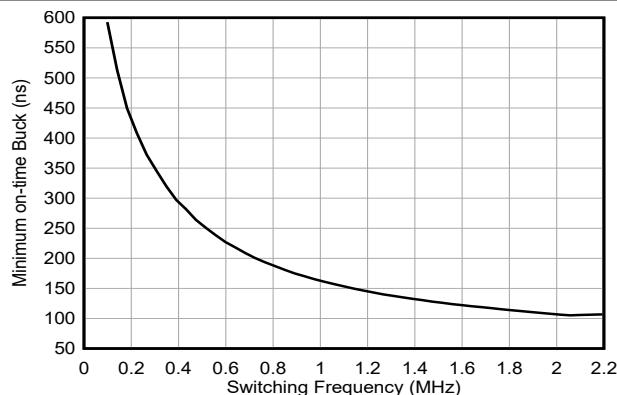


図 6-19. 降圧の最小オン時間とスイッチング周波数との関係

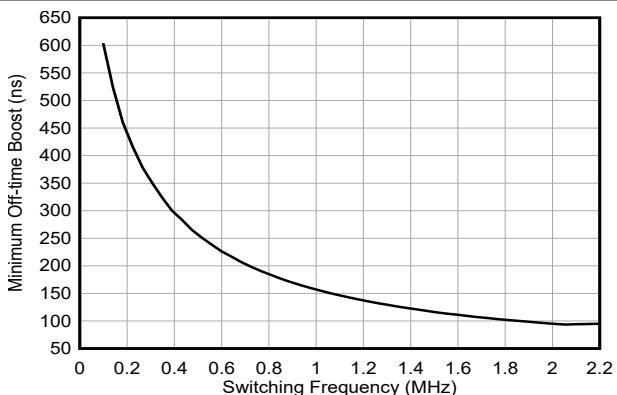


図 6-20. 昇圧の最小オフ時間とスイッチング周波数との関係

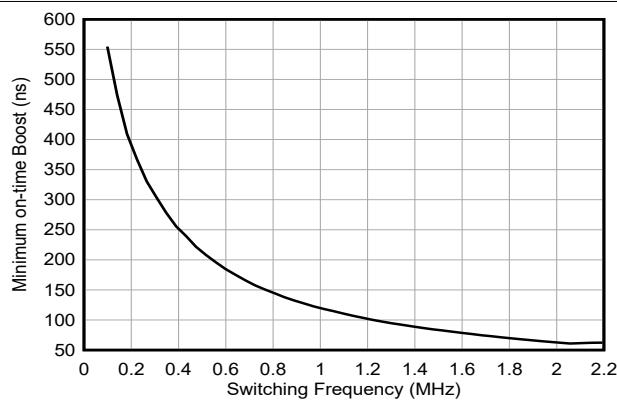


図 6-21. 昇圧の最小オン時間とスイッチング周波数との関係

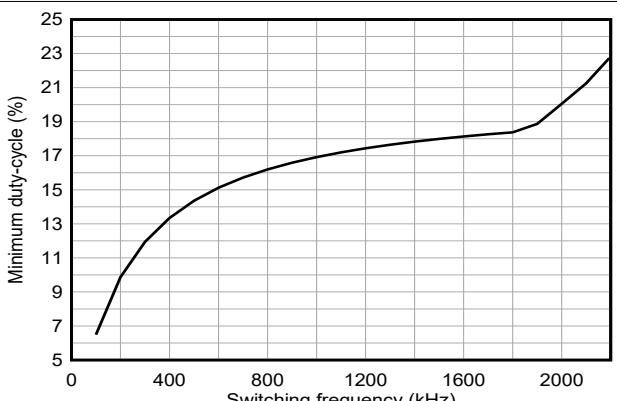


図 6-22. PSM 動作の降圧最小デューティ サイクルとスイッチング周波数との関係 (SYNC\_OUT = イネーブル)

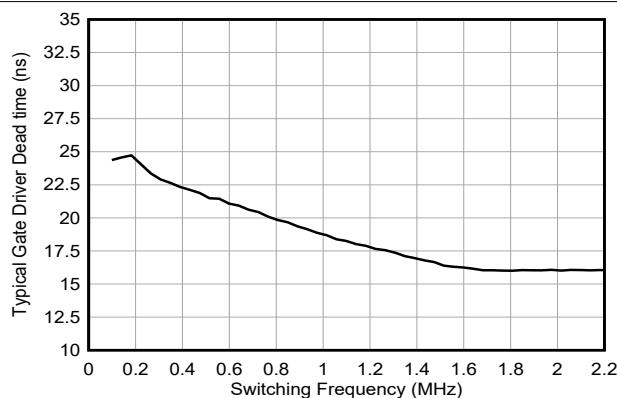


図 6-23. ゲート ドライバ遷移 (デッド) 時間とスイッチング周波数との関係

`SEL_MIN_DEADTIME_GDRV = 0b01`、`SEL_SCALE_DT = 0b0`、  
`EN_CONST_TDEAD = 0b0`

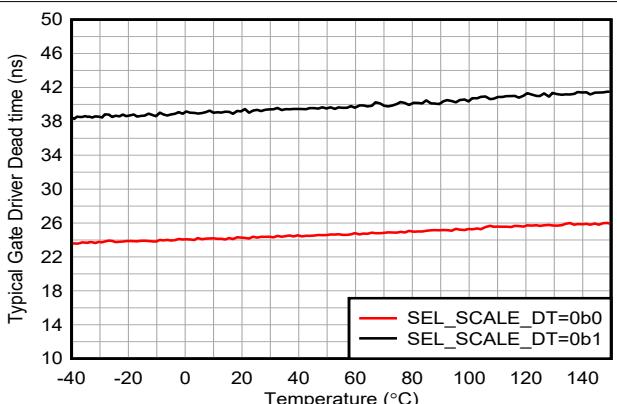


図 6-24. ゲート ドライバ遷移 (デッド) 時間とスイッチング周波数との関係

$f_{(\text{sw})} = 100\text{kHz}$ 、`SEL_MIN_DEADTIME_GDRV = 0b01`、  
`EN_CONST_TDEAD = 0b0`、ローサイド オフ、ハイサイドをオンにします

## 6.7 代表的特性 (続き)

以下の条件が適用されます (特に記述のない限り)。 $T_J = 25^\circ\text{C}$ 、 $V_{(\text{VCC2})} = 5\text{V}$

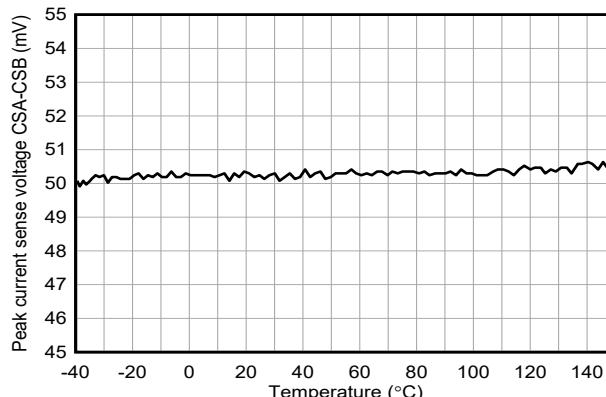


図 6-25. ピーク電流制限スレッショルド電圧と温度との関係

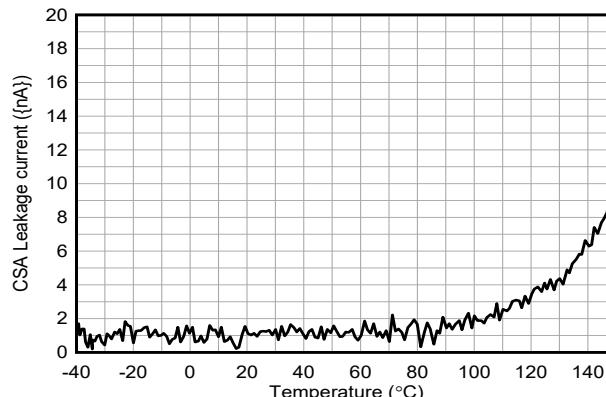


図 6-26. CSA 入力電流と温度との関係

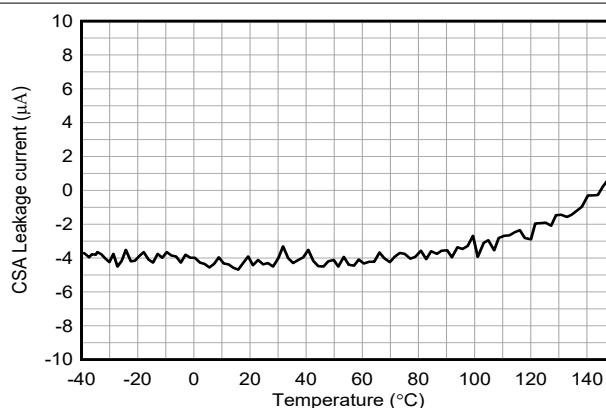


図 6-27. CSB 入力電流と温度との関係

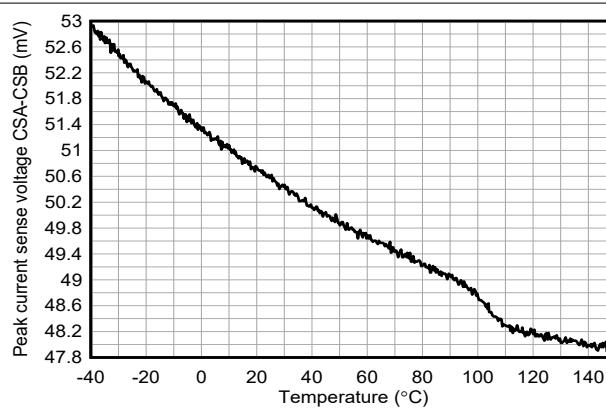


図 6-28. 平均電流制限スレッショルド電圧と温度との関係  
ILIM\_THRESHOLD = 0x64

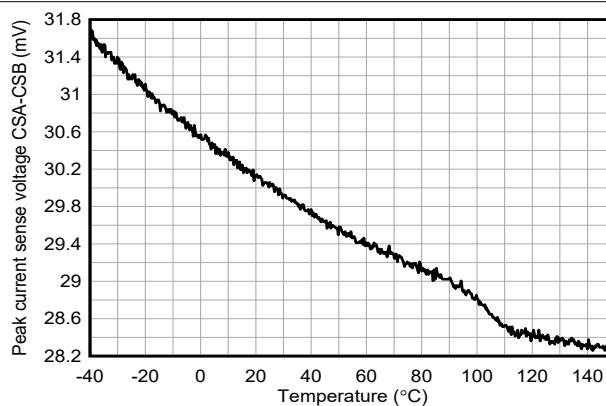


図 6-29. 平均電流制限スレッショルド電圧と温度との関係  
ILIM\_THRESHOLD = 0x3C

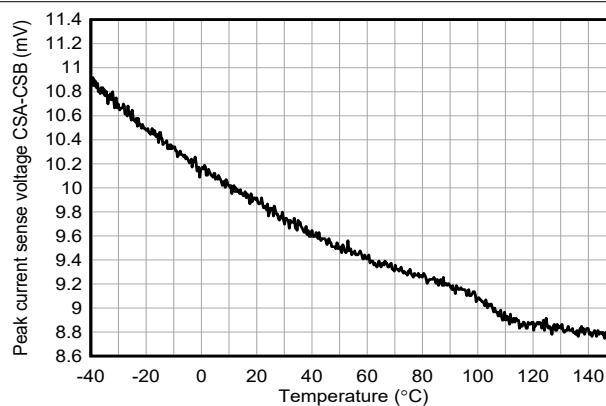


図 6-30. 平均電流制限スレッショルド電圧と温度との関係  
ILIM\_THRESHOLD = 0x14

## 7 パラメータ測定情報

### ゲート ドライバの立ち上がり時間と立ち下がり時間

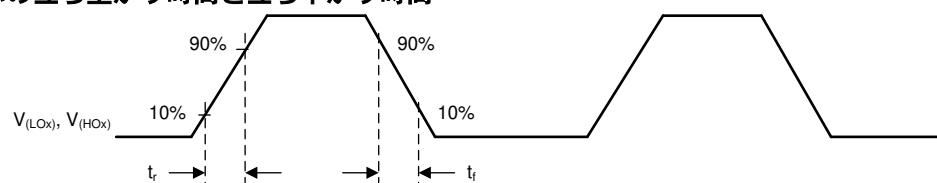


図 7-1. タイミング図ゲート ドライバ  $t_r$ 、 $t_f$

### ゲート ドライバ デッド (遷移) - タイム

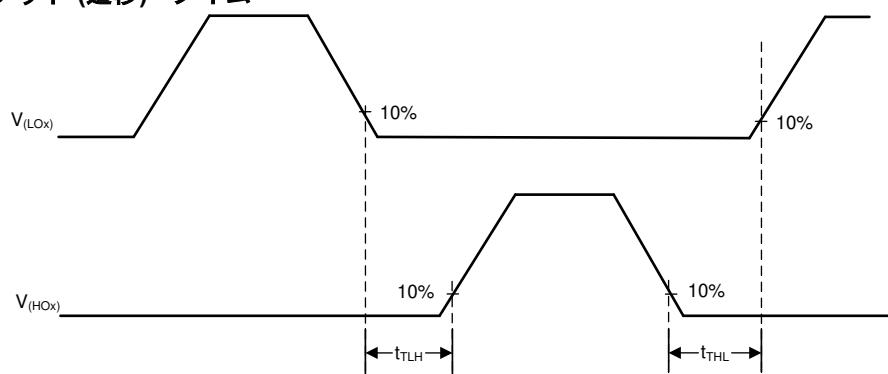


図 7-2. タイミング図ゲート ドライバ  $t_t$

## 8 詳細説明

### 8.1 概要

LM251772-Q1 は、4 スイッチ昇降圧コントローラです。調整された出力電圧よりも入力電圧が高い、等しい、または低い場合、本デバイスはレギュレートされた出力電圧を供給します。パワーセーブ モードでは、このデバイスは、出力負荷の範囲全体にわたって高い効率をサポートします。

LM251772-Q1 は固定スイッチング周波数 (fPWM) で動作します。これは RT または SYNC ピンを経由して設定できます。降圧、昇圧、昇降圧動作中も、スイッチング周波数は一定に維持されます。このデバイスは、すべての動作モードにわたって小さなモード遷移リップルを維持します。

内蔵の I<sup>2</sup>C インターフェイスを使用して、出力電圧とデバイス構成を動的にプログラムすることができます。内蔵およびオプションのハイサイド電流センサには、高精度の出力電流制限機能があります。LM251772-Q1 の平均電流制限も、I<sup>2</sup>C インターフェイスにより構成可能です。

## 8.2 機能ブロック図

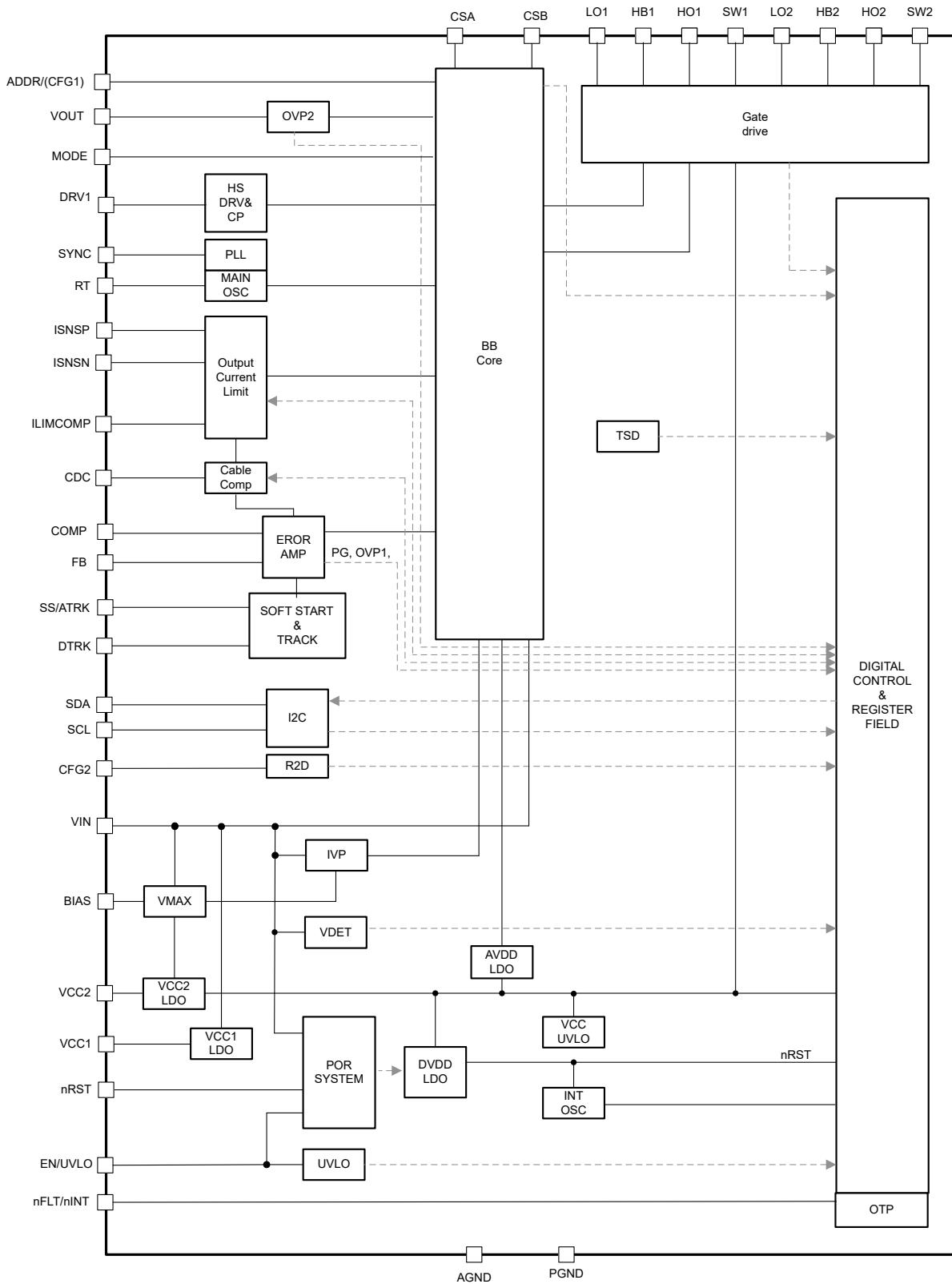


図 8-1. LM251772-Q1 機能ブロック図

## 8.3 機能説明

### 8.3.1 昇降圧制御方式

LM251772-Q1 昇降圧制御アルゴリズムにより、異なる動作モード、固定周波数動作、電力段保護機能間でシームレスに遷移できます。内部ステートマシンは、次の 3 つのアクティブなスイッチング状態を使用して電流フローを制御します。

状態 I:トランジスタ Q1 と Q3 は導通状態です。Q2 と Q4 は導通していません (昇圧モードの磁化状態)。

状態 II:トランジスタ Q1 と Q4 は導通状態です。Q2 と Q3 は導通していません (昇圧消磁または降圧磁化状態)。

状態 III:トランジスタ Q2 と Q4 は導通状態です。Q1 と Q3 は導通していない (降圧消磁状態)。

スイッチ	状態 I	状態 II	状態 III
<b>Q1</b>	オン	オン	OFF
<b>Q2</b>	OFF	OFF	オン
<b>Q3</b>	オン	OFF	OFF
<b>Q4</b>	OFF	オン	オン

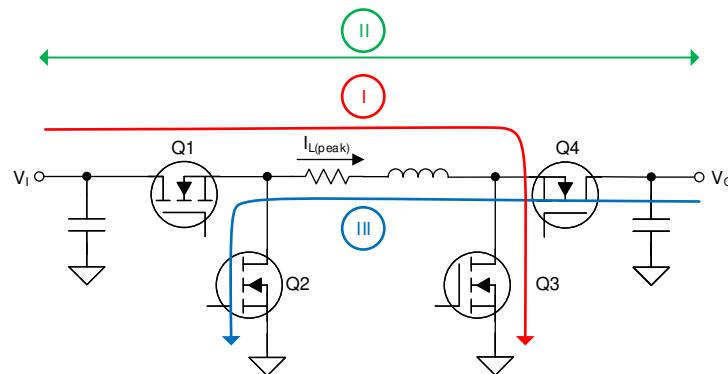


図 8-2. 昇降圧アクティブスイッチング状態

#### 8.3.1.1 降圧モード

降圧モード動作では、コンバータは内部クロック信号によって降圧磁化サイクル (状態 II) を開始します。インダクタがピーク電流に達すると、コンバータは降圧消磁 (状態 III) に進みます。次のクロック信号が得られると、コンバータは降圧の磁化サイクルに戻り、ピーク電流のサンプリングで新しいスイッチングサイクルを開始します。デューティサイクルが最小オフ時間に達しない限り、電流制御は降圧動作モードに維持されます。

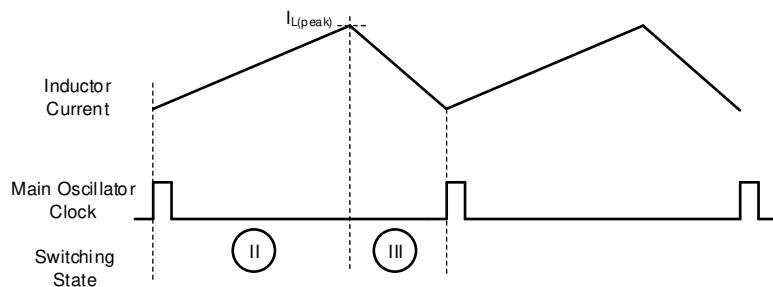


図 8-3. 連続電流降圧動作におけるインダクタ電流

### 8.3.1.2 昇圧モード

昇圧モード動作では、コンバータは内部クロック信号によって昇圧磁化サイクル（スイッチング状態 I）を開始します。コンバータがインダクタ電流をサンプリングすると、デバイスは昇圧の消磁状態であるスイッチング状態 II に遷移します。昇圧モードでの最大デューティサイクルは、最小昇圧オン時間と、選択したスイッチング周波数によって制限されます。

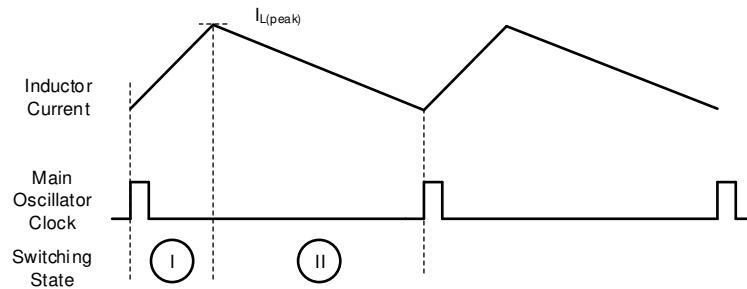


図 8-4. 連続電流昇圧動作時のインダクタ電流

### 8.3.1.3 昇降圧モード

昇圧モード動作でのオン時間が最小オン時間よりも短く、または降圧モードでのオフ時間が最小オフ時間を下回ると、制御は昇降圧動作に移行します。連続電流昇降圧モードでは、制御によって、ピーク電流に達する前に昇圧磁化（状態 I）スイッチングサイクルが追加されます。したがって、昇降圧動作モードは常に、3つのスイッチングサイクルの状態 I、状態 II、状態 III すべてで構成されます。このモードでのピーク電流検出は、スイッチング状態 I の終了時に行われます。

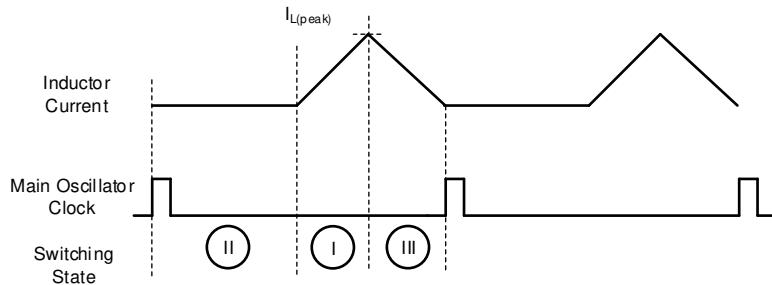


図 8-5. 連続昇降圧動作でのインダクタ電流

### 8.3.2 パワー セーブ モード

MODE ピンが low の場合、パワー セーブ モード (PSM) が有効になります。この動作モードでは、スイッチング動作が低下し、効率が最大化されます。MODE ピンが high の場合、パワー セーブ モードはディセーブルです。その後、コンバータは連続導通モード (CCM) または強制 PWM モード (fPWM) で動作します。

PFM 昇圧、降圧、昇降圧モードでは、コンバータは定義された最小ピーク電流まで動作します。この最小電流 (PSM エントリースレッショルド) に達すると、PWM は動作を单一パルスに変化させます。单一パルス動作は、3つの状態 (I, II, III) すべてで構成されます。单一パルス動作におけるデューティサイクルは、タイマベースであり、VIN と VOUT のさまざまなセンス電圧に対応しています。出力電圧リップルを小さくするため、コンバータの変調方式では、PSM エントリースレッショルド以下のスイッチング動作に1つまたは複数の单一パルスを使用します。

インダクタ電流（負荷電流）がさらに減少すると、单一パルスの周波数は、選択されたスイッチング周波数の約 1/4 に低下します。インダクタ（負荷電流）がさらに減少すると、負荷により消費されるエネルギーが、スイッチング中にコンバータが生成するエネルギーよりも小さいため、出力電圧が上昇します。V<sub>O</sub> が上昇して電圧レギュレーションループが増加を検出すると、デバイスは一時停止、または TI 独自のスリープモード ( $\mu$ Sleep) がイネーブルの場合はデバイスが停止します。

$\mu$ Sleep モードでは両方のローサイドがオンになり、HB1 と HB2 のハイサイドゲート電源が充電されます。その他の内部回路は部分的にオフになっており、コンバータの消費電流を可能な限り最小限に抑えることができます。出力電圧が公称出力電圧設定点に達した場合、短いウェークアップ時間の後にスイッチング動作が再度開始されます。

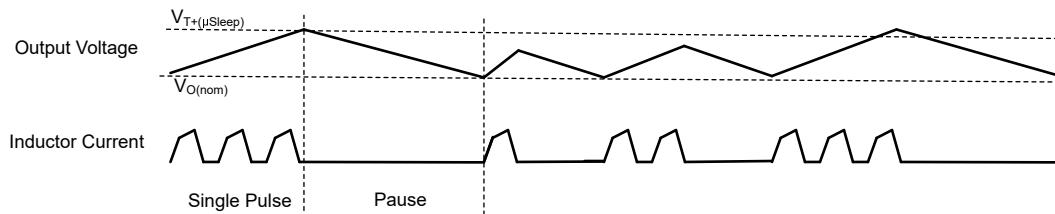


図 8-6. パワーセーブモード ( $\mu\text{Sleep}$  無効) のタイミング図

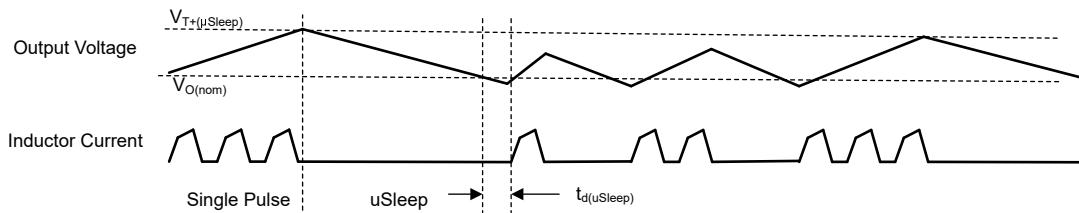


図 8-7. パワーセーブモード ( $\mu\text{Sleep}$  有効) のタイミング図

PSM-ACM (自動導通モード) は、4スイッチ昇降圧動作用の大出力電流のパワー セーブ モードです。負荷が PSM エントリースレッショルドを超える昇降圧動作領域では、スイッチング パルスがスキップされ、制御は ACM に入ります。この場合、このデバイスのレギュレーションは状態 II を維持し、電力段の出力に入力を導通します。必要に応じて、制御が状態 I または状態 III の最小時間でスイッチング動作を開始し、電圧レギュレーション ループで要求されるようにインダクタ電流を維持します。したがって、出力電圧は依然として完全にレギュレートされ、本デバイスは OCP などのすべての保護機能を維持します。

LM251772-Q1 には適応型パワー セーブ モード スレッショルドがあります (図 8-8 を参照)。内部アルゴリズムは、 $I_{VT(PSM)}$  を次の式で導出します。

- VIN ピンに印加される入力電圧センス
- VOUT ピンから生成された出力電圧
- MFR\_SPECIFIC\_D7 レジスタフィールドの説明の SEL\_SLOPE\_COMP レジスタを使用してプログラムされたスロープ補正係数 ( $m_{sc}$ )
- MFR\_SPECIFIC\_D0 レジスタのフィールドの説明で選択した SEL\_INDUCT\_DERATE 設定。

LM251772-Q1 の電力段 ( $R_{CS}$ ) が設計されている最大電流で、インダクタメーカーのデータシートに基づいてインダクタのディレーティングを選択します。

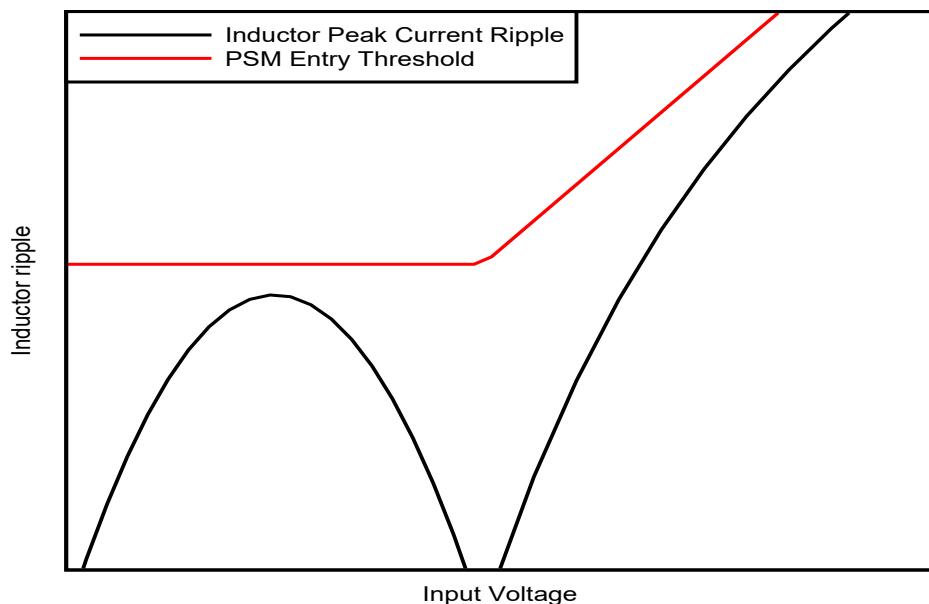


図 8-8. PSM エントリスレッショルドおよびリップル電流と入力電圧との関係を示す一般的なグラフ

### 8.3.3 リファレンス システム

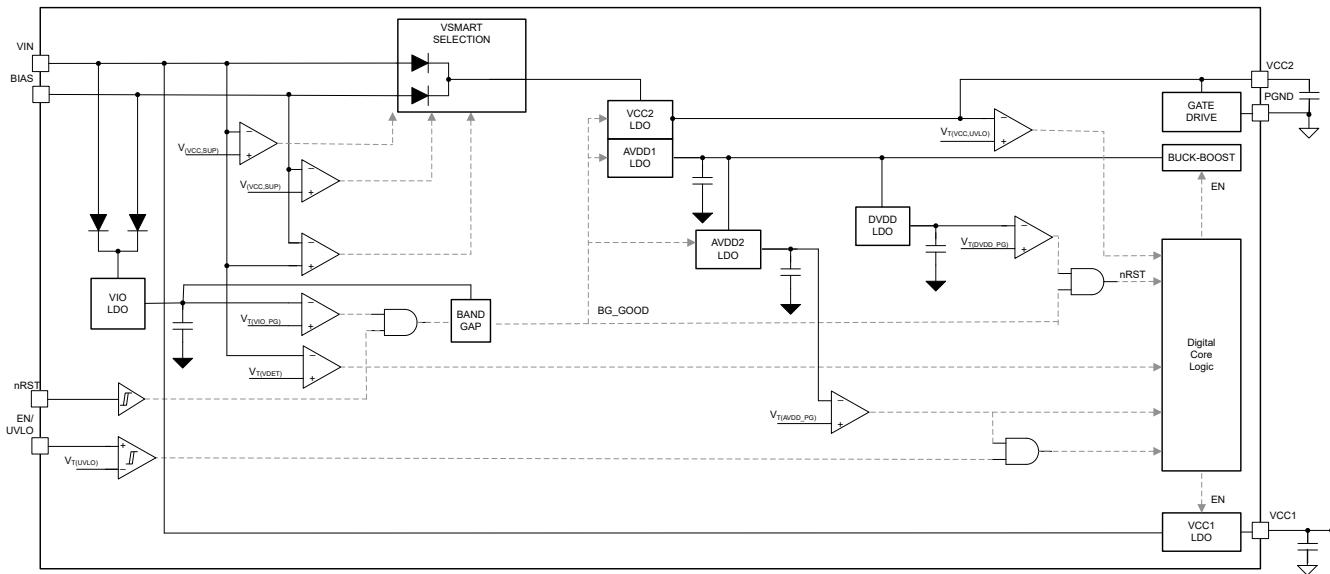


図 8-9. 機能ブロック図リファレンス システム

### 8.3.3.1 VIO LDO および nRST ピン

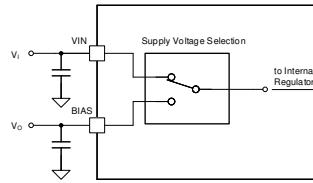
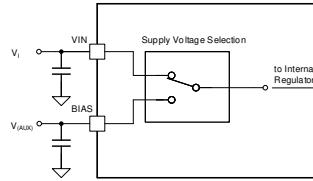
VIO LDO は、IO ピンのバッファおよびコンパレータに電源を供給します。VIN- ピンまたは BIAS ピンの電圧が正方向の VT スレッショルド POR+ (POR) を上回り、nRST-PIN が VT+ (nRST) を上回ると、内部 BIAS がアクティブになり、デバイスはスタンバイモードになります。

nRST ピンがスタンバイ レッショルド  $V_{T-(nRST)}$  を下回っているとき、デバイスは低消費電力のシャットダウン モードに保持され、デバイス電源レールの最小入力静止電流を維持します。

### 8.3.4 電源電圧の選択 – VSMART スイッチおよび選択ロジック

LM251772-Q1 内部電圧レギュレータに電力を供給する 2 本のピンがあります。電源電圧選択回路が内蔵されているため、入力または出力電圧が低い場合、および出力の短絡などの過渡動作条件でもシームレスな動作が可能で、消費電力が低減されます。VSMART スイッチは、両方の電圧がスイッチオーバースレッショルド ( $V_T(V_{CC}, SUP)$ ) を上回ったとき、VIN または BIAS ピンからの低い電圧のピンを選択します。一方のピンの電圧がスレッショルドよりも低い場合は、他の電源ピンを選択します。また、両方のピンがスイッチオーバースレッショルドよりも低い場合は、高い VIN または BIAS 電圧を電源として選択します。電源ピンの一般的な構成は、以下のとおりです。

- **VIN** ピンは電源電圧に接続されます。**BIAS** ピンは **VOUT** に接続されています。スタートアップ時には、出力電圧が電源スイッチオーバー スレッショルドを超えていなければ、**VIN** は内部レギュレータに電源を供給します。**V<sub>O</sub>** が十分に高くなると、電源電流は **BIAS** ピンから供給されます。
  - **VIN** を入力電源電圧に接続し、**BIAS** ピンを補助電源 (既存の 12V DC/DC コンバータなど) に接続します。この構成は通常、熱対策のために統合リニアレギュレータの消費電力をさらに最小化する必要がある場合に、入力および出力電圧の高電圧アプリケーションで使用されます。
  - **BIAS** ピンを使用しない場合は、**BIAS** をグランドに接続してください。デバイスは常に **VIN LDO** を使用し、静止電流を最小限に抑えることができます。


**図 8-10. VSMART サプライ シナリオ 1**

**図 8-11. VSMART サプライ シナリオ 2**

LDO での電力損失を最小限に抑えるため、VSMART ロジックによって、目標電源  $V_{T(VCC,SUP)}$  に最も近い電圧を決定します。FORCE\_BIAS ビットが 0b1 に設定されている場合、デバイスは 2 つの電源ピン BIAS と VIN の間の最高電圧を直接選択しません。表 8-1 に、選択条件の概要を示します。

**表 8-1. VSMART 選択真理値表**

$V_{(BIAS)}$	$V_{(VIN)}$	VSMART 電源
X	$> V_{T+(VCC2,SUP)} \&& < V_{(BIAS)}$	VIN ピン
$> V_{T+(VCC2,SUP)} \&& < V_{(VIN)}$	X	バイアスピン
$< V_{T-(VCC2,SUP)}$	X	VIN ピン
X	$< V_{T-(VCC2,SUP)}$	バイアスピン
$> V_{T+(VCC2,SUP)} \&& > V_{(VIN)}$	$> V_{T+(VCC2,SUP)}$	VIN ピン
$> V_{T+(VCC2,SUP)}$	$> V_{T+(VCC2,SUP)} \&& > V_{(BIAS)}$	バイアスピン

FORCE\_BIAS ビットがセットされていると、そのビットにより BIAS ピンの切り替えスレッショルドが低下して優先順位が付けられます。VCC2 の外部電源公称 5V をサポートするつもりですが、外部電源がスタートアップ タイミングを満たしていない場合に、VIN 電源を使用して起動できます。VCC2 電源を選択すると、次の動作に従います。

- バイアス電圧が  $V_{T+(Force,BIAS)}$  を下回る場合、VIN が選択されます。
- バイアス電圧が  $V_{T+(Force,BIAS)}$  を上回る場合、VIN が  $V_{T+(VCC2,SUP)}$  を上回っているかに関係なく BIAS が選択されます

### 8.3.5 イネーブルおよび低電圧誤動作防止

LM251772-Q1 には、デュアル機能イネーブルおよび低電圧誤動作防止 (UVLO) ピンが搭載されています。図 8-12 に、UVLO のブロック図を示します。

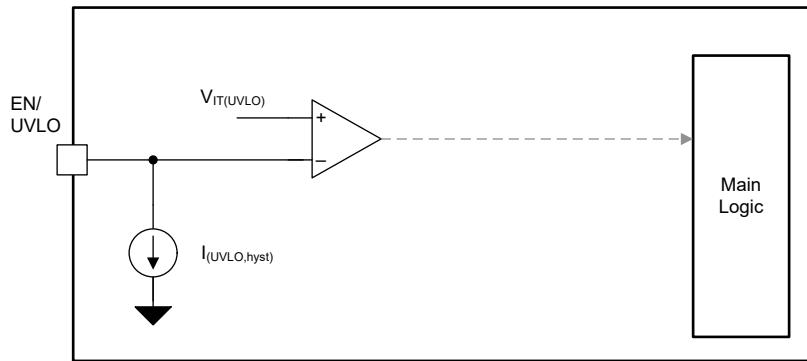


図 8-12. 機能ブロック図 UVLO

#### 8.3.5.1 UVLO

この機能により、デバイスは電力段の入力電圧が低い状態を検出し、電圧低下状態を防止します。検出スレッショルドおよび必要なヒステリシスは、EN/UVLO ピンに実装された外部分圧器で調整できます。

UVLO には、シャットダウンまでの内部遅延時間 ( $t_{d(UVLO)}$ ) があり、UVLO 検出ピンの入力ノイズによって望ましくないコンバータ シャットダウンが防止されます。EN/UVLO ピンの電圧が遅延時間  $t_{d(UVLO)}$  にわたって  $V_{T-(UVLO)}$  スレッショルドを下回る場合、デバイスロジックは直ちにコンバータ動作を停止します。

EN/UVLO ピンの電圧が  $V_{T+(EN)}$  スレッショルドを下回ると、UVLO ヒステリシスの内部電流源がアクティブになります。EN/UVLO ピンの電圧が  $V_{T+(UVLO)}$  スレッショルドより高い場合、UVLO ヒステリシスの内部電流源はオフになります。

### 8.3.6 内部VCC レギュレータ

#### 8.3.6.1 VCC1 レギュレータ

LM251772-Q1 には VCC1 レギュレータが搭載されており、システムの補助用に LDO 出力を供給します。VCC1 は、VIN ピンから直接供給されます。ほとんどのアプリケーションでは、出力を使って LM251772-Q1 にデータを送信する I<sup>2</sup>C コントローラデバイスに電力を供給します。以下のアプリケーションを参照してください。

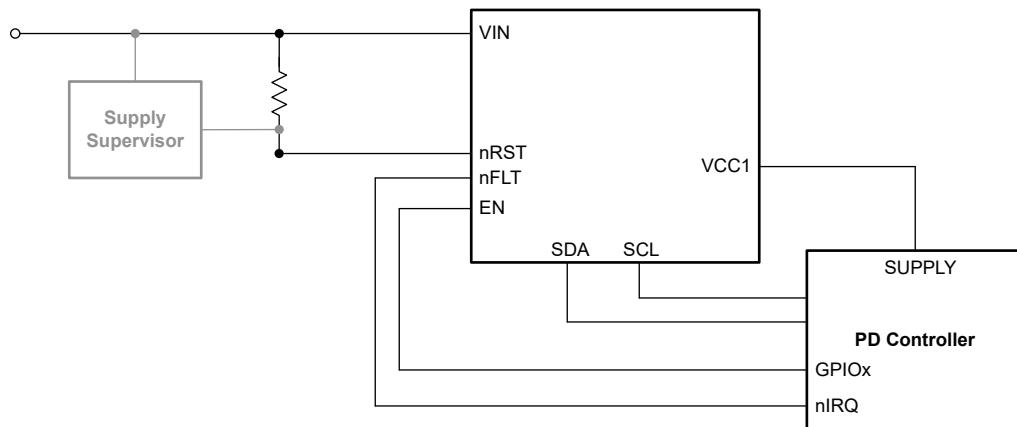


図 8-13. 概略回路図

VCC1 はデバイスがスタンバイモードに入ると起動して、システムの電源シーケンスを満たすことができます。以下の標準的な電源オンシーケンスを参照してください。

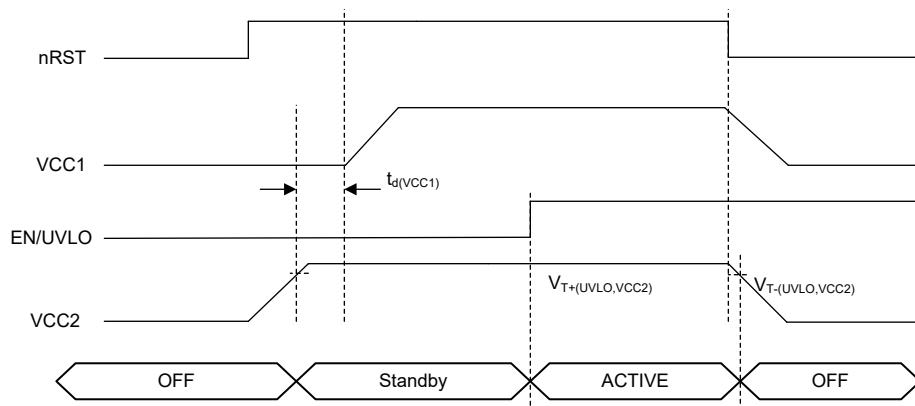


図 8-14. VCC レギュレータのタイミング図

VCC1 レギュレータは軽負荷条件時に高い DC 精度を実現するため、コンパレータやオペアンプなどの外部回路の基準電圧として使用できます。

VCC1 は、R2D または I<sup>2</sup>C インターフェイスを介してイネーブル/ディセーブルになります。したがって、VCC1 の起動は R2D 読み出しによってゲートされます。

#### 8.3.6.2 VCC2 レギュレータ

VCC2 レギュレータは、内蔵ゲートドライバ用の電源です。nRST ピンの電圧が立ち上がりスレッショルドを上回ると、LDO は低電流、プリバイアスモードで起動します。EN/UVLO ピンが立ち上がりスレッショルドより高い場合、VCC2 は完全にアクティブになり、電気的特性パラメータで規定された目標性能を実現します。

外部負荷を VCC2 ピンに接続しないでください

### 8.3.7 エラー アンプと制御

#### 8.3.7.1 出力電圧レギュレーション

このデバイスには、出力電圧をレギュレートするためのエラー アンプ (EA) が内蔵されています。出力電圧が FB ピンで検出されます。EA のリファレンスは、ソフト スタートおよび  $V_O$  トランシッター ピンから供給されます。COMP ピンは gm 段の出力であり、外部補償回路に接続されます。

誤差アンプで選択された実装により、LM251772-Q1 COMP ピンの電圧は定常状態になり、インダクタの公称ピーク電流値を正確に反映しています。

図 8-15 は、fPWM モードでエラー アンプの制御 V/I 特性を示しています。内部ピーク電流のループレギュレーションの外部制御が必要なアプリケーション設計のガイドとして、以下の画像を使用してください。

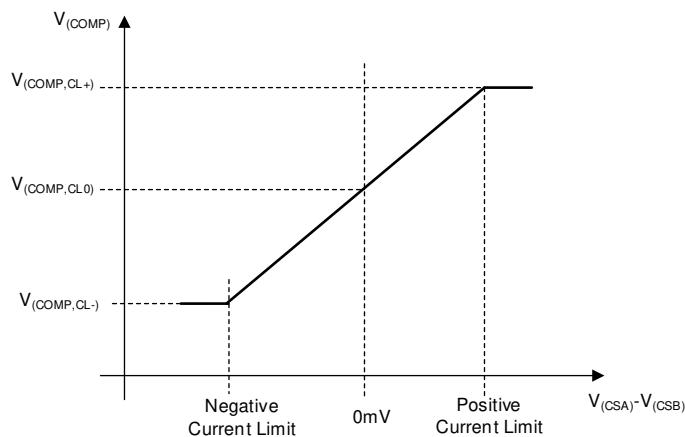


図 8-15. ピーク電流検出電圧と  $V_{COMP}$  との関係の制御機能

#### 8.3.7.2 出力電圧帰還

外付けの帰還分圧器を使用するアプリケーションでは、出力容量と FB ピンとの間に抵抗分圧回路を使用します。抵抗値を求めるには、以下の式を使用します。

$$R_{FB,top} = (V_{(VOUT)} - V_{(REF)}) \times R_{FB,bot} \quad (1)$$

固定電圧とインターフェイスでプログラム可能な電圧を維持するため、このデバイスには分圧器が内蔵されています。この場合、ループレギュレーションの出力電圧の検知に FB を使用しません。代わりに VOUT- ピンを使用して、電力段の出力電圧を検出します。

内部帰還分圧回路と外部帰還分圧回路の選択は、FB ピンで行います。ソフトスタートが開始される前の FB ピンの電圧が  $V_{T+}(SEL,iFB)$  より高い場合、デバイスは内部帰還で動作します。内部 FB と外部 FB の選択は動的に行うことはできず、次の EN または  $V_{(POR)}$  パワー サイクルまで、ピン情報がラッチされます。内部帰還分圧器を選択する簡単な方法は、分圧器を VCC2 に接続することです。

内部帰還分圧器の比率は、SEL\_DIV20 ビットで変更できます (MFR\_SPECIFIC\_D8 レジスタのフィールドの説明を参照)。

SEL\_DIV20 ビットの変更後に VOUT\_A を書き換えることを推奨します。

以下に、VOUT\_A および SEL\_DIV20 に応じて可能な  $V_O$  設定の概要を示します

表 8-2. SEL\_DIV 20 = 0b0

パラメータ	値
出力電圧最小	1.0V
最大出力電圧	24V

表 8-2. SEL\_DIV 20 = 0b0 (続き)

パラメータ	値
出力電圧プログラミング ステップ サイズ (標準値)。	10mV

次の式を使用して公称出力電圧を計算します:

$$V_{(0, \text{NOM})} = [[V_{\text{OUT\_TARGET1\_MSB}}[3:0]] [V_{\text{OUT\_TARGET1\_LSB}}[7:0]]] \cdot 10 \text{ mV} \quad (2)$$

表 8-3. SEL\_DIV 20 = 0b1

パラメータ	値
出力電圧最小	3.3V
出力電圧最大	48V
出力電圧プログラミング ステップ サイズ (標準値)。	20mV

「VOUT\_A」制御レジスタの読み出しレジスタ値は、レジスタ範囲の下限および上限にクランプされます。

- クランプ電圧の値 (3.3V など) より低いレジスタ値が以前に書き込まれている場合、レジスタの読み出し値は最小クランプ電圧 (例:SEL\_FB\_DIV20 = 0b1 の場合は 3.3V) にクランプされます。
- クランプ電圧の最大値を上回るレジスタ値 (48V など) が以前に書き込まれたことがあると、レジスタの読み出し値は最大のクランプ電圧 (例:SEL\_FB\_DIV20 = 0b1 の場合は 48V) にクランプされます。

次の式を使用して公称出力電圧を計算します:

$$V_{(0, \text{NOM})} = [[V_{\text{OUT\_TARGET1\_MSB}}[3:0]] [V_{\text{OUT\_TARGET1\_LSB}}[7:0]]] \cdot 20 \text{ mV} \quad (3)$$

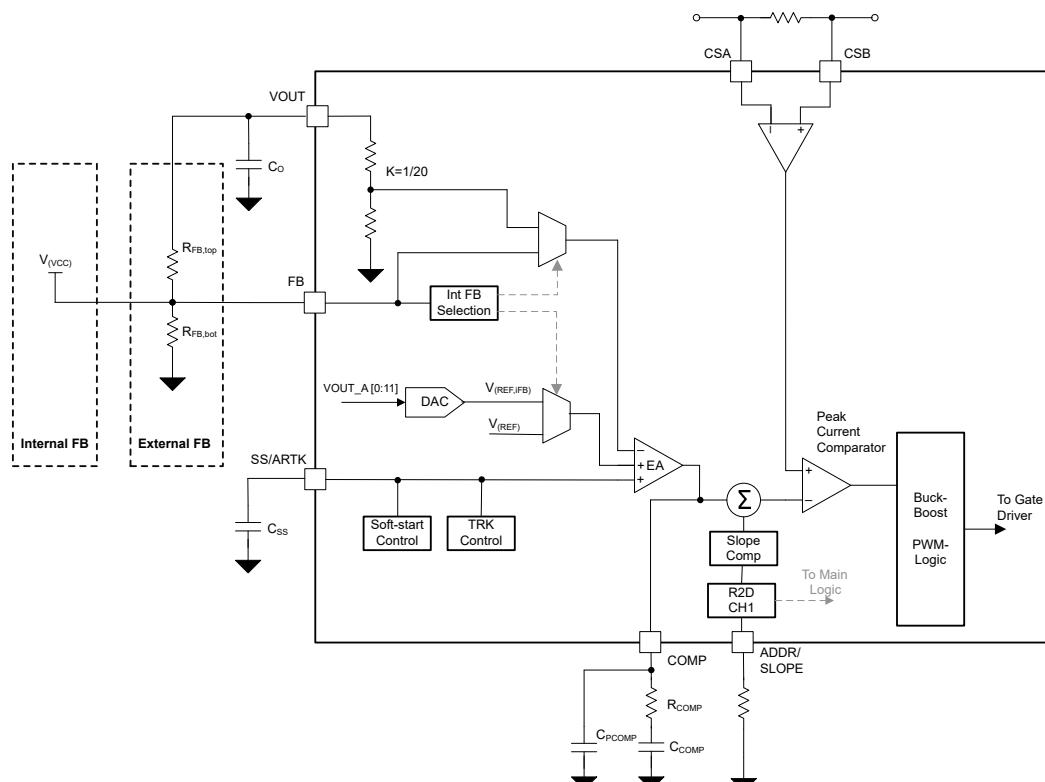


図 8-16. EA 機能ブロック図

### 8.3.7.3 電圧レギュレーションループ

LM251772-Q1 には、出力電圧をレギュレートするためのエラー アンプ (EA) が内蔵されています。出力電圧は外付け抵抗を経由して FB ピンで検知され、目標または公称出力電圧が決定されます。EA のリファレンスは、ソフトスタートおよびアナログ出力電圧トラッキング ピン (SS/ATRK) を構築しています。COMP ピンは内部 gm 段の出力であり、外部補償回路に接続されます。補償回路の電圧は、デバイスの内部ピーカ電流制御ループの公称値です。

外部コンポーネントを求めるには、以下の式を使用します。

外部フィードバック:

$$R_{(COMP)} = \frac{2\pi \times f_{(BW)}}{gm_{(ea)}} \times \frac{R_{(FB,bot)} + R_{(FB,top)}}{R_{(FB,bot)}} \times \frac{10 \times R_{(CS)} \times C_0}{1 - D_{max}} \quad (4)$$

内部フィードバック:

$$R_{(COMP)} = \frac{2\pi \times f_{(BW)}}{gm_{(ea)}} \times 20 \times \frac{10 \times R_{(SNS1)} \times C_0}{1 - D_{max}} \quad (5)$$

内部および外部フィードバックに共通:

$$C_{(COMP)} = \frac{1}{2\pi \times f_{(CZ)} \times R_{(COMP)}} \quad (6)$$

$$C_{(PCOMP)} = \frac{1}{2\pi \times 10 \times f_{(BW)} \times R_{(COMP)}} \quad (7)$$

ほとんどのアプリケーションでは、補償の帯域幅選択について、以下のガイドラインを推奨します。

帯域幅のハードリミット ( $f_{(BW)}$ ) は昇圧動作の右半面ゼロです。

$$f_{RHPZ} = \frac{1}{2\pi} \times \frac{V_{(VOUT)} \times (1 - D_{max})^2}{I_{o,max} \times L} \quad (8)$$

推奨される最大帯域幅は、次の範囲内である必要があります。

$$f_{(BW)} < \frac{1}{3} \times f_{RHPZ} \quad (9)$$

$$f_{(BW)} < \frac{1}{10} \times (1 - D_{max}) \times f_{(SW)} \quad (10)$$

補償用のゼロ ( $f_{CZ}$ ) は、昇圧の支配的な極との関係に配置する必要があります。

$$f_{CZ} = 1.5 \times f_{pole,boost} \quad (11)$$

$$f_{pole,boost} = \frac{1}{2\pi} \times \frac{2 \times I_{o,max}}{V_{(VOUT)} \times C_o} \quad (12)$$

### 8.3.7.4 ダイナミック電圧スケーリング

コンバータの動作中に出力電圧レジスタがプログラムされる場合、デバイスには動的電圧スケーリング (DVS) が搭載されます。制御ループの帯域幅は外部部品によって設定されるため、DVS 機能により過剰な電流や電圧スパイクが防止されます。出力電圧目標がコンバータのオフ状態でプログラムされると、コンバータのソフトスタートでは新たにプログラムされた目標電圧まで  $V_O$  が上昇します。

レジスタの  $VOUT\_A$  フィールドが変更されると、リファレンス電圧は徐々に新しい目標値へと変化します。立ち上がりと立ち下がりのスルーレートは、 $t_d(DVS)$  の期間内に、定義済み  $\Delta V_o(DVS)$  を超えません。スロープ時間は NVM 設定によりプログラマ可能です。

コンバータが PSM で動作する場合、負のインダクタ電流はコンバータによりブロックされます。このデバイスは、パッシブおよびアクティブの DVS 構成を特長としており、NVM 設定を使用して選択できます。パッシブ DVS を選択する場合、システムの  $V_O$  スロープは定義された DVS スルーレートに従いません。出力コンデンサは出力負荷を通してのみパッシブに放電されるためです。アクティブ DVS が選択されている場合、DVS の負のランプ中に内部出力放電がアクティブになります。最大放電電流は、放電強度のレジスタ選択に関係なく、アクティブ DVS 設定に使用されます。選択した DVS ランプ速度について最大放電電流と一致するようにコンデンサが選択されている限り、出力コンデンサの電圧はリファレンスに追従できます。

### 8.3.8 出力電圧放電

LM251772-Q1 には、内部出力放電回路が搭載されています。

放電強度はレジスタ **DISCHARGE\_STRENGTH** (MFR\_SPECIFIC\_D2 レジスタ フィールドの説明を参照) で設定され、放電中の出力電圧の異なるスルーレートを実現します。このシーケンスは、MFR\_SPECIFIC\_D2 レジスタフィールドの説明のレジスタ **DISCHARGE\_CONFIG0** および **DISCHARGE\_CONFIG1** で構成できます。

**USB\_PD\_CONTROL\_0** レジスタフィールドの説明のレジスタ **FORCE\_DISCH** は、放電回路を強制的に有効または無効にし、シーケンス設定を上書きします。

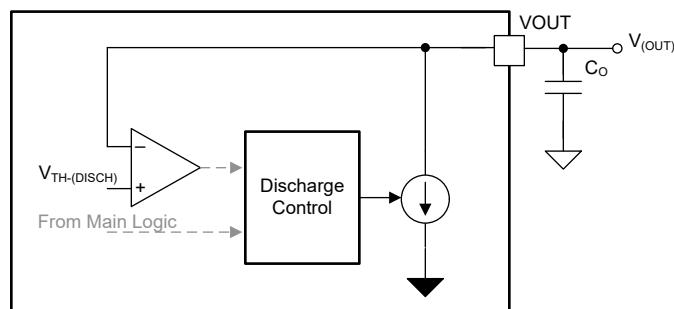


図 8-17. 機能ブロック図出力放電

### 8.3.9 ピーク電流センサ

内蔵のピーク電流センサにより、誘導性センシングの低減が可能になります。センサはメインインダクタと直列に配置されており、あらゆる動作モード (昇圧、昇降圧、降圧) でだけでなく、双方向動作などの両方向のピークインダクタ電流を監視することができます。

統合型センサで高帯域幅の信号をサポートするため、最高の性能を実現するために、選択した動作点に差動モード フィルタを採用することが推奨されます。ほとんどのアプリケーションでは、 $R_{(DIFF1/2)}$  に  $10\Omega$  の抵抗値を推奨します。次の式を使用して、フィルタコンデンサを決定します。

$$C_{(DIFF)} = \frac{t_{on,min}}{2\pi \cdot (R_{(DIFF1)} + R_{(DIFF2)}) \cdot 10} \quad (13)$$

差動フィルタは、降圧モードまたは昇圧モードの最小オン時間の 10 分の 1 に設定します。

電流検出抵抗は、形状と選択した部品ベンダの設計に基づいて寄生インダクタンスで構成されます。必要なアプリケーションに大電流が必要な場合は、複数の検出抵抗を並列に配置することで、外部部品の寄生容量による影響を低減します。

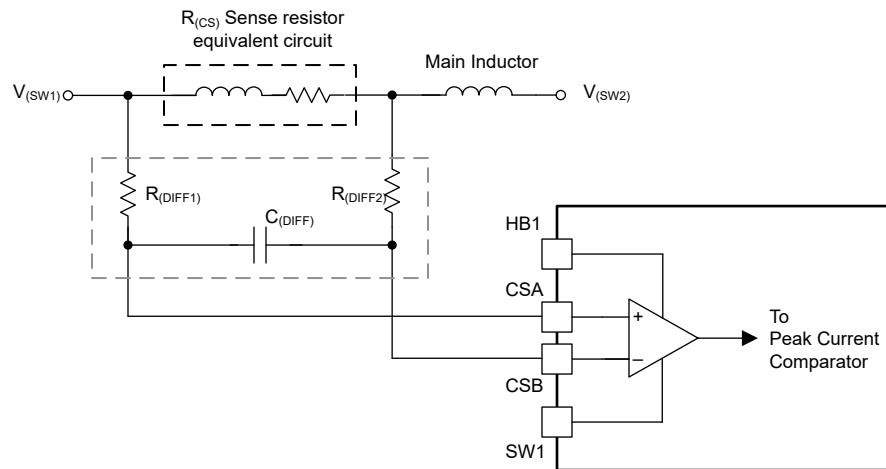


図 8-18. ピーク電流センサの概略回路図

### 8.3.10 短絡保護 - ヒカップ保護

LM251772-Q1 には、短絡保護または過電流保護機能があります。この保護機能は、CSA および CSB ピンに接続されたサイクル単位のピーク電流センサを使用します。この保護には 2 つのモードがあります。ヒカップ モードでは、コントローラは、ヒカップ モードのオン時間より長いサイクル単位のピーク電流を検出した後、コンバータの動作を停止します。コンバータのロジックでソフトスタートコンデンサの放電が開始され、ヒカップ モードのオフ時間が経過するまで出力はオフに維持されます。その後、ロジックはヒカップモードを終了し、通常のソフトスタートシーケンスで出力を再起動します。このシーケンスでは、ソフトスタートコンデンサが内部電流源によって充電されます。短絡または過負荷状態が持続した場合は、ソフトランプ終了後にヒカップ タイマが再度起動します。ヒカップ モード保護を有効にしない場合、デバイスは、過負荷状態が持続している間、継続的にサイクルごとの電流制限によって動作します。定常状態におけるピーク インダクタ電流制限は、式 14 に示すように計算されます。

$$I_{L(Peak, ILIMIT)} = \frac{50mV}{R_{CS}} \quad (14)$$

### 8.3.11 電流モニタ / リミッタ

#### 8.3.11.1 概要

このデバイスには 2 つの高電圧電流センサが搭載されています。最初のピンは、CSA ピンと CSB ピンの間のピーク電流検出機能を維持します。2 番目の電流センサ入力は、ISNSP ピンおよび ISNSN ピンに接続されています。このオプションの電流センシング機能を使用すると、DC/DC コンバータの入力または出力電流の監視 (CDC ピン) と制限 (ILIMCOMP ピン) を行うことができます。

オプションの電流センスアンプを使用しない場合は、ILIMCOMP ピンを VCC2 に接続して、すべての電流制限/監視機能をオフにします。コンバータのスタートアップ時に構成がラッチされます。デバイスの動作中は、これを動的に実行しないでください。電流監視/制限ブロックがターゲットアプリケーションで使用されず無効な場合は、デバイスを EN、EN\_CONV、またはパワーサイクルでイネーブルにする前にこれを実行してください。

ILIMCOMP を VCC2 に直接接続するか、プルアップ抵抗 (50kΩ 未満) を使用して接続します。

I2C レジスタを使用して、次の必要な動作モードを選択します。

1. 電流センスアンプが、I2C インターフェイスによって IMON\_LIMITER\_EN が 0b0 に設定されたモニタ構成で動作する場合。CDC ピンと ILIMCOMP ピンの両方が、差動検出電圧に比例する電流を供給します。
2. 電流モニタブロックリミッタの動作は、MON\_LIMITER\_EN ビットによりアクティブになります。
3. 負の電流制限方向は、EN\_NEG\_CL\_LIMIT ビットによって選択されます。
4. 内部 DAC は、電流制限スレッショルドの基準電圧です。DAC の値は、ILIM\_THRESHOLD レジスタによって設定されます。

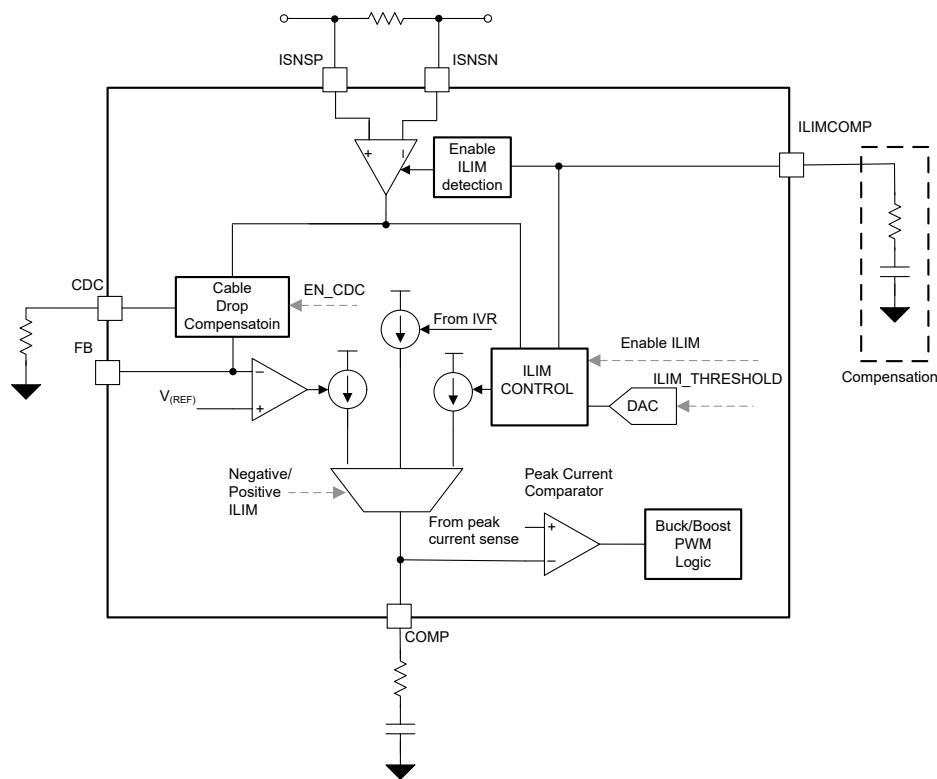


図 8-19. 電流モニタの機能ブロック図

### 8.3.11.2 出力電流制限

電流制限のスレッショルドは内部 DAC によってプログラムされます。電流制限御ループの帯域幅は、ILIMCOMP ピンの抵抗およびコンデンサの回路で、さまざまな負荷に合わせて最適化されます。抵抗性負荷の場合、単純な積分器補償は次の式に従って選択します：

$$C_{O2} = \frac{5}{2 \cdot \pi \cdot f_{bw} \cdot R(LOAD)} \quad (15)$$

ここで、 $C_{O2}$  は、平均電流検知抵抗  $R_{(SNS)}$  の後の容量です

$f_{bw}$  は電圧ループ補償の帯域幅です (電圧レギュレーションループを参照)。

$$C_{O1} = C_O - C_{O2} \quad (16)$$

ここで、 $C_O$  は、電圧ループの計算とアプリケーションの電圧リップルの要件によって決定される合計出力容量です。

ここで、 $C_{O1}$  は、平均電流検知抵抗  $R_{(SNS)}$  の前の容量です。

$$f_p = \frac{1}{2 \cdot \pi \cdot R_{(SNS)} \cdot C_{O2}} \quad (17)$$

$$f_{bwlim} = f_p \cdot 10^{-0.25} \quad (18)$$

$$C_{(ILIMCOMP)} = \frac{gm(ILIMCOMP)}{2\pi \cdot f_{bwlim}} \quad (19)$$

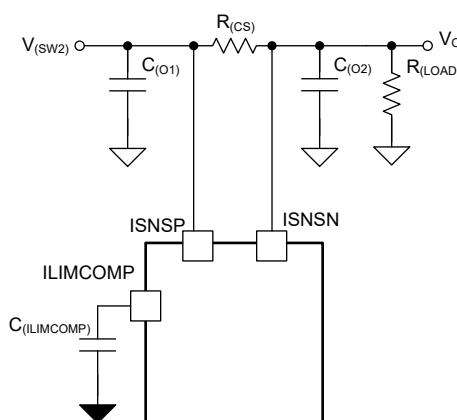


図 8-20. 抵抗性負荷を備えた電流制限部品の概略回路図

電子負荷 (CC モード CR モード) では、ほとんどの場合タイプ II 補償回路が必要です。内部レギュレーションループおよび使用的電子負荷の帯域幅を実現するためです。詳細な最適化については、『クイックスタート カリキュレータツール』を参照してください。

読み出しレジスタの値である「ILIM\_THRESHOLD」制御レジスタは、レジスタ範囲の下限および上限にクランプされます。

- クランプ電流値より小さいレジスタ値が以前に書き込まれている場合、レジスタの読み取り値は最小のクランプ電流 (500mA など) にクランプされます。
- クランプ電流の最大値を上回るレジスタ値が以前に書き込まれている場合、レジスタの読み出し値は最大のクランプ電流にクランプされます。

### 8.3.11.3 出力電流モニタ

センス抵抗を流れる電流は CDC ピンで同時に監視され、ILIMCOMP ピンによって構成された電流制限には影響しません。リミッタがディセーブルの場合 (IMON\_LIMITER\_EN = 0b0)、両方のピンはで、ISNSP/N の差動電圧に比例した電流を供給します。センス電圧を計算するには、以下の式を使用します。

$$V_{(CDC)} = (V_{(ISNSP)} - V_{(ISNSN)}) \times g_{m(CDC)} \times R_{(CDC)} \quad (20)$$

$$V_{(ILIMCOMP)} = (V_{(ISNSP)} - V_{(ISNSN)}) \times g_{m(ILIMCOMP)} \times R_{(ILIMCOMP)} \quad (21)$$

### 8.3.12 発振器周波数の選択

LM251772-Q1 には、許容誤差の小さい内部トリム発振器があります。

周波数が正確ではないため、RT ピンを「開放」または「短絡」にして動作させないでください。RT ピンをオープンのままにすると、発振器の周波数は可能な最小境界になります。RT ピンを接地した状態で、スイッチング周波数は可能な限り最大の境界になります。

発振器の周波数は、RT ピンとグランドとの間に抵抗を接続して、上または下にプログラムします。特定の発振器周波数の RT 抵抗を計算するには、式 22 を使用します。

$$R_{(RT)} = \frac{1}{32 \cdot 10^{-12} \cdot f_{sw}} \quad (22)$$

RT ピンは、デバイスがアクティブ モードのとき、内部電圧源によって 0.75V にレギュレートされます。そのため、抵抗を流れる電流を変更して、動作中にスイッチング周波数を動的に変更できます。図 8-21 および 図 8-22 に、抵抗値の切り替え、または抵抗を介した外部電圧源の印加によって周波数を変更する 2 つの例を示します。追加の容量を RT ピンに直接接続することは推奨しません。

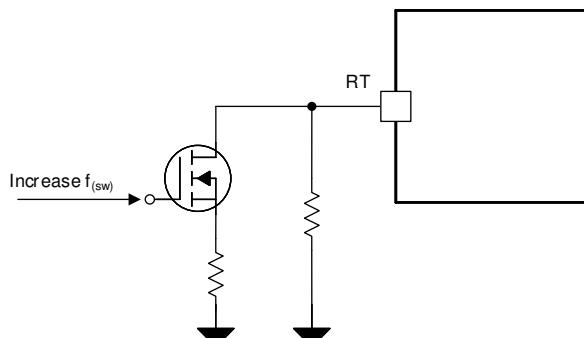


図 8-21. 周波数ホッピングの例

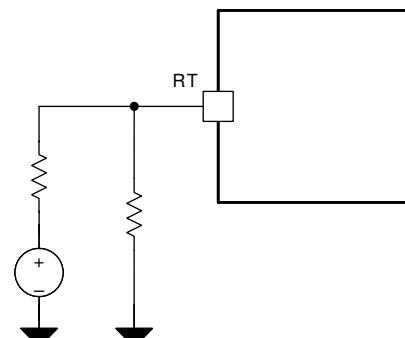


図 8-22. 動的な周波数変更の例

### 8.3.13 周波数同期

このデバイスには、内部的な位相ルック ループ (PLL) が搭載されており、RT ピンで設定された周波数と、外部の周波数同期信号との間でスイッチング周波数をシームレスに遷移するよう設計されています。外部周波数が供給されない場合、RT ピンによって同期範囲の中心周波数が設定されます。外部同期信号は、スイッチング周波数を  $\pm 50\%$  に変更します。静止電流を低く抑えるため、有効な同期周波数がない場合 (推奨同期範囲外の周波数信号) は SYNC ピンの入力バッファが無効になります。

デバイスがパワー セーブ モードまたは  $\mu$ Sleep 動作に移行すると、イネーブルの場合、 $f_{(SW)}$  同期は停止します。コンバータが再び PWM 動作に移行すると、デバイスはピン信号に再同期します。同期のタイミングは、図 8-24 に示されています。

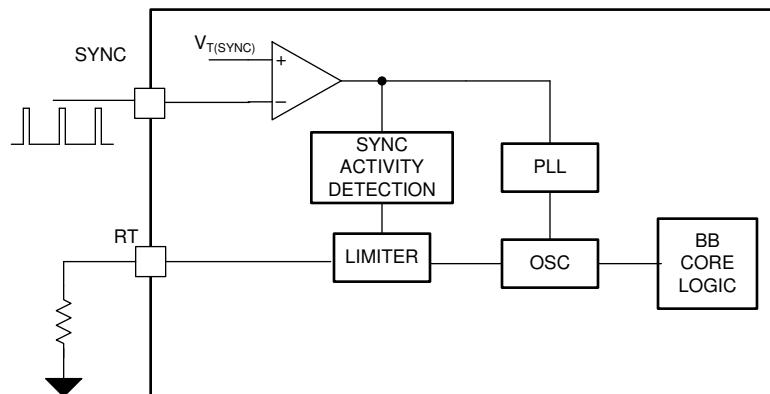


図 8-23. メイン発振器の機能ブロック図

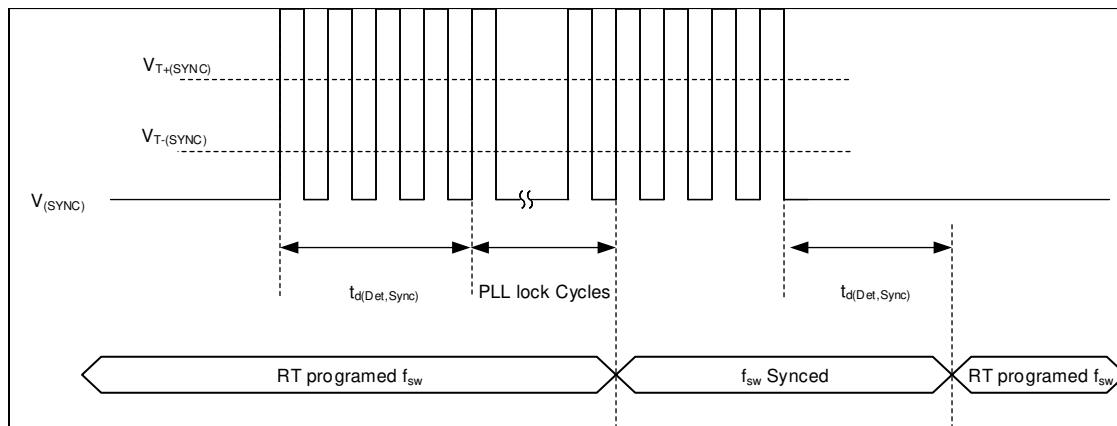


図 8-24. タイミング図の同期機能

SYNC ピン機能は I<sup>2</sup>C でプログラム可能、または R2D インターフェイスで構成できます：

- AS 入力トリガ、立ち上がりエッジでトリガすることです
- 立ち下がりエッジで入力トリガとして機能 (180°位相シフト)
- メイン オシレータ クロックの出力として変換します

### 8.3.14 出力電圧トラッキング

このデバイスには 2 種類の出力電圧トラッキング機能が内蔵されています。

- SS/ATRK ピンによるアナログ電圧トラッキング機能
- DTRK ピンによるデジタル電圧トラッキング機能

#### 8.3.14.1 アナログ電圧トラッキング

アナログ出力電圧トラッキングの場合、SS/ATRK ピンに印加される電圧により、出力レギュレーション ループの基準電圧が上書きされます。ソフトスタートの終了前にこの電圧を印加しないでください。ソフトスタートのランプ時間があるため、スタートアップ時の入力電流が変化します。

内部エラー アンプは、最も低い基準入力電圧を使用するように設計されているため、SS/ATRK ピンに印加される電圧は、フィードバックピンの  $V_{ref}$  より低い電圧でのみ有効です。したがって、出力の最大電圧は FB ピンの抵抗ネットワークによって決定されます。

コンバータ電圧のスタートアップにアナログ電圧トラッキングが使用されている場合、MODE ピンの値が High から Low、または Low から High に変化した場合、ソフトスタート完了済みの内部ロジックが送信されます。

#### 8.3.14.2 デジタル電圧トラッキング

LM251772-Q1 の DTRK 入力は、内部基準電圧を直接変調します。DTRK ピンの電圧が  $V_{T(DTRK)}$  の立ち上がりスレッショルドを上回り、推奨周波数の PWM 信号がピンに印加されると、この機能がアクティブになります。

デジタル電圧トラッキングが実装されると、デジタルトラッキング中のターゲット出力電圧が FB 抵抗分割器で選択された公称リファレンス電圧を超えなくなります。印加される PWM 信号により、DTRK ピンのデューティサイクルに関連して、内部基準電圧が低下します。デューティサイクルが小さいほど出力電圧が低くなり、PWM 入力のデューティサイクルが高いと、高い出力電圧が示されます。たとえば、デューティサイクルが 30% の場合、FB デバイダ抵抗で選択された電圧の 30% の出力電圧が発生します。

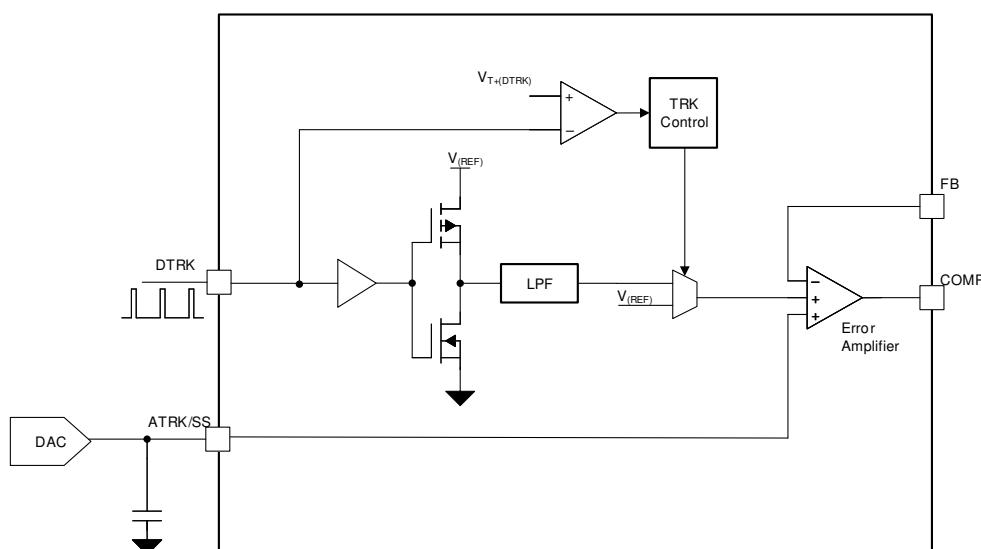


図 8-25. 出力電圧トラッキングの機能ブロック図

### 8.3.15 スロープ補償

LM251772-Q1 にはスロープ補償があり、安定した動作と、広い動作範囲にわたって最高の過渡性能が得られます。

最初に、式 23 から補正係数を計算する必要があります

$$m_{SC} = \frac{R_{CS}}{f_{SW} \times L_{eff}} \times 625 \quad (23)$$

- ここで、 $R_{CS}$  は、選択されたピーク電流検出抵抗です。
- $L_{eff}$  は、選択したピーク電流におけるインダクタの実効 (ディレーティング) インダクタンスです
- $f_{SW}$  は、選択されたスイッチング周波数です
- $m_{SC}$  スロープ補償補正係数

使用するインダクタにインダクタンスディレーティングがない場合は、MFR\_SPECIFIC\_D7 レジスタフィールドの SEL\_INDUC\_DERATE でインダクタのディレーティングを無効化できます。

使用されているインダクタにインダクタンスのディレーティングがなく、(つまり、 $m_{SC} \times 1.2$  または  $m_{SC} \times 1.3$ )。この方式により、スロープ補償と PSM エントリのスレッショルドに妥協が生じます。

I<sup>2</sup>C で計算した補正係数に基づいて、。

### 8.3.16 構成可能なソフトスタート

ソフトスタート機能は、レギュレータを徐々に定常状態動作点へと到達させることで、起動時のストレスやサージを低減します。

LM251772-Q1 では、出力の充電時間を決定するソフトスタートを調整可能です。ソフトスタート機能は、高出力容量の結果として突入電流を制限し、過電流状態を回避します。

ソフトスタートシーケンス開始時の SS 電圧は 0V です。SS ピンの電圧が帰還リファレンス電圧  $V_{REF}$  より低い場合、ソフトスタートピンがレギュレーションされた FB 電圧を制御し、内部のソフトスタート電流ソースが SS ピンに接続されている外付けのソフトスタートコンデンサの電圧を徐々に上昇させるため、出力電圧と FB ピンは徐々に上昇します。SS の電圧が内部基準電圧を超えると、ソフトスタート期間が終了し、エラー アンプは  $V_{(REF)}$  を基準にします。

ソフトスタート時間 ( $t_{(SS)}$ ) は、次の式で与えられます。

$$C_{SS} = \frac{I_{SS} \times t_{SS}}{V_{Ref}} \quad (24)$$

次のため、コンバータがディスエーブルになると、ソフトスタートコンデンサは内部で放電されます。

- EN/UVLO が動作スレッショルドを下回っています
- VCC2 が VCC2 低電圧閾値を下回っています
- デバイスはヒップアップ モードの電流制限中です。
- デバイスには、サーマル シャットダウン保護機能が組み込まれています。
- ブートストラップ電圧は、ブートストラップ低電圧スレッショルドを下回っています

### 8.3.17 駆動ピン

このデバイスには、高電圧駆動ピン (DRV1) があり、入力または出力切断 FET をサポートしています。ピンをチャージポンプの出力に使用するオプションがあります。一例は外付けの n チャネル FET を使用する逆極性保護です。このピンの電源は、R2D 構成と I2C 構成で選択します。

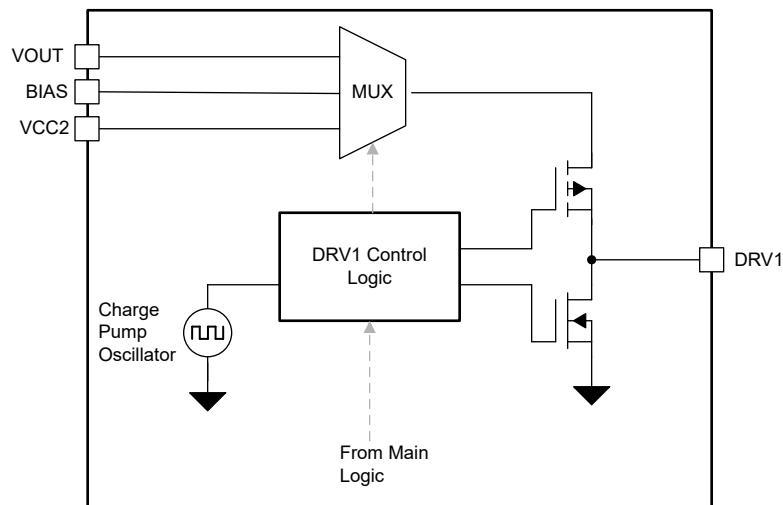


図 8-26. 機能ブロック図 - DRV ピン

DRV1 ピンでサポートできるように、以下の構成が可能です。

1. オープンドレイン出力。
2. VOUT から供給される高電圧プッシュプル
3. VBIAS から供給される高電圧プッシュプル
4. VCC2 から供給される CP 駆動ピン

DRV ピンのシーケンスは、レジスタ MFR\_SPECIFIC\_D8 レジスタのフィールドの説明で指定される設定によって異なります。

### 8.3.18 デュアル ランダム スペクトラム拡散機能 - DRSS

このデバイスにはデジタル スペクトラム拡散機能があり、広い周波数範囲にわたって電源の EMI を低減します。この機能は、レジスタ MFR\_SPECIFIC\_D0 レジスタ フィールドの説明によって選択されます。スペクトラム拡散が有効になると、内部変調器が内部クロックをディザリングします。SYNC ピンに外部同期クロックが印加されると、内部のスペクトラム拡散はディセーブルされます。DRSS 機能は、低周波数の三角波変調プロファイルと、高周波数のランダム変調プロファイルを組み合わせたものです。低周波数の三角波変調は低い無線周波数帯域 (AM 帯域など) で性能を向上させ、高周波のランダム変調は高い無線周波数帯域 (FM 帯域など) で性能を向上させます。さらに、可聴音が発生する可能性を低減するために、三角波変調の周波数がさらにランダムに変調されます。スペクトラム拡散により発生する出力電圧リップルを最小限に抑えるため、ディザリングが有効な場合は、デューティ サイクルをサイクル単位で調整し、ほぼ一定に維持します。

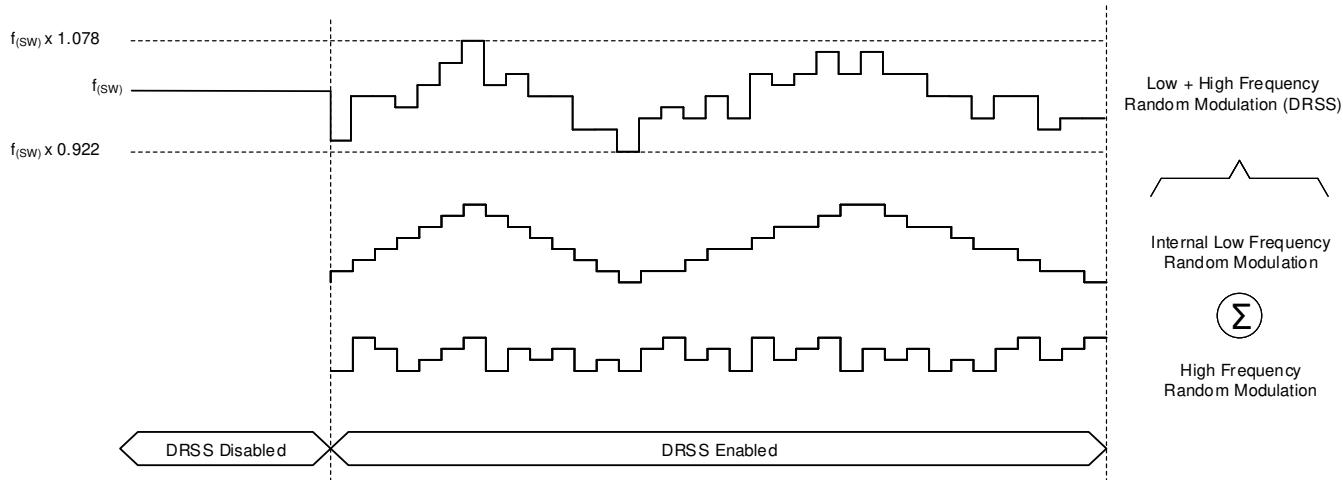


図 8-27. デュアル ランダム スペクトラム拡散

### 8.3.19 ゲート ドライバ

LM251772-Q1 には、4 つのロジック レベル nMOS ゲート ドライバが搭載されています。ドライバは、昇降圧動作に必要な両方のハーフ ブリッジの高周波スイッチングを維持します。デバイスが昇圧モードまたは降圧モードの場合、他のハーフ ブリッジ ハイサイド スイッチを永続的にオンにする必要があります。内蔵ゲート ドライバは、スイッチング動作中であるもう一方のハーフ ブリッジからの電流を共有することで、この構成をサポートします。このデバイスでは内蔵チャージポンプが不要となり、最小静止電流が実現されます。駆動電流の能力が高く、LM251772-Q1 は広範な外部パワー FET に加えて、並列動作をサポートできます。

LO および HO 出力は、貫通電流保護により保護されているため、両方の出力が同時にオンになることは防止されています。昇降圧の PWM 変調ロジックが LOx ピンをオフにすると、以下の条件が満たされるまで HOx ピンはオンになりません。

1. 最小内部遷移時間 ( $t_{t(\text{dead})}$ ) に達します。
2. LOx ピンの電圧が、検出スレッショルド  $V_{\text{TH(GATEOUT)}}$  を下回っています。

この動作は、HOx がオフで LOx がオンの場合も同様です。

追加のブートストラップ UVLO コンパレータによって、ゲート ドライバの 1 次側電源電圧が監視されます。このコンパレータは SWx と HBx 間の差動電圧を監視します。電圧がスレッショルドを下回ると、昇降圧コンバータの動作はオフになります。ソフトスタート方式によって正の方向スレッショルドに達すると、デバイスは自動的に再起動されます。

さらに LM251772-Q1 は SWx と HBx 間の上側電圧を監視します。この電圧がクランプ回路のスレッショルド電圧を超えると、LM251772-Q1 は内部電流源をアクティブにして、電圧をプルダウンします。

デッドタイム値は、レジスタ **MFR\_SPECIFIC\_D6** レジスタフィールドの説明の **SEL\_SCALE\_DT**、**SEL\_MIN\_DEADTIME\_GDRV** で選択します。

さらに、ハイサイドとローサイド間の遷移 (デッド) 時間の周波数依存性もオプションで設定できます。この機能により、スイッチング周波数が低い大電力アプリケーション、およびスイッチング周波数の高い低電力アプリケーションにおける、シリコン MOSFET  $Q_g$  の一般的な違いに対して、デバイスの性能を最適化できます。このオプションが有効化されている場合、スイッチング周波数が高く設定されるとデッドタイムは短くなります。周波数依存は、レジスタ **MFR\_SPECIFIC\_D6** レジスタフィールドの説明の **EN\_CONST\_TDEAD** レジスタを使用して有効化または無効化できます。

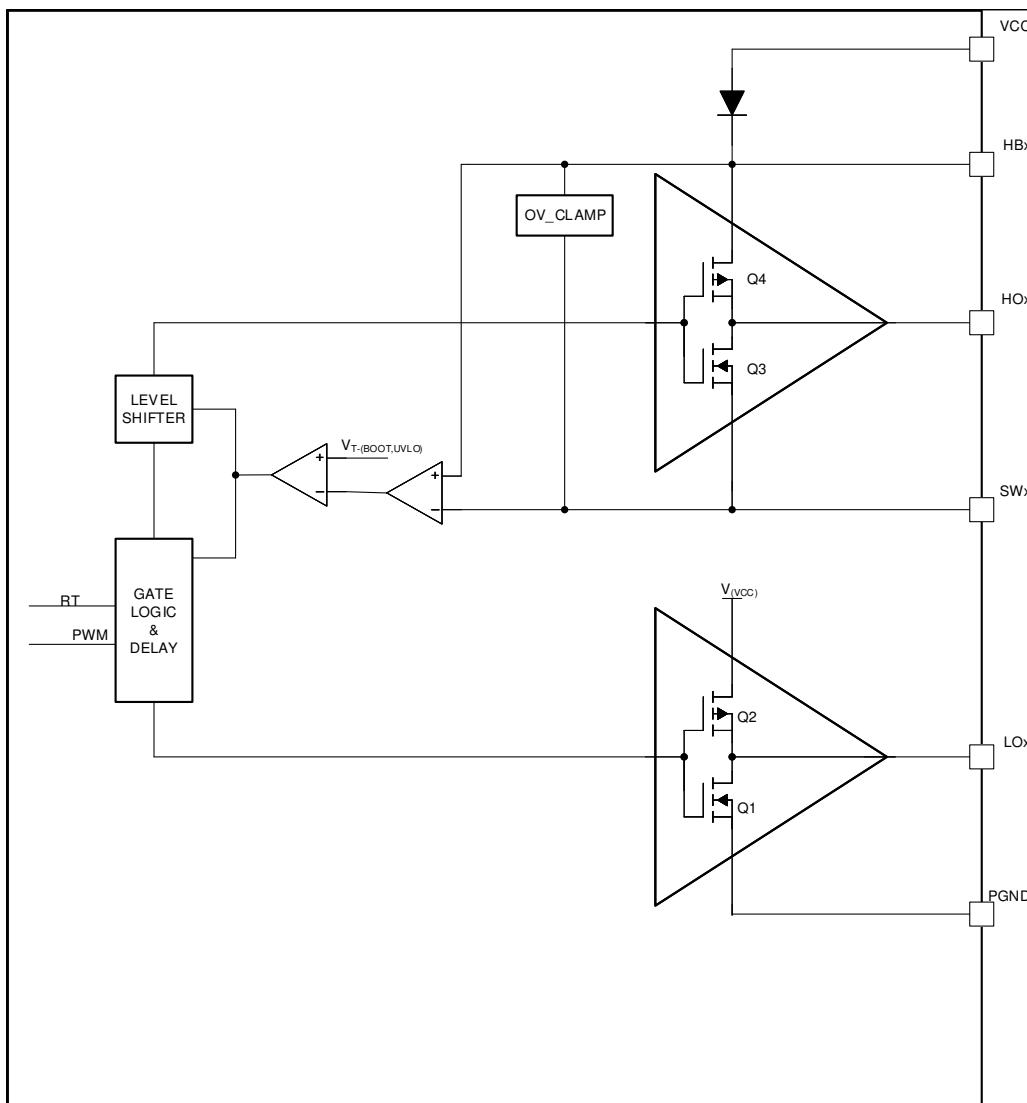


図 8-28. 機能ブロック図ゲート ドライバ

### 8.3.20 ケーブル電圧降下補償 (CDC)

ケーブル電圧降下補償機能は、追加のリモート センシングを必要とせずに、広い範囲の負荷電流にわたって出力電圧を公称値に保持するのに役立ちます。ケーブル電圧降下補償は電流を測定し、測定された電流に比例して出力電圧をオフセットします。

イネーブルの場合、電流監視センサ (ISNSP/N) の  $gm$  段は、CDC ピンに比例した電流を供給します。CDC ピンの電圧は、公称出力電圧に対するオフセットとして印加されます。1V を超えないように CDC ピンの抵抗値を選択してください。以下の式を参照してください：

$$V_{(CDC)} = (V_{(ISNSP)} - V_{(ISNSN)}) \times gm_{(CDC)} \times R_{(CDC)} \quad (25)$$

目的の範囲でケーブル電圧降下補償を正確に動作させるため、CDC オフセットのゲインは CDC\_GAIN レジスタビットを使用してプログラムできます。

CDC 機能は、外部のフィードバック分割器と同様に動作します。100k $\Omega$  帰還分割器の上面抵抗を使用します。他の抵抗を使用する場合、CDC のゲインに  $R_{top}/100k\Omega$  を乗算します。

下図は、CDC 機能の制御曲線を示しています。

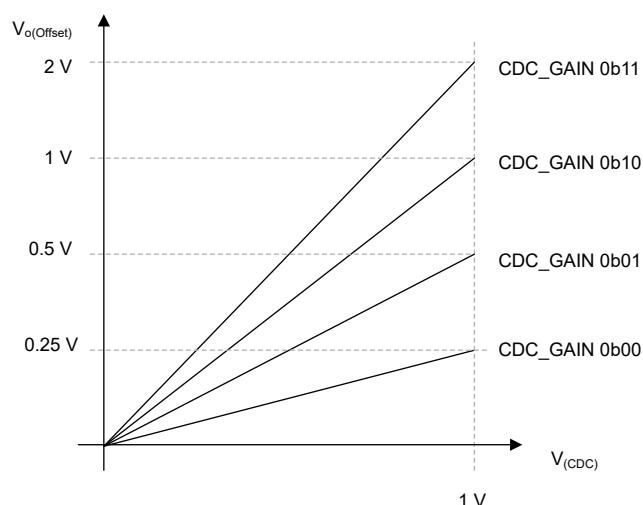


図 8-29.  $V_o$  オフセットと CDC 電圧との関係

### 8.3.21 CFG ピンおよびR2D インターフェイス

CFG ピンの抵抗値は、デバイスの電源オン シーケンス中に読み取りおよびラッチされます。nRST ピンの電圧が切り替わるか、VCC2 電圧が  $V_{VCC2T-(UVLO)}$  スレッショルドを下回るまで、デバイスは CFG 選択の変更を無視します。次の表は、CFG ピンのさまざまな抵抗値に対する可能なデバイス構成を示しています。

**表 8-4. ADDR ピン (R2D-CH1) の構成の概要**

#	$R_{(CFG)} / k\Omega$	I2C/ADDR	スロープ補償 ( $m_{(SG)}$ )
1	GND	アドレス 0x6A	デフォルトのレジスタ設定
2	VCC2	アドレス 0x6B	デフォルトのレジスタ設定

**表 8-5. CFG2 ピン (R2D-CH2) 構成の概要**

#	$R_{(CFG)} / k\Omega$	EN_SYNC_OUT	SYNC_IN_FALLING	FORCE_BIAS	未使用
1	0	無効	無効	無効	予約済み
2	0.511	有効			
3	1.15	無効			
4	1.9	有効			
5	2.7	無効			
6	3.8	有効			
7	5.1	無効			
8	6.5	有効			
9	8.3	無効			
10	10.5	有効			
11	13.3	無効			
12	16.2	有効			
13	20.5	無効			
14	24.9	有効			
15	30.1	無効			
16	36.5	有効			

### 8.3.22 高度な監視機能

#### 8.3.22.1 概要

デバイスには、デバイスロジックの現在の動作ステータスを示す、ステータスレジスタが搭載されています。現在のステータスフラグを取得するには、I<sup>2</sup>C インターフェイスを使用します。

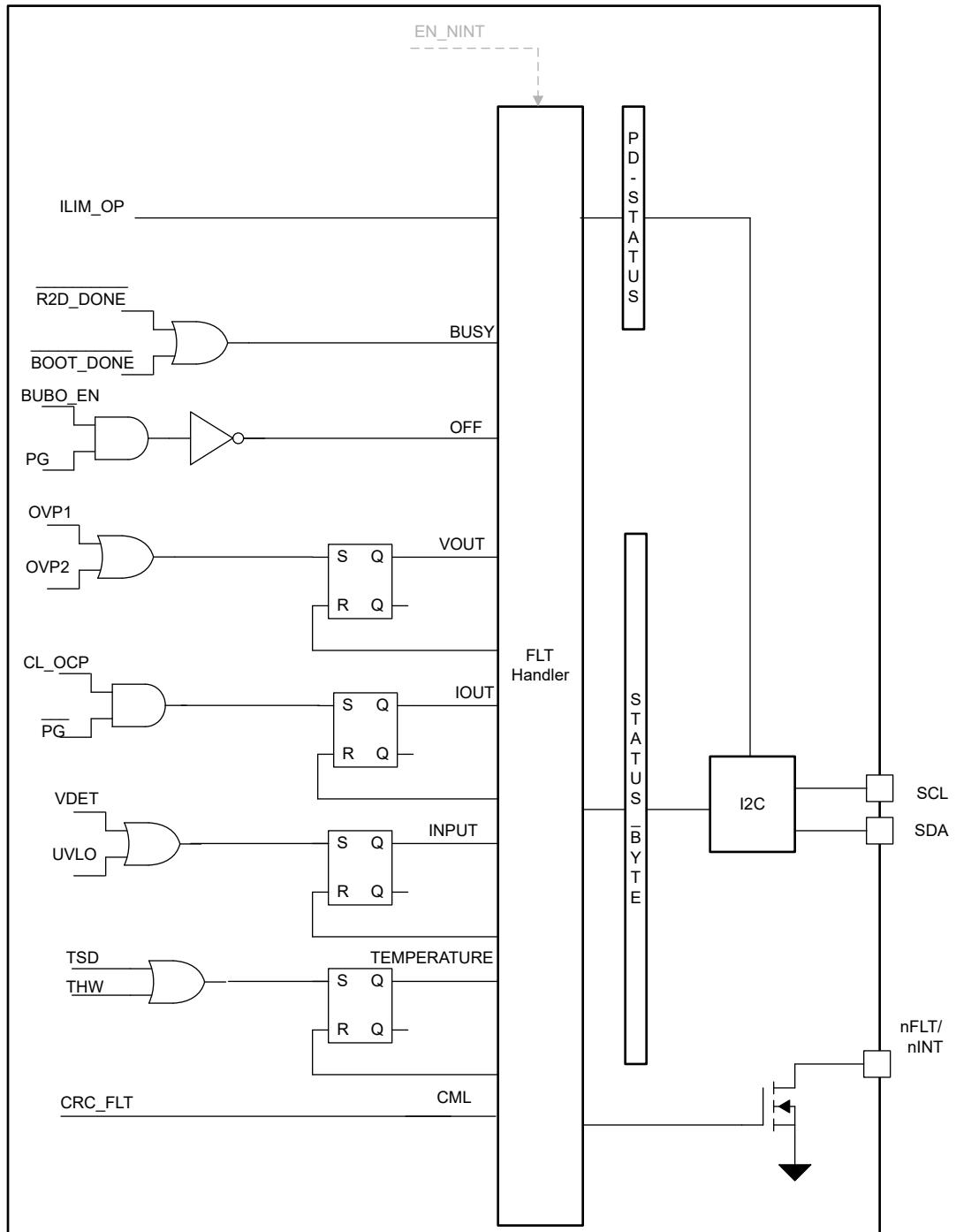


図 8-30. 機能ブロック図 フォルト ハンドラ

### 8.3.22.2 BUSY

デバイス レジスタ フィールドがビジーであるか、別の例で使用されている場合、このビットは **high** です。ビジ フラグが **high** のときは、I<sup>2</sup>C インターフェイスを介した書き込みは推奨されません。このビットは、デバイスの起動後のみ確認されます

### 8.3.22.3 OFF

デバイスが十分な高い出力電圧 ( $V_{(VOUT)} < V_{T+(PG)}$ ) を供給していない場合、**high** になります。このビットは、システム入力によってコンバータがオフにされている場合にも **high** になります。このビットは、デバイスの起動後のみ確認されます

### 8.3.22.4 VOUT

出力電圧過電圧スレッショルド (OVP1、OVP2) を超えました。このエラーは、レジスタがクリアされるまで、またはパワー サイクルが発生するまでラッチされます

### 8.3.22.5 IOUT

過電流保護機能では、インダクタのピーク電流制限に達すると、この状態は上昇します。このエラーは、レジスタがクリアされるまで、またはパワー サイクルが発生するまでラッチされます

### 8.3.22.6 入力

入力電圧検出 (VDET) または UVLO 抵抗が、立ち下がりスレッショルドをブローにしたことを検出します。このエラーは、レジスタがクリアされるまで、またはパワー サイクルが発生するまでラッチされます

### 8.3.22.7 溫度

デバイスが TSD 状態に移行したか、プログラム可能な過熱警告スレッショルドに達しました。このエラーは、レジスタがクリアされるまで、またはパワー サイクルが発生するまでラッチされます

### 8.3.22.8 CML

デバイスは、内部ロジック故障を検出します。つまり、NVM メモリチェックサムによってデータ保持イベントが検出されました。

### 8.3.22.9 その他

未使用

### 8.3.22.10 ILIM\_OP

この信号は、平均電流制限とともにイネーブルされます。電流リミッタがディスエーブルになっている場合、信号は **low** になります。プログラムされた電流制限スレッショルド (I<sup>2</sup>C を使用) に達すると、信号が **high** になります。PD ステータス バイトは、ILIM\_OP 信号によって即座に変化します。入力信号はアナログ ドメインでグリッヂ除去されます。

### 8.3.22.11 nFLT/nINT ピン出力

ビット EN\_NINT (MFR\_SPECIFIC\_D0 レジスタ フィールドの説明を参照) が 0b0 に設定されている場合、nFLT/nINT ピンはステータス バイトに報告されるすべての故障を示します。

コンバータ動作の再起動後、または故障モードが解消した場合、nFLT ピンは HighZ に戻ります。STATUS バイトへの入力信号なので、nFLT/nINT ピンはグリッチ解除されます。このため、FLT ピンの最大応答時間は  $t_{d(nFLT-PIN)}$  で求められます

動作中は EN\_NINT を動的に変更しないでください。変更する場合は CONV\_OFF 状態の間にしてください。

EN\_NINT = 0b1 の場合、nFLT/nINT ピンは割り込みピンとして機能します。STATUS\_BYTE への瞬時信号と USB\_PD\_STATUS\_0 への入力が変化すると、このピンがトグルされます。

### 8.3.22.12 ステータス バイト

故障をクリアするには、次の方法を使用します：

1. I<sup>2</sup>C から CLEAR\_FAULTS バイトへの書き込みを実行します。
2. CLEAR\_FAULTS バイトに対する I<sup>2</sup>C 読み出しを実行します。
3. 「1」が故障を示す STATUS\_BYTE に対して I<sup>2</sup>C の書き込みを実行して、ビットを「1」に設定しこのビットをクリアします。この実装では、以前に保存された STATUS\_BYTE により、診断用の故障がクリアされます。

## 8.3.23 保護機能

### 8.3.23.1 サーマル シャットダウン (TSD)

デバイスの熱による損傷を防止するため、ダイの温度が監視されます。検出された温度がサーマル シャットダウン スレッショルドを超えると、デバイスの動作を停止します。温度がサーマル シャットダウン ヒステリシスを下回ると、TSD 信号は通常に戻り、メイン FSM の定義に従ってコンバータは通常動作に戻ります。

### 8.3.23.2 過電流保護

このデバイスは、ダイ内の過剰な電力消費、またはシステム内のアプリケーションのフォルトを防止するため、ヒップ モード短絡保護機能を備えています。CSA ピンと CSB ピンの間のピーク電流センシング電圧を超えた場合に CL\_OP がトリガされます。

保護機能を有効にすると、短絡が検出された場合、コンバータの動作が停止して、コンバータが再起動します。

NVM レジスタのビット HICC\_EN により、OCP がイネーブルになります。

### 8.3.23.3 出力過電圧保護 1 (OVP1)

この過電圧保護機能は、FB ピンと内部帰還の電圧を監視します。

このスレッショルドはプログラムされた  $V_{(REF)}$  を基準としているため、トラッキング機能の 1 つ (DTRK, ATRK など) により  $V_o$  のターゲット値が変更された場合でも、OVP1 は引き続き動作します。

このコンバータは、OVP1 スレッショルドのトリガでも動作を維持します。

$\mu$ Sleep 中は、リーク電流の増加を避けるため OVP1 が無効化されます。OVP1 信号は、 $\mu$ Sleep 動作中にこの信号から故障が示されないようにマスクされます。

この保護は、ソフトスタート処理中、および外部 FB の代わりに内部帰還を使用する場合は無効化されます。

### 8.3.23.4 出力過電圧保護 2 (OVP2)

この機能は、外部帰還ピンまたは補償ピンが正しく動作していない場合に (コンポーネントまたはピンが短絡した場合など)、デバイスの損傷を防止しようとします。

過電圧保護機能は、コンバータのコアとリファレンス システムで実現されています。絶対出力電圧が監視され、OVP2 機能がトリガされると、コンバタロジックは出力電圧のさらなる上昇を避けるために適切な措置 (緊急スキップモードなど)を行います。

$V_{OUT}$  ピンで出力電圧スレッショルド  $V_{T+}(OVP2)$  が達成されると、昇降圧コア ロジックはコンバータの電力段をディセーブルし、スイッチ ノードで高インピーダンス状態に移行します。出力電圧がこのスレッショルドを下回ると、コンバータの動作が再開されます。

広い動作範囲に対応するため、 $V_{OVP2}$  レジスタフィールドで OVP2 スレッショルドをプログラムできます。

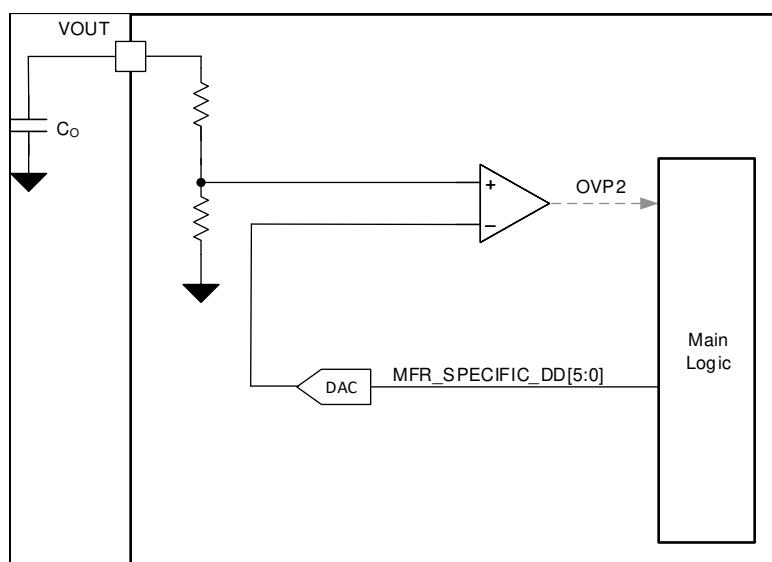


図 8-31. OVP2 の機能ブロック図

### 8.3.23.5 入力過電圧保護 (IVP)

入力過電圧保護は、コンバータのコア変調方式で実現されています。電流が output から input に流れ、input ソースが電流を sink できなくなる場合に、IVP はデバイスの損傷を防止しようとします。コンバータの強制 PWM モードがアクティブな場合、インダクタ電流は負のピーク電流制限になるまで低下する可能性があります。VIN ピンに入力電圧スレッショルド  $V_{T+}(IVP)$  に達すると、保護機能により強制 PWM モードが無効になり、VIN から VOUT への電流の流れのみが許可されます。入力電圧が入力電圧保護スレッショルドを下回ると、ロジックによって fPWM モードが再び有効になります。

$V_{T+}(IVP)$  のスレッショルドは  $V_{IVP}$  レジスタフィールドでプログラムできます。IVP は、EN\_IVP ビットで有効または無効になります。

### 8.3.23.6 入力電圧レギュレーション (IVR)

入力過電圧レギュレーション (IVR) は入力電圧をレギュレートします。インダクタ電流は、正と負のピーク電流制限、またはオプションの平均電流制限で制限されます。目標電圧は、**IVP\_VOLTAGE** レジスタ フィールドの説明によってプログラミれます。**EN\_IVP** と **EN\_IVR** の両方を **0b1** に設定すると、IVR 機能がイネーブルになります。逆電流により入力が充電されるように、fPWM をイネーブルにする必要があります。MODE ピンが **low** にプルされると、fPWM が再度イネーブルになるまで、IVR 動作は一時停止されます。

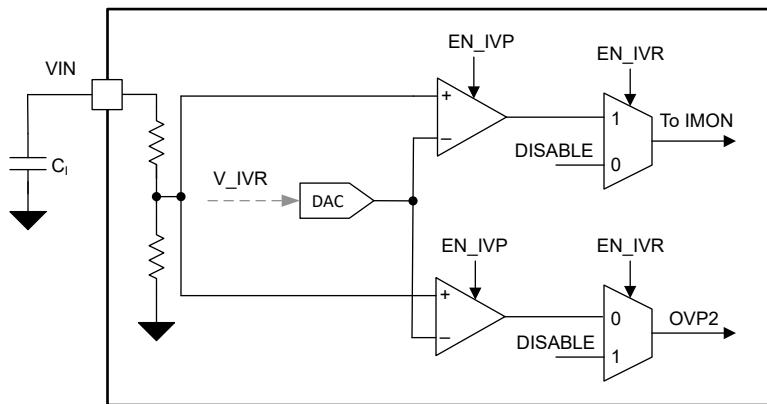


図 8-32. 機能ブロック図 IVP/IVR

### 8.3.23.7 パワー グッド

このデバイスには、パワー グッド (PG) 検出機能があります。内部 PG 信号は、監視機能に使用されます。

ソフトスタートランプが終了すると、パワー グッド情報が利用可能になります。

### 8.3.23.8 ブートストラップ低電圧保護

ゲートドライバの 1 次側電源電圧は、内部ブートストラップ UVLO コンパレータによって監視されます。このコンパレータは SWx と HBx 間の差動電圧を監視します。この保護機能は、次の方法で 2 つのモードをサポートします。

1. fPWM モードで測定した電圧が  $V_{TH(BST\_UV)}$  を下回ると、コンバータは一定の量のスイッチング サイクル後に動作を停止します。
2. PSM-ACM 昇降圧動作では、**BOOT\_UV** によりコンバータのスイッチングがトリガされ、ブートストラップ電圧が再度リフレッシュされます。一定の再リフレッシュ サイクル時間が経過した後に、開始されたスイッチングが **BOOT\_UV** を起動しない場合、**BOOT\_UV** 保護はコンバータ動作を非アクティブにします。

### 8.3.23.9 ブートストラップ過電圧クランプ

外部 FET ゲートと内部ゲートドライブ回路を保護するため、ゲートドライバには過電圧クランプが搭載されています。この電圧が  $V_{TH(BST\_OV)}$  を上回ると、電圧がスレッショルドを上回っている限り、過電圧クランプ回路は HBx から Swx への電流をシンクします。

### 8.3.23.10 CRC - チェック

NVM のデータ整合性を可能にするため、デバイスには CRC アルゴリズムが搭載されており、デバイス NVM に保存されているデータのチェックサムが生成されます。

このチェックサムは、量産プログラミング プロセスで自動的に生成され、個別の NVM レジスタに保存されます。

NVM ブート フェーズの後、CRC アルゴリズムは、ロードされたレジスタのチェックサムを、量産テストで生成された NVM レジスタに保存されているチェックサムと比較します。2 つの値が等しくない場合、デバイスは **CONV\_OFF** 状態を終了できません。

## 8.4 デバイスの機能モード

### 8.4.1 概要

本デバイスは、機能動作を制御するデジタル ロジック コアを内蔵しています。

### 8.4.2 ロジック状態の説明

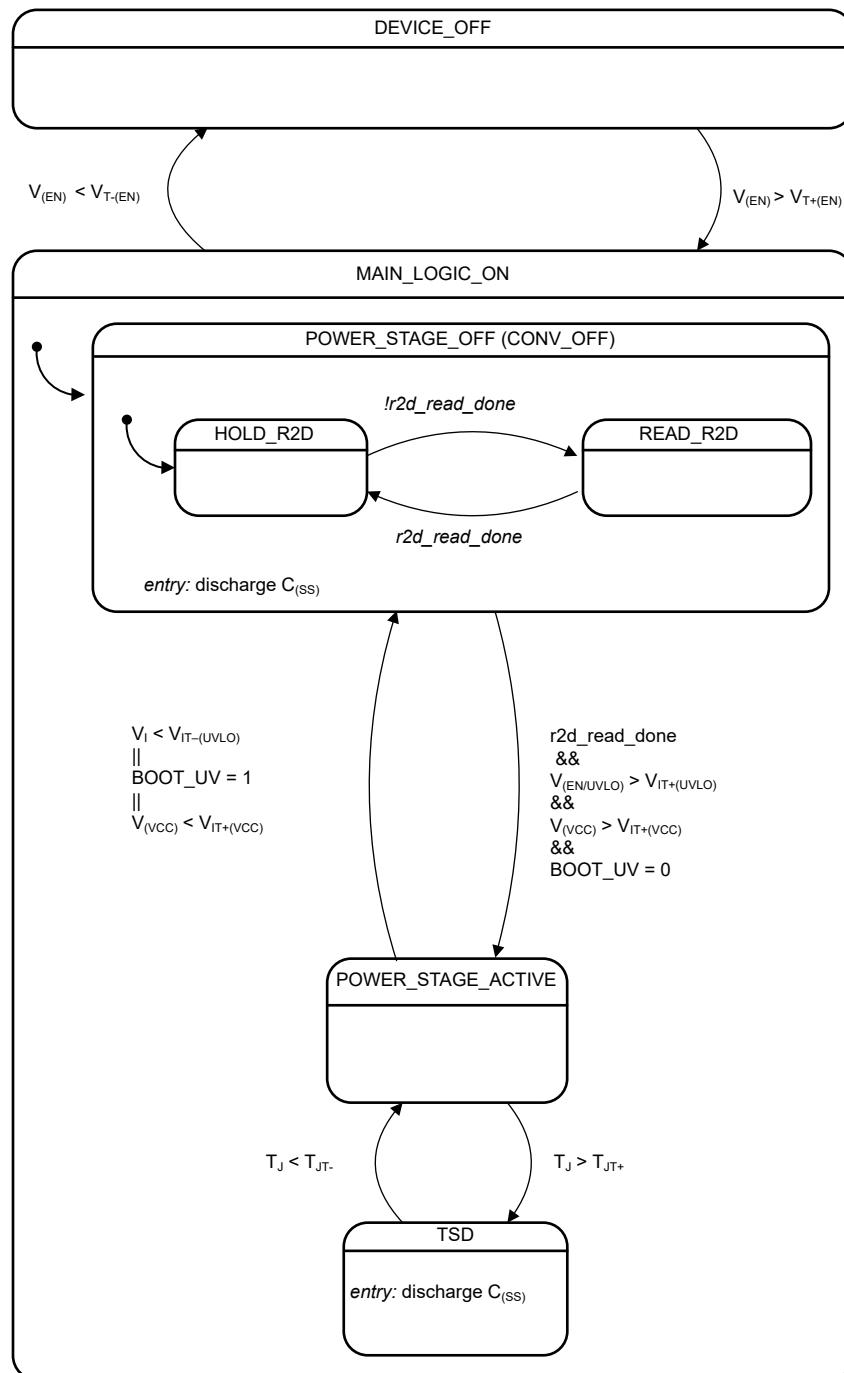


図 8-33. 状態遷移図

## 8.5 プログラミング

### 8.5.1 I<sup>2</sup>C バス動作

I<sup>2</sup>C バスは、コントローラと一連のターゲットデバイスの間の通信リンクです。このリンクは、シリアル クロック信号 (SCL) とシリアル データ信号 (SDA) で構成される 2 線式バスを使用して確立されます。コントローラとターゲット端子との間のデータ通信で、シリアル データ ラインが双方向である場合、どの場合でも、シリアル クロックにはコントローラから電源が供給されます。各デバイスは、シリアル データ ライン (SDA) 上でデータを送信するためのオープンドレイン出力を備えています。データ送信中にドレイン出力を High にするには、シリアルデータラインに外部プルアップ抵抗を配置します。このデバイスは、ターゲット I<sup>2</sup>C をホストします。標準モード、高速モード、高速モードプラス動作をサポートし、それぞれ最大 100kbit/s、400kbit/s、1000kbit/s のデータレートで、I<sup>2</sup>C 標準 3.0 と互換性のある自動インクリメントアドレッシング機能を備えています。

このデバイスの 7 ビットのターゲットアドレスは、ADDR/SLOPE ピン 1 を GND にプルダウンする場合は 0x6A、ピンが VCC2 に接続されている場合は 0x6B です

データ送信は、以下の図に示すように、コントローラのスタートビットを使用して開始されます。START 条件は、SCL 信号の high 部分で SDA ラインが high から low に遷移するとき認識されます。スタートビットを受信すると、デバイスは SDA 入力でシリアル データを受信し、有効なアドレスおよび制御情報をチェックします。ターゲットアドレスビットがデバイスのために設定されている場合、デバイスはアクノリッジ パルスを発行し、レジスタアドレスとデータの受信を準備します。データ送信は、停止条件の受信またはデバイスに送信されるデータワードの受信によって完了します。停止条件は、SCL 信号の high の間に SDA 入力が low から high に遷移すること認識されます。通信が有効になるためには、ターゲットの SDA ラインのそれ以外のすべての遷移は、SCL 信号の Low 部分の間に発生する必要があります。有効なアドレス、サブアドレス、データワードを受信した後、アクノリッジが発行されます。I<sup>2</sup>C インターフェイスは、レジスタアドレスを自動シーケンス処理し、特定の I<sup>2</sup>C 転送について複数のデータワードを送信できます。

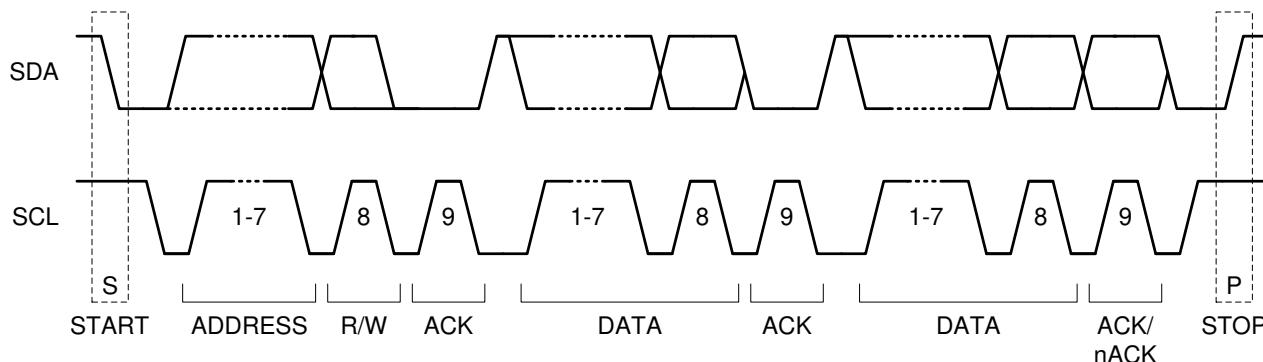


図 8-34. I<sup>2</sup>C スタート/ストップ/アクノリッジのプロトコル

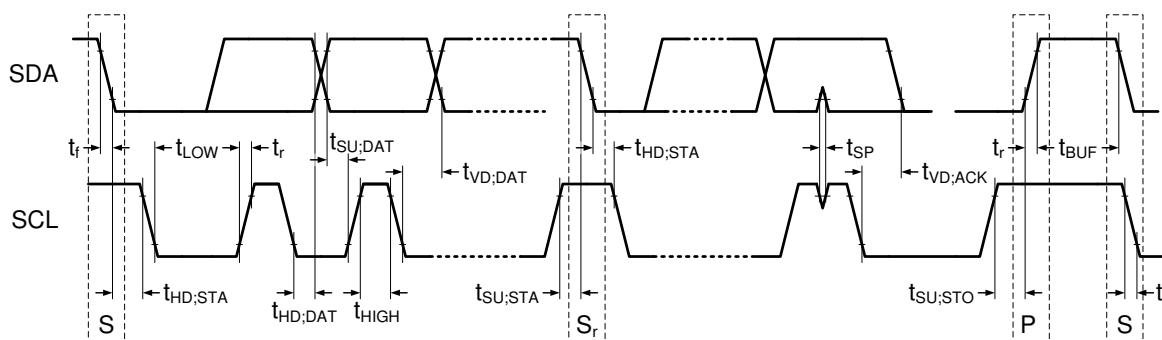


図 8-35. I<sup>2</sup>C データ送信タイミング

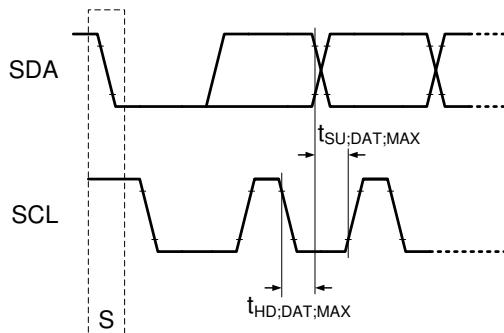


図 8-36. 最大の立ち上がり/立ち下がり時間の I<sup>2</sup>C データ送信タイミング。

### 8.5.2 クロックストレッチ

クロックストレッチはサポートされていません。デバイスがビジーのときにアドレス指定され、受信したデータを処理できない場合、そのトランザクションはアクノリッジされません。上述のシナリオは、デバイスが **BOOT** 状態のときに、コントローラが I<sup>2</sup>C トランザクションを開始した場合に発生する可能性があります。

### 8.5.3 データ転送フォーマット

このデバイスは、4種類の読み取り/書き込み動作をサポートしています。

- 定義されたレジスタアドレスからの单一読み取り。
- 定義されたレジスタアドレスからの单一書き込み。
- 定義されたレジスタアドレスから開始されるシーケンシャル読み出し
- 定義されたレジスタアドレスから開始されるシーケンシャル書き込み

### 8.5.4 定義されたレジスタアドレスからの单一読み取り

定義されたレジスタアドレスからの单一読み取りに、定義されたレジスタアドレスから单一読み取りのフォーマットを示します。まず、コントローラは始動条件を発行してから、7ビットのI<sup>2</sup>Cアドレスを送信します。次に、コントローラは0を書き込んで、コントローラが書き込み操作を実行していることを示します。コントローラは、ターゲットからアクノリッジを受信すると、バス全体に8ビットのレジスタアドレスを送信します。2回目のアクノリッジ後、デバイスは内部I<sup>2</sup>Cレジスタ番号を定義された値に設定します。次に、コントローラが繰り返し始動条件を発行し、7ビットのI<sup>2</sup>Cアドレスに続いて1を発行し、コントローラが読み取り動作を実行していることを示します。3回目のアクノリッジを受信すると、コントローラはバスをデバイスに解放します。その後、デバイスはバス上のレジスタから8ビットのデータ値を返します。コントローラはアクノリッジ(NACK)を返さず、停止条件を発行します。これにより、レジスタ読み出しは終了です。

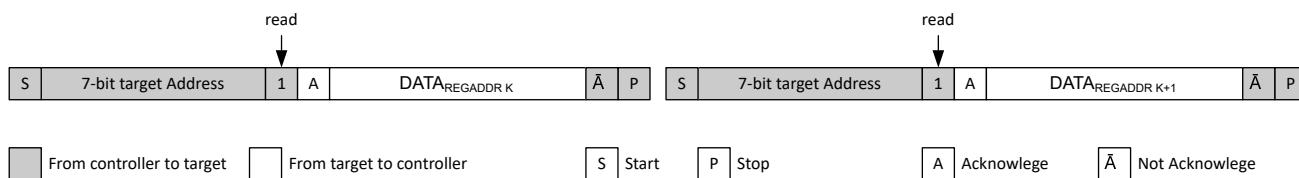


図 8-37. 定義されたレジスタアドレスからの单一読み取り

### 8.5.5 定義されたレジスタ アドレスから開始されるシーケンシャル READ

定義されたレジスタ アドレスから開始されるシーケンシャル READ に示されているように、シーケンシャル読み取り動作は、单一読み取りプロトコルを拡張したものです。コントローラはデータ バイトを受信したことをアクノリッジし、デバイスはレジスタ アドレスを自動的にインクリメントして、次のレジスタからデータを返します。データ転送は、最後のデータ バイトをアクノリッジせず、停止条件を送信することによって停止します。

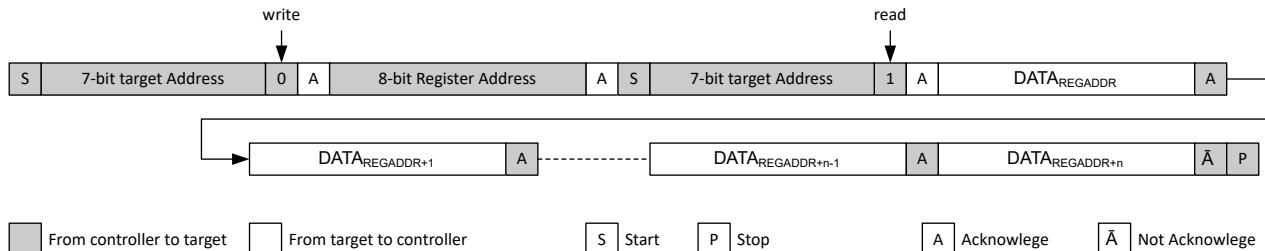


図 8-38. 定義されたレジスタ アドレスから開始されるシーケンシャル READ

### 8.5.6 定義されたレジスタ アドレスへの単一書き込み

定義されたレジスタ アドレスへの単一書き込みに、定義されたレジスタ アドレスへの 単一書き込みの形式を示します。まず、コントローラは始動条件を発行してから、7 ビットの I<sup>2</sup>C アドレスを送信します。次に、コントローラは書き込み操作実行を試みることを示すために 0 を書き込みます。コントローラは、ターゲットからアクノリッジを受信すると、バス全体に 8 ビットのレジスタ アドレスを送信します。2 回目のアクノリッジ後、デバイスは I<sup>2</sup>C レジスタ アドレスを定義された値に設定し、コントローラが 8 ビットのデータ値を書き込みます。3 回目のアクノリッジを受信すると、デバイスは I<sup>2</sup>C レジスタ アドレスを 1 ずつ自動インクリメントし、コントローラは停止条件を発行します。これにより、レジスタ書き込みは終了です。

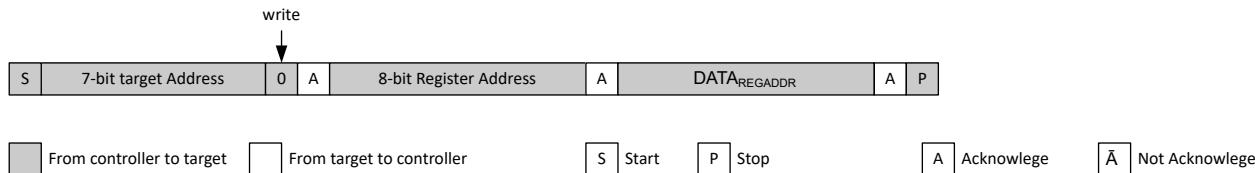


図 8-39. 定義されたレジスタ アドレスへの単一書き込み

### 8.5.7 定義されたレジスタ アドレスから開始されるシーケンシャル WRITE

シーケンシャル書き込み動作は、定義されたレジスタ アドレスから開始されるシーケンシャル WRITE に示すように、单一書き込みプロトコルを拡張したものです。デバイスが ACK を発行した後にコントローラが停止条件を送信しない場合、デバイスはレジスタアドレスを 1 ずつ自動的にインクリメントし、コントローラは次のレジスタに書き込みます。

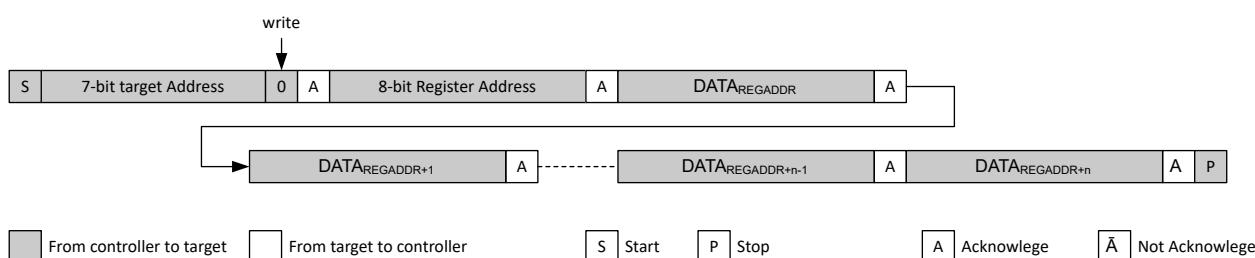


図 8-40. 定義されたレジスタ アドレスから開始されるシーケンシャル WRITE

## 9 LM251772 のレジスタ

LM251772 レジスタのメモリマップされたレジスタを、[表 9-1](#) に示します。[表 9-1](#) にないレジスタ オフセット アドレスはすべて予約済みと見なします。レジスタの内容は変更してはいけません。

**表 9-1. LM251772 のレジスタ**

オフセット	略称	レジスタ名	セクション
3h	CLEAR_FAULTS	CLEAR_FAULTS	<a href="#">セクション 9.1</a>
Ah	ILIM_THRESHOLD	ILIM_THRESHOLD	<a href="#">セクション 9.2</a>
Ch	VOUT_TARGET1_LSB	VOUT_TARGET1_LSB	<a href="#">セクション 9.3</a>
Dh	VOUT_TARGET1_MSB	VOUT_TARGET1_MSB	<a href="#">セクション 9.4</a>
21h	USB_PD_STATUS_0	USB_PD_STATUS_0	<a href="#">セクション 9.5</a>
78h	STATUS_BYTE	STATUS_BYTE	<a href="#">セクション 9.6</a>
81h	USB_PD_CONTROL_0	USB_PD_CONTROL_0	<a href="#">セクション 9.7</a>
D0h	MFR_SPECIFIC_D0	MFR_SPECIFIC_D0	<a href="#">セクション 9.8</a>
D1h	MFR_SPECIFIC_D1	MFR_SPECIFIC_D1	<a href="#">セクション 9.9</a>
D2h	MFR_SPECIFIC_D2	MFR_SPECIFIC_D2	<a href="#">セクション 9.10</a>
D5h	MFR_SPECIFIC_D5	MFR_SPECIFIC_D5	<a href="#">セクション 9.11</a>
D6h	MFR_SPECIFIC_D6	MFR_SPECIFIC_D6	<a href="#">セクション 9.12</a>
D7h	MFR_SPECIFIC_D7	MFR_SPECIFIC_D7	<a href="#">セクション 9.13</a>
D8h	MFR_SPECIFIC_D8	MFR_SPECIFIC_D8	<a href="#">セクション 9.14</a>
DAh	IVP_VOLTAGE	IVP_VOLTAGE	<a href="#">セクション 9.15</a>

表の小さなセルに収まるように、複雑なビット アクセス タイプを記号で表記しています。[表 9-2](#) に、このセクションでアクセス タイプに使用しているコードを示します。

**表 9-2. LM251772 のアクセス タイプ コード**

アクセス タイプ	コード	説明
読み取りタイプ		
R	R	読み出し
書き込みタイプ		
W	W	書き込み
リセットまたはデフォルト値		
-n		リセット後の値またはデフォルト値

## 9.1 CLEAR\_FAULTS レジスタ (オフセット = 3h) [リセット = 00h]

CLEAR\_FAULTS を [表 9-3](#) に示します。

[概略表](#)に戻ります。

ラッピングされたステータス フラグをすべてクリアします

**表 9-3. CLEAR\_FAULTS レジスタのフィールドの説明**

ビット	フィールド	タイプ	リセット	説明
7-0	CLEAR_FAULTS	R	0h	アドレスにアクセスするだけで、障害をクリアできます

## 9.2 ILIM\_スレッショルド レジスタ (オフセット = Ah) [リセット = 12h]

ILIM\_THRESHOLD を [表 9-4](#) に示します。

[概略表](#)に戻ります。

表 9-4. ILIM\_THRESHOLD レジスタのフィールドの説明

ビット	フィールド	タイプ	リセット	説明
7-0	ILIM_THRESHOLD	R/W	12h	ISNS 電流制限スレッショルド電圧。角カッコの値は、10mΩ のセンス抵抗を考慮します 0h = 5mV (0.5A) 1h = 5mV (0.5A) 2h = 5mV (0.5A) 3h = 5mV (0.5A) 4h = 5mV (0.5A) 5h = 5mV (0.5A) 6h = 5mV (0.5A) 7h = 5mV (0.5A) 8h = 5mV (0.5A) 9h = 5mV (0.5A) Ah = 5mV (0.5A) Bh = 5.5mV (0.55A) Ch = 6mV (0.6A) Dh = 6.5mV (0.65A) Eh = 7mV (0.7A) Fh = 7.5mV (0.75A) 10h = 8mV (0.8A) 11h = 8.5mV (0.85A) 12h = <b>9mV (0.9A)</b> 13h = 9.5mV (0.95A) 14h = 10mV (1A) 15h = 10.5mV (1.05A) 16h = 11mV (1.1A) 17h = 11.5mV (1.15A) 18h = 12mV (1.2A) 19h = 12.5mV (1.25A) 1Ah = 13mV (1.3A) 1Bh = 13.5mV (1.35A) 1Ch = 14mV (1.4A) 1Dh = 14.5mV (1.45A) 1Eh = 15mV (1.5A) 1Fh = 15.5mV (1.55A) 20h = 16mV (1.6A) 21h = 16.5mV (1.65A) 22h = 17mV (1.7A) 23h = 17.5mV (1.75A) 24h = 18mV (1.8A) 25h = 18.5mV (1.85A) 26h = 19mV (1.9A) 27h = 19.5mV (1.95A) 28h = 20mV (2A) 29h = 20.5mV (2.05A) 2Ah = 21mV (2.1A) 2Bh = 21.5mV (2.15A) 2Ch = 22mV (2.2A) 2Dh = 22.5mV (2.25A) 2Eh = 23mV (2.3A) 2Fh = 23.5mV (2.35A) 30h = 24mV (2.4A) 31h = 24.5mV (2.45A) 32h = 25mV (2.5A) 33h = 25.5mV (2.55A) 34h = 26mV (2.6A) 35h = 26.5mV (2.65A) 36h = 27mV (2.7A) 37h = 27.5mV (2.75A) 38h = 28mV (2.8A) 39h = 28.5mV (2.85A) 3Ah = 29mV (2.9A) 3Bh = 29.5mV (2.95A) 3Ch = 30mV (3A) 3Dh = 30.5mV (3.05A) 3Eh = 31mV (3.1A)

**表 9-4. ILIM\_THRESHOLD レジスタのフィールドの説明 (続き)**

ビット	フィールド	タイプ	リセット	説明
				3Fh = 31.5mV (3.15A) 40h = 32mV (3.2A) 41h = 32.5mV (3.25A) 42h = 33mV (3.3A) 43h = 33.5mV (3.35A) 44h = 34mV (3.4A) 45h = 34.5mV (3.45A) 46h = 35mV (3.5A) 47h = 35.5mV (3.55A) 48h = 36mV (3.6A) 49h = 36.5mV (3.65A) 4Ah = 37mV (3.7A) 4Bh = 37.5mV (3.75A) 4Ch = 38mV (3.8A) 4Dh = 38.5mV (3.85A) 4Eh = 39mV (3.9A) 4Fh = 39.5mV (3.95A) 50h = 40mV (4A) 51h = 40.5mV (4.05A) 52h = 41mV (4.1A) 53h = 41.5mV (4.15A) 54h = 42mV (4.2A) 55h = 42.5mV (4.25A) 56h = 43mV (4.3A) 57h = 43.5mV (4.35A) 58h = 44mV (4.4A) 59h = 44.5mV (4.45A) 5Ah = 45mV (4.5A) 5Bh = 45.5mV (4.55A) 5Ch = 46mV (4.6A) 5Dh = 46.5mV (4.65A) 5Eh = 47mV (4.7A) 5Fh = 47.5mV (4.75A) 60h = 48mV (4.8A) 61h = 48.5mV (4.85A) 62h = 49mV (4.9A) 63h = 49.5mV (4.95A) 64h = 50mV (5A) 65h = 50.5mV (5.05A) 66h = 51mV (5.1A) 67h = 51.5mV (5.15A) 68h = 52mV (5.2A) 69h = 52.5mV (5.25A) 6Ah = 53mV (5.3A) 6Bh = 53.5mV (5.35A) 6Ch = 54mV (5.4A) 6Dh = 54.5mV (5.45A) 6Eh = 55mV (5.5A) 6Fh = 55.5mV (5.55A) 70h = 56mV (5.6A) 71h = 56.5mV (5.65A) 72h = 57mV (5.7A) 73h = 57.5mV (5.75A) 74h = 58mV (5.8A) 75h = 58.5mV (5.85A) 76h = 59mV (5.9A) 77h = 59.5mV (5.95A) 78h = 60mV (6A) 79h = 60.5mV (6.05A) 7Ah = 61mV (6.1A) 7Bh = 61.5mV (6.15A) 7Ch = 62mV (6.2A) 7Dh = 62.5mV (6.25A) 7Eh = 63mV (6.3A) 7Fh = 63.5mV (6.35A)

表 9-4. ILIM\_THRESHOLD レジスタのフィールドの説明 (続き)

ビット	フィールド	タイプ	リセット	説明
				80h = 64mV (6.4A) 81h = 64.5mV (6.45A) 82h = 65mV (6.5A) 83h = 65.5mV (6.55A) 84h = 66mV (6.6A) 85h = 66.5mV (6.65A) 86h = 67mV (6.7A) 87h = 67.5mV (6.75A) 88h = 68mV (6.8A) 89h = 68.5mV (6.85A) 8Ah = 69mV (6.9A) 8Bh = 69.5mV (6.95A) 8Ch = 70mV (7A) 8Dh = 70mV (7A) 8Eh = 70mV (7A) 8Fh = 70mV (7A) 90h = 70mV (7A) 91h = 70mV (7A) 92h = 70mV (7A) 93h = 70mV (7A) 94h = 70mV (7A) 95h = 70mV (7A) 96h = 70mV (7A) 97h = 70mV (7A) 98h = 70mV (7A) 99h = 70mV (7A) 9Ah = 70mV (7A) 9Bh = 70mV (7A) 9Ch = 70mV (7A) 9Dh = 70mV (7A) 9Eh = 70mV (7A) 9Fh = 70mV (7A) A0h = 70mV (7A) A1h = 70mV (7A) A2h = 70mV (7A) A3h = 70mV (7A) A4h = 70mV (7A) A5h = 70mV (7A) A6h = 70mV (7A) A7h = 70mV (7A) A8h = 70mV (7A) A9h = 70mV (7A) AAh = 70mV (7A) ABh = 70mV (7A) ACh = 70mV (7A) ADh = 70mV (7A) AEh = 70mV (7A) AFh = 70mV (7A) B0h = 70mV (7A) B1h = 70mV (7A) B2h = 70mV (7A) B3h = 70mV (7A) B4h = 70mV (7A) B5h = 70mV (7A) B6h = 70mV (7A) B7h = 70mV (7A) B8h = 70mV (7A) B9h = 70mV (7A) BAh = 70mV (7A) BBh = 70mV (7A) BCh = 70mV (7A) BDh = 70mV (7A) BEh = 70mV (7A) BFh = 70mV (7A) C0h = 70mV (7A)

**表 9-4. ILIM\_THRESHOLD レジスタのフィールドの説明 (続き)**

ビット	フィールド	タイプ	リセット	説明
				C1h = 70mV (7A) C2h = 70mV (7A) C3h = 70mV (7A) C4h = 70mV (7A) C5h = 70mV (7A) C6h = 70mV (7A) C7h = 70mV (7A) C8h = 70mV (7A) C9h = 70mV (7A) CAh = 70mV (7A) CBh = 70mV (7A) CCh = 70mV (7A) CDh = 70mV (7A) CEh = 70mV (7A) CFh = 70mV (7A) D0h = 70mV (7A) D1h = 70mV (7A) D2h = 70mV (7A) D3h = 70mV (7A) D4h = 70mV (7A) D5h = 70mV (7A) D6h = 70mV (7A) D7h = 70mV (7A) D8h = 70mV (7A) D9h = 70mV (7A) DAh = 70mV (7A) DBh = 70mV (7A) DCh = 70mV (7A) DDh = 70mV (7A) DEh = 70mV (7A) DFh = 70mV (7A) E0h = 70mV (7A) E1h = 70mV (7A) E2h = 70mV (7A) E3h = 70mV (7A) E4h = 70mV (7A) E5h = 70mV (7A) E6h = 70mV (7A) E7h = 70mV (7A) E8h = 70mV (7A) E9h = 70mV (7A) EAh = 70mV (7A) EBh = 70mV (7A) ECh = 70mV (7A) EDh = 70mV (7A) EEh = 70mV (7A) EFh = 70mV (7A) F0h = 70mV (7A) F1h = 70mV (7A) F2h = 70mV (7A) F3h = 70mV (7A) F4h = 70mV (7A) F5h = 70mV (7A) F6h = 70mV (7A) F7h = 70mV (7A) F8h = 70mV (7A) F9h = 70mV (7A) FAh = 70mV (7A) FBh = 70mV (7A) FCh = 70mV (7A) FDh = 70mV (7A) FEh = 70mV (7A) FFh = 70mV (7A)

### 9.3 VOUT\_TARGET1\_LSB レジスタ (オフセット = Ch) [リセット = FFh]

VOUT\_TARGET1\_LSB を表 9-5 に示します。

概略表に戻ります。

表 9-5. VOUT\_TARGET1\_LSB レジスタのフィールドの説明

ビット	フィールド	タイプ	リセット	説明
7-0	VOUT_A	R/W	FFh	出力目標電圧 論理レジスタ Vout 設定 下限: <a href="#">SEL_FB_DIV20</a> の上限に応じて 3.3V または 1V: <a href="#">SEL_FB_DIV20</a> に応じて 48V または 24V ステップ サイズ: <a href="#">SEL_FB_DIV20</a> に応じて 20mV または 10mV 20mV の値の計算 <a href="#">式 3</a> 10mV の値の計算 <a href="#">式 2</a>

## 9.4 VOUT\_TARGET1\_MSB レジスタ (オフセット = Dh) [リセット = 00h]

VOUT\_TARGET1\_MSB を表 9-6 に示します。

[概略表](#)に戻ります。

**表 9-6. VOUT\_TARGET1\_MSB レジスタのフィールドの説明**

ビット	フィールド	タイプ	リセット	説明
7-4	NIL	R	0h	このビットはハードウェアには実装されていません。書き込み動作中、このビットのデータは無視されます。読み出し操作中は 0 が返されます。
3-0	VOUT_A	R/W	0h	出力目標電圧 論理レジスタ Vout 設定 下限: <a href="#">SEL_FB_DIV20</a> の上限に応じて 3.3V または 1V: <a href="#">SEL_FB_DIV20</a> に応じて 48V または 24V ステップ サイズ: <a href="#">SEL_FB_DIV20</a> に応じて 20mV または 10mV、 20mV の値の計算式 3、 10mV の値の計算式 2

## 9.5 USB\_PD\_STATUS\_0 レジスタ (オフセット = 21h) [リセット = 00h]

USB\_PD\_STATUS\_0 を表 9-7 に示します。

概略表に戻ります。

USB - PD ステータス レジスタ

表 9-7. USB\_PD\_STATUS\_0 レジスタのフィールドの説明

ビット	フィールド	タイプ	リセット	説明
7	NIL	R	0h	このビットはハードウェアには実装されていません。書き込み動作中、このビットのデータは無視されます。読み出し操作中は 0 が返されます。
6	CC_OPERATION	R	0h	定電流 (CC) ILIM 動作のインスタンスステータス
5-0	NIL	R	0h	このビットはハードウェアには実装されていません。書き込み動作中、このビットのデータは無視されます。読み出し操作中は 0 が返されます。

## 9.6 STATUS\_BYTE レジスタ (オフセット = 78h) [リセット = 00h]

STATUS\_BYTE を [表 9-8](#) に示します。

[概略表](#)に戻ります。

フォルトステータス下位バイト

**表 9-8. STATUS\_BYTE レジスタのフィールドの説明**

ビット	フィールド	タイプ	リセット	説明
7	BUSY	R	0h	ユニットはビジー 0h = ユニットはビジーではない 1h = ユニットはビジー
6	OFF	R	0h	VOUT を供給していないデバイスまたはユニットがオフです 0h = ユニット オン 1h = ユニット オフ
5	VOUT	R	0h	VOUT_OV 故障 0h = 故障なし 1h = 故障
4	IOUT	R	0h	IOUT_OC 故障 0h = 故障なし 1h = 故障
3	入力	R	0h	VIN_UV 故障 0h = 故障なし 1h = 故障
2	温度	R	0h	温度障害または警告 0h = 故障なし 1h = 故障
1	CML	R	0h	COMM、ロジック、メモリ イベント 0h = 故障なし 1h = 故障
0	その他	R	0h	その他の障害または警告 0h = 故障なし 1h = 故障

## 9.7 USB\_PD\_CONTROL\_0 レジスタ (オフセット = 81h) [リセット = 00h]

USB\_PD\_CONTROL\_0 を表 9-9 に示します。

概略表に戻ります。

USB PD 制御レジスタ

表 9-9. USB\_PD\_CONTROL\_0 レジスタのフィールドの説明

ビット	フィールド	タイプ	リセット	説明
7-2	NIL	R	0h	このビットはハードウェアには実装されていません。書き込み動作中、このビットのデータは無視されます。読み出し操作中は 0 が返されます。
1	FORCE_DISCH	R/W	0h	Vo 放電をアクティブにします 0h = <b>DISABLE</b> 1h = <b>ENABLE</b>
0	CONV_EN2	R/W	0h	電力段を無効化にします 0h = <b>DISABLE</b> 1h = <b>ENABLE</b>

## 9.8 MFR\_SPECIFIC\_D0 レジスタ (オフセット = D0h) [リセット = 32h]

MFR\_SPECIFIC\_D0 を表 9-10 に示します。

概略表に戻ります。

CONFIG\_0 デバイス設定レジスタ 0

**表 9-10. MFR\_SPECIFIC\_D0 レジスタのフィールドの説明**

ビット	フィールド	タイプ	リセット	説明
7	NIL	R	0h	このビットはハードウェアには実装されていません。書き込み動作中、このビットのデータは無視されます。読み出し操作中は 0 が返されます。
6	EN_NEG_CL_LIMIT	R/W	0h	ディセーブルされた ILIM クランプの正の I_L をクランプする場合、負の電流制限の ILIM をイネーブルにします 0h = <b>DISABLE</b> 1h = <b>ENABLE</b>
5	EN_VCC1	R/W	1h	VCC1 機動 LDO をイネーブルにします 0h = <b>DISABLE</b> 1h = <b>ENABLE</b>
4	IMON_LIMITER_EN	R/W	1h	リミッタ構成で IMON をイネーブルにします 0h = <b>DISABLE</b> 1h = <b>ENABLE</b>
3	HICCUP_EN	R/W	0h	ヒップ短絡をイネーブルにします 0h = <b>DISABLE</b> 1h = <b>ENABLE</b>
2	DRSS_EN	R/W	0h	デュアル拡散スペクトラムを有効化します 0h = <b>DISABLE</b> 1h = <b>ENABLE</b>
1	USLEEP_EN	R/W	1h	マイクロスリープ モードを有効にします 0h = <b>DISABLE</b> 1h = <b>ENABLE</b>
0	CONV_EN	R/W	0h	電力段を無効化します 0h = <b>DISABLE</b> 1h = <b>ENABLE</b>

## 9.9 MFR\_SPECIFIC\_D1 レジスタ (オフセット = D1h) [リセット = 19h]

MFR\_SPECIFIC\_D1 を表 9-11 に示します。

概略表に戻ります。

CONFIG\_1 デバイス設定レジスタ 1

表 9-11. MFR\_SPECIFIC\_D1 レジスタのフィールドの説明

ビット	フィールド	タイプ	リセット	説明
7	EN_THER_WARN	R/W	0h	サーマル警告を有効にします 0h = <b>DISABLE</b> 1h = <b>ENABLE</b>
6-5	THW_THRESHOLD	R/W	0h	サーマル警告スレッショルドを選択します 0h = <b>140degC</b> 1h = 125degC 2h = 110degC 3h = 95degC
4	EN_NINT	R/W	1h	nFLT ピンハンドラが、割り込みピンまたは nFLT ピンとして動作するように構成します。 0h = <b>DISABLE</b> 1h = <b>ENABLE</b>
3	EN_DTRK_STARTOVER	R/W	1h	DTRK PWM 信号を待たずに DTRK が有効化されている場合に、直接起動を有効化します 0h = <b>DISABLE</b> 1h = <b>ENABLE</b>
2	FORCE_BIASPIN	R/W	0h	スレッショルドを下げて、プリロティが BIAS から VCC2 に電力を供給できるようにします。 0h = <b>DISABLE</b> 1h = <b>ENABLE</b>
1	EN_BB_2P_FPWM	R/W	0h	fPWM モードで 2 相 BB スイングを有効化します 0h = <b>DISABLE</b> 1h = <b>ENABLE</b>
0	EN_BB_2P_PSM	R/W	1h	PSM モードで 2 相 BB スイングをイネーブルにします 0h = <b>DISABLE</b> 1h = <b>ENABLE</b>

### 9.10 MFR\_SPECIFIC\_D2 レジスタ (オフセット = D2h) [リセット = 7Ah]

MFR\_SPECIFIC\_D2 を表 9-12 に示します。

概略表に戻ります。

**表 9-12. MFR\_SPECIFIC\_D2 レジスタのフィールドの説明**

ビット	フィールド	タイプ	リセット	説明
7	NIL	R	0h	このビットはハードウェアには実装されていません。書き込み動作中、このビットのデータは無視されます。読み出し操作中は 0 が返されます。
6	EN_ACTIVE_DVS	R/W	1h	放電を使用して DVS のアクティブ ダウン ランプをイネーブルにします 0h = DISABLE 1h = ENABLE
5-4	DVS_SLEW_RAMP	R/W	3h	DVS の正および負の Vo スルーレートを設定します 0h = 40mV/μs 1h = 20mV/μs 2h = 1mV/μs 3h = 0.5mV/μs
3-2	放電強度	R/W	2h	Vo 放電の放電電流を設定します 0h = SLOW (25mA) 1h = MEDIUM (50mA) 2h = FAST (75mA) 3h = FAST (75mA)
1	DISCHARGE_CONFIG0	R/W	1h	CONV_EN と同時に放電を選択します 0h = DISABLE 1h = ENABLE
0	DISCHARGE_CONFIG1	R/W	0h	VTH ディスクまで放電を選択します 0h = DISABLE 1h = ENABLE

### 9.11 MFR\_SPECIFIC\_D5 レジスタ (オフセット = D5h) [リセット = 3Fh]

MFR\_SPECIFIC\_D5 を表 9-13 に示します。

概略表に戻ります。

表 9-13. MFR\_SPECIFIC\_D5 レジスタのフィールドの説明

ビット	フィールド	タイプ	リセット	説明
7-6	NIL	R	0h	このビットはハードウェアには実装されていません。書き込み動作中、このビットのデータは無視されます。読み出し操作中は 0 が返されます。

**表 9-13. MFR\_SPECIFIC\_D5 レジスタのフィールドの説明 (続き)**

ピット	フィールド	タイプ	リセット	説明
5-0	V_OVP2	R/W	3Fh	OVP2 スレッショルド電圧 0h = 4.00 V 1h = 4.500 V 2h = 5.000 V 3h = 5.500 V 4h = 6.000 V 5h = 6.500 V 6h = 7.000 V 7h = 7.500 V 8h = 8.000 V 9h = 8.500 V Ah = 9.000V Bh = 9.500V Ch = 10.000V Dh = 10.500V Eh = 11.000V Fh = 11.500V 10h = 12.000 V 11h = 12.500 V 12h = 13.000 V 13h = 13.500 V 14h = 14.000 V 15h = 14.500 V 16h = 15.000 V 17h = 15.500 V 18h = 16.000 V 19h = 17.000 V 1Ah = 18.000 V 1Bh = 19.000 V 1Ch = 20.000 V 1Dh = 21.000 V 1Eh = 22.000 V 1Fh = 23.000 V 20h = 24.000 V 21h = 25.000 V 22h = 26.000 V 23h = 27.000 V 24h = 28.000 V 25h = 29.000 V 26h = 30.000 V 27h = 31.000 V 28h = 32.000 V 29h = 33.000 V 2Ah = 34.000 V 2Bh = 35.000 V 2Ch = 36.000 V 2Dh = 37.000 V 2Eh = 38.000 V 2Fh = 39.000 V 30h = 40.000 V 31h = 41.000 V 32h = 42.000 V 33h = 43.000 V 34h = 44.000 V 35h = 45.000 V 36h = 46.000 V 37h = 47.000 V 38h = 48.000 V 39h = 49.000 V 3Ah = 50.000 V 3Bh = 51.000 V 3Ch = 52.000 V 3Dh = 53.000 V 3Eh = 54.000 V

表 9-13. MFR\_SPECIFIC\_D5 レジスタのフィールドの説明 (続き)

ピット	フィールド	タイプ	リセット	説明
				3Fh = <b>55.000V</b>

## 9.12 MFR\_SPECIFIC\_D6 レジスタ (オフセット = D6h) [リセット = 15h]

MFR\_SPECIFIC\_D6 を表 9-14 に示します。

概略表に戻ります。

PS\_Config0 電力段の構成

**表 9-14. MFR\_SPECIFIC\_D6 レジスタのフィールドの説明**

ビット	フィールド	タイプ	リセット	説明
7-6	CONFIG_SYNC_PIN	R/W	0h	並列処理をメインにする同期機能を選択します 0h = 立ち上がりエッジで入力同期 1h = 立ち下がりエッジで入力同期 2h = 内部の立ち上がりエッジから同期出力 3h = 内部の立ち下がりエッジ (180°位相) からの同期出力
5	EN_CONST_TDEAD	R/W	0h	SEL_MIN_DEADTIME_GDRV を設定するのに一定のデッドタイムを強制します。最小トレッドの周波数依存性を無効にします 0h = <b>DISABLE</b> 1h = <b>ENABLE</b>
4	SEL_SCALE_DT	R/W	1h	ゲートドライバのデッドタイム周波数依存および 2MHz 設定点をスケーリングします 0h = <b>DISABLE</b> 1h = <b>ENABLE</b>
3-2	SEL_MIN_DEADTIME_GDRV	R/W	1h	ゲートドライバに対する fsw = 2MHz での最小デッドタイムを定義します 0h = 10ns (遅延なし) 1h = <b>20ns</b> 2h = 40ns 3h = 60ns
1-0	BB_MIN_TIME_OFFSET	R/W	1h	ゲートリフレッシュの BB 最小 Ton または Toff 時間をスケーリングします 0h = 0.75x 1h = <b>1x</b> 2h = 1.25x 3h = 1.5x

### 9.13 MFR\_SPECIFIC\_D7 レジスタ (オフセット = D7h) [リセット = 28h]

MFR\_SPECIFIC\_D7 を表 9-15 に示します。

概略表に戻ります。

表 9-15. MFR\_SPECIFIC\_D7 レジスタのフィールドの説明

ビット	フィールド	タイプ	リセット	説明
7-6	NIL	R	0h	このビットはハードウェアには実装されていません。書き込み動作中、このビットのデータは無視されます。読み出し操作中は 0 が返されます。
5-4	SEL_INDUC_DERATE	R/W	2h	PSM モードから勾配までのインダクタのディレーティングを選択します 0h = DISABLE 1h = 20% 2h = 30% 3h = 40%
3-0	SEL_SLOPE_COMP	R/W	8h	RT 電流の比として、スロープ補償電流を選択します 0h = 0.125 1h = 0.25 2h = 0.375 3h = 0.5 4h = 0.625 5h = 0.75 6h = 0.875 7h = 1 8h = 1.5 9h = 2 Ah = 2.5 Bh = 3 Ch = 3.5 Dh = 4 Eh = 4.5 Fh = 5

### 9.14 MFR\_SPECIFIC\_D8 レジスタ (オフセット = D8h) [リセット = 84h]

MFR\_SPECIFIC\_D8 を表 9-16 に示します。

概略表に戻ります。

**表 9-16. MFR\_SPECIFIC\_D8 レジスタのフィールドの説明**

ビット	フィールド	タイプ	リセット	説明
7	SEL_FB_DIV20	R/W	1h	内部 FB 分圧比 20 を選択します 0h = DIV10 1h = <b>DIV20</b>
6	EN_CDC	R/W	0h	ケーブル電圧降下の補償をイネーブルにします 0h = <b>DISABLE</b> 1h = <b>ENABLE</b>
5-4	CDC_GAIN	R/W	0h	CDC 電圧 (1V) のゲインを、Vout 基準で選択 0h = <b>0.250V</b> 1h = 0.500 V 2h = 1.000 V 3h = 2.000 V
3-2	SEL_DRV1_SEQ	R/W	1h	DRV 1 動作のシーケンスを選択します 0h = コンバータの動作がオフの場合はブルロー/CP が動作 1h = コンバータ動作がオンの場合はブル Low /CP が動作 2h = FORCE ACTIVE 3h = 強制オフ
1-0	SEL_DRV1_SUP	R/W	0h	DRV1 ビンのドライバ構成を選択します 0h = オープンドレイン (アクティブ = ブルロー) 1h = Vout 2h = VBIAS 3h = VCC2 (チャージポンプドライバ)

### 9.15 IVP\_VOLTAGE レジスタ (オフセット = DAh) [リセット = FFh]

IVP\_VOLTAGE を表 9-17 に示します。

[概略表](#)に戻ります。

**表 9-17. IVP\_VOLTAGE レジスタのフィールドの説明**

ピット	フィールド	タイプ	リセット	説明
7-0	V_IVP	R/W	FFh	入力過電圧保護およびレギュレータのスレッショルド 0h = 4.75 V 1h = 4.875 V 2h = 5.000 V 3h = 5.125 V 4h = 5.250 V 5h = 5.375 V 6h = 5.500 V 7h = 5.625 V 8h = 5.750 V 9h = 5.875 V Ah = 6.000 V Bh = 6.125 V Ch = 6.250 V Dh = 6.375 V Eh = 6.500 V Fh = 6.625 V 10h = 6.750 V 11h = 6.875 V 12h = 7.000 V 13h = 7.125 V 14h = 7.250 V 15h = 7.375 V 16h = 7.500 V 17h = 7.625 V 18h = 7.750 V 19h = 7.875 V 1Ah = 8.000 V 1Bh = 8.125 V 1Ch = 8.250 V 1Dh = 8.375 V 1Eh = 8.500 V 1Fh = 8.625 V 20h = 8.750 V 21h = 8.875 V 22h = 9.000 V 23h = 9.125 V 24h = 9.250 V 25h = 9.375 V 26h = 9.500 V 27h = 9.625 V 28h = 9.750 V 29h = 9.875 V 2Ah = 10.000 V 2Bh = 10.125 V 2Ch = 10.250 V 2Dh = 10.375 V 2Eh = 10.500 V 2Fh = 10.625 V 30h = 10.750 V 31h = 10.875 V 32h = 11.000 V 33h = 11.125 V 34h = 11.250 V 35h = 11.375 V 36h = 11.500 V 37h = 11.625 V 38h = 11.750 V 39h = 11.875 V 3Ah = 12.000 V 3Bh = 12.125 V 3Ch = 12.250 V 3Dh = 12.375 V 3Eh = 12.500 V 3Fh = 12.625 V

表 9-17. IVP\_VOLTAGE レジスタのフィールドの説明 (続き)

ビット	フィールド	タイプ	リセット	説明
				40h = 12.750 V 41h = 12.875 V 42h = 13.000 V 43h = 13.125 V 44h = 13.250 V 45h = 13.375 V 46h = 13.500 V 47h = 13.625 V 48h = 13.750 V 49h = 13.875 V 4Ah = 14.000 V 4Bh = 14.125 V 4Ch = 14.250 V 4Dh = 14.375 V 4Eh = 14.500 V 4Fh = 14.625 V 50h = 14.750 V 51h = 14.875 V 52h = 15.000 V 53h = 15.125 V 54h = 15.250 V 55h = 15.375 V 56h = 15.500 V 57h = 15.625 V 58h = 15.750 V 59h = 15.875 V 5Ah = 16.000 V 5Bh = 16.125 V 5Ch = 16.250 V 5Dh = 16.375 V 5Eh = 16.500 V 5Fh = 16.625 V 60h = 16.750 V 61h = 16.875 V 62h = 17.000 V 63h = 17.125 V 64h = 17.250 V 65h = 17.375 V 66h = 17.500 V 67h = 17.625 V 68h = 17.750 V 69h = 17.875 V 6Ah = 18.000 V 6Bh = 18.125 V 6Ch = 18.250 V 6Dh = 18.375 V 6Eh = 18.500 V 6Fh = 18.625 V 70h = 18.750 V 71h = 18.875 V 72h = 19.000 V 73h = 19.125 V 74h = 19.250 V 75h = 19.375 V 76h = 19.500 V 77h = 19.625 V 78h = 19.750 V 79h = 19.875 V 7Ah = 20.000 V 7Bh = 20.125 V 7Ch = 20.250 V 7Dh = 20.375 V 7Eh = 20.500 V 7Fh = 20.625 V 80h = 20.750 V

**表 9-17. IVP\_VOLTAGE レジスタのフィールドの説明 (続き)**

ピット	フィールド	タイプ	リセット	説明
				81h = 20.875 V 82h = 21.000 V 83h = 21.125 V 84h = 21.250 V 85h = 21.375 V 86h = 21.500 V 87h = 21.625 V 88h = 21.750 V 89h = 21.875 V 8Ah = 22.000 V 8Bh = 22.125 V 8Ch = 22.250 V 8Dh = 22.375 V 8Eh = 22.500 V 8Fh = 22.625 V 90h = 22.750 V 91h = 22.875 V 92h = 23.000 V 93h = 23.125 V 94h = 23.250 V 95h = 23.500 V 96h = 23.750 V 97h = 24.000 V 98h = 24.250 V 99h = 24.500 V 9Ah = 24.750 V 9Bh = 25.000 V 9Ch = 25.250 V 9Dh = 25.500 V 9Eh = 25.750 V 9Fh = 26.000 V A0h = 26.250 V A1h = 26.500 V A2h = 26.750 V A3h = 27.000 V A4h = 27.250 V A5h = 27.500 V A6h = 27.750 V A7h = 28.000 V A8h = 28.250 V A9h = 28.500 V AAh = 28.750 V ABh = 29.000 V ACh = 29.250 V ADh = 29.500 V AEh = 29.750 V AFh = 30.000 V B0h = 30.250 V B1h = 30.500 V B2h = 30.750 V B3h = 31.000 V B4h = 31.250 V B5h = 31.500 V B6h = 31.750 V B7h = 32.000 V B8h = 32.250 V B9h = 32.500 V BAh = 32.750 V BBh = 33.000 V BCh = 33.250 V BDh = 33.500 V BEh = 33.750 V BFh = 34.000 V C0h = 34.250 V C1h = 34.500 V

表 9-17. IVP\_VOLTAGE レジスタのフィールドの説明 (続き)

ビット	フィールド	タイプ	リセット	説明
				C2h = 34.750 V C3h = 35.000 V C4h = 35.250 V C5h = 35.500 V C6h = 35.750 V C7h = 36.000 V C8h = 36.250 V C9h = 36.500 V CAh = 36.750V CBh = 37.000V CCh = 37.250V CDh = 37.500V CEh = 37.750V CFh = 38.000V D0h = 38.250 V D1h = 38.500 V D2h = 38.750 V D3h = 39.000 V D4h = 39.250 V D5h = 39.500 V D6h = 39.750 V D7h = 40.000 V D8h = 40.250 V D9h = 40.500 V DAh = 40.750V DBh = 41.000V DCh = 41.250V DDh = 41.500V DEh = 41.750V DFh = 42.000V E0h = 42.250 V E1h = 42.500 V E2h = 42.750 V E3h = 43.000 V E4h = 43.250 V E5h = 43.500 V E6h = 43.750 V E7h = 44.000 V E8h = 44.250 V E9h = 44.500 V EAh = 44.750V EBh = 45.000V ECh = 45.250V EDh = 45.500V EEh = 45.750V EFh = 46.000V F0h = 46.250 V F1h = 46.500 V F2h = 46.750 V F3h = 47.000 V F4h = 47.250 V F5h = 47.500 V F6h = 47.750 V F7h = 48.000 V F8h = 48.250 V F9h = 48.500 V FAh = 48.750V FBh = 49.000V FCh = 49.250V FDh = 49.500V FEh = 49.750V FFh = <b>50.000V</b>

## 10 アプリケーションと実装

### 注

以下のアプリケーション情報は、TI の製品仕様に含まれるものではなく、TI ではその正確性または完全性を保証いたしません。個々の目的に対する製品の適合性については、お客様の責任で判断していただくことになります。お客様は自身の設計実装を検証しテストすることで、システムの機能を確認する必要があります。

### 10.1 アプリケーション情報

LM251772-Q1 は、入力電圧範囲が広い、同期、非反転型の昇降圧コントローラです。入力電源が調整された出力電圧よりも高い、低い場合に、調整された出力電圧を必要とするアプリケーション用に設計されています。外部回路の設計およびコンポーネントの選択プロセスを迅速化および効率化するため、包括的なクイックスタート カリキュレータをダウンロードして、特定のアプリケーションのコンポーネント選択を支援することができます。

### 10.2 代表的なアプリケーション

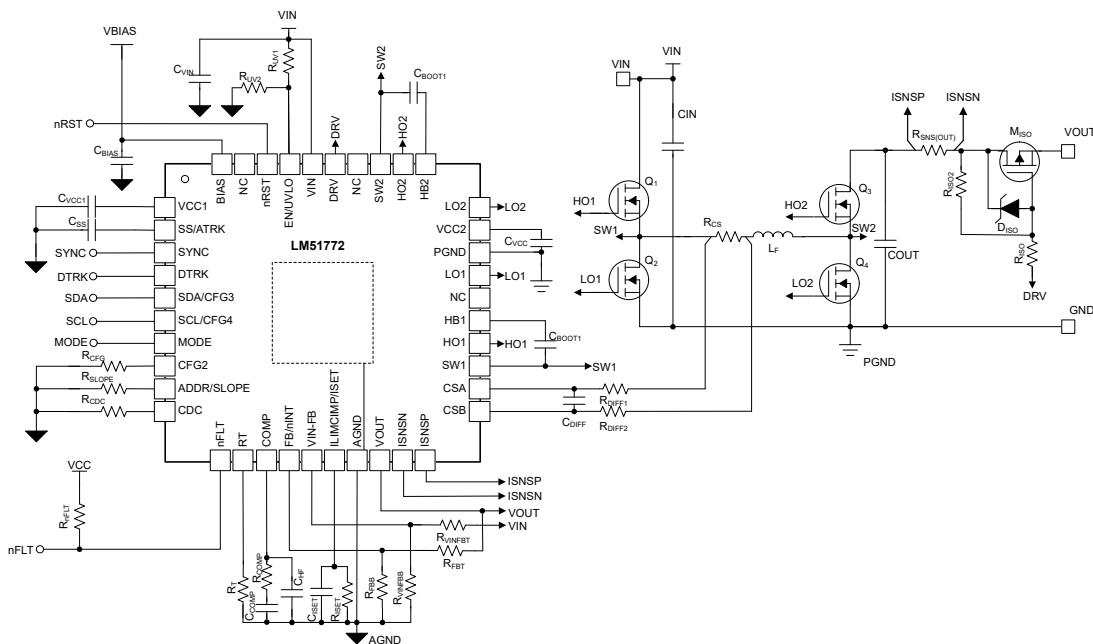


図 10-1. 代表的なアプリケーションの概略回路図

#### 10.2.1 設計要件

表 10-1 典型的な設計例の対象となる入力、出力、性能パラメータを示します。

表 10-1. 設計パラメータ

パラメータ	値
$V_I$ 最小値	9V
$V_I$ 標準値 = $V_I$ スタートアップ	19.5V
$V_I$ 最大値	48V
$V_O$ 公称値	20V
$P_O$ 最大値	100W

## 10.2.2 詳細な設計手順

### 10.2.2.1 WEBENCH ツールによるカスタム設計

ここをクリックすると、WEBENCH® Power Designer により、LM251772-Q1 デバイスを使用するカスタム設計を作成できます。

- 最初に、 $V_{IN}$ 、 $V_{OUT}$ 、 $I_{OUT}$  の要件を入力します。
- オプティマイザのダイヤルを使用して、効率、占有面積、コストなどの主要なパラメータについて設計を最適化し、この設計とテキサス インスツルメンツによる他の可能なアプリケーションを比較します。
- WEBENCH Power Designer では、カスタマイズされた回路図と部品リストを、リアルタイムの価格と部品の在庫情報と併せて参照できます。
- ほとんどの場合、WEBENCH Power Designer は以下の機能も搭載しています：
  - 電気的なシミュレーションを実行し、重要な波形と回路の性能を確認する
  - 熱シミュレーションを実行し、基板の熱性能を把握する。
  - カスタマイズされた回路図やレイアウトを、一般的な CAD フォーマットにエクスポートする。
  - 設計のレポートを PDF で印刷し、同僚と設計を共有する。
- WEBENCH ツールの詳細は、[www.ti.com/ja-jp/webench](http://www.ti.com/ja-jp/webench) でご覧になります。

### 10.2.2.2 周波数

LM251772-Q1 のスイッチング周波数は、RT/SYNC ピンから AGND に接続された  $R_T$  抵抗によって設定されます。目的の周波数を設定するために必要な  $R_T$  抵抗は、式 26 を使用して計算されます。 $f_{SW} = 600\text{kHz}$  の場合、1% 標準抵抗器  $51.0\text{k}\Omega$  が選択されます。

$$R_{(RT)} = \frac{1}{32 \times 12^{-12} \times f_{SW}} = 52.08\text{k}\Omega \quad (26)$$

### 10.2.2.3 フィードバック ディバイダ

帰還分圧器は、式 27 で求められます。

$$R_{FB,top} = \frac{(V(VOUT) - V(REF))}{V(REF)} \times R_{FB,bot} \quad (27)$$

20V 出力の場合、上部抵抗器  $82.0\text{k}\Omega$  と下部抵抗器  $4.3\text{k}\Omega$  が選択されています。

FB ピン分圧抵抗  $R_{FB,top} = 71.5\text{k}\Omega$  に、一般的な出力電圧に対する帰還分圧抵抗の選択可能な選択肢の概要を示します。

表 10-2. FB ピン分圧抵抗  $R_{FB,top} = 71.5\text{k}\Omega$

$V_O$ - 目標値	$R_{FB,bot}$ - 計算	$R_{FB,bot}$ - E48 シリーズ	$V_O$ 公称値	FB 抵抗による誤差
5V	17.9k $\Omega$	17.8k $\Omega$	5.02V	0.3%
9V	8.94k $\Omega$	9.09k $\Omega$	8.87V	-1.5%
12V	6.50k $\Omega$	6.59k $\Omega$	12.02V	0.1%
16V	4.77k $\Omega$	4.87k $\Omega$	15.68V	-2.0%
24V	3.11k $\Omega$	3.16k $\Omega$	23.63V	-1.6%
28V	2.65k $\Omega$	2.61k $\Omega$	28.39V	1.4%
36V	2.04k $\Omega$	2.05k $\Omega$	35.88V	-0.3%
42V	1.74k $\Omega$	1.78k $\Omega$	41.17V	-2.0%
48V	1.50k $\Omega$	1.54k $\Omega$	47.43V	-1.2%

#### 10.2.2.4 インダクタと電流センス抵抗の選択

インダクタの選択は、降圧と昇圧の両方の動作モードと、サポートされているスロープ補償の範囲を考慮して行います。インダクタと電流センス抵抗が互いに影響を及ぼすので、互いに応じて選定する必要があります。適切な出発点は、電流検出抵抗が過電流検出レベルの 60% になるように設定することです。これにより、インダクタのリップル  $\Delta I_L$  は 20%、過電流検出レベルまでのマージンは 20% と想定します。入力電圧が最小のときに、最大のインダクタ電流が現れます。

$$I_{L Peak, max,est.} = \frac{V_{OUT}}{V_{IN, min}} \times I_{OUT} \times 1.4 = 15.6A \quad (28)$$

センス抵抗は以下を使って計算します：

$$R_{CS} = \frac{V_{th} + (CSB-CSA),nom}{I_{L Peak, max,est.}} = 3.2m\Omega \quad (29)$$

中間レベルのスロープ補償を使い、以下の計算により、インダクタを選択できます：

$$L = \frac{R_{CS} \times 625}{f_{SW}} = 3.35\mu H \quad (30)$$

また、降圧または昇圧動作の効率が重要である場合、降圧および昇圧モードのピークツーピーク電流リップル  $\Delta I_L$  に基づいて、インダクタを選択できます。最大入力電圧における最大インダクタ電流の約 60% が降圧モードの目標インダクタンスは次のようにになります。

$$L_{BUCK} = \frac{(V_{IN(MAX)} - V_{OUT}) \times V_{OUT}}{0.6 \times I_{OUT(MAX)} \times f_{SW} \times V_{IN(MAX)}} = 6.48\mu H \quad (31)$$

最大入力電圧における最大インダクタ電流の約 30% の昇圧モードの目標インダクタンスは次のようにになります。

$$L_{BOOST} = \frac{V_{IN(MIN)}^2 \times (V_{OUT} - V_{IN(MIN)})}{0.3 \times I_{OUT(MAX)} \times f_{SW} \times V_{OUT}^2} = 2.48\mu H \quad (32)$$

このアプリケーションでは、3.3μH のインダクタを選択しました。

この構成で、ピーク インダクタ電流は最小入力電圧時に発生し、効率 95% は次の式で与えられます。

$$I_{L Peak Boost} = \frac{V_{OUT} \times I_{OUT}}{\eta \times V_{IN, min}} + \frac{V_{IN, min} \times (V_{OUT} - V_{IN, min})}{2 \times L \times f_{SW} \times V_{OUT}} = 12.9A \quad (33)$$

電流センス抵抗については、20% のマージンが、ダイナミック応答に十分なヘッドルームを確保していると考えられます（負荷ステッププレギュレーションなど）。最大出力電流を供給できるようにするために、ピーク電流制限スレッショルドの最小レベルを使用します。

$$R_{CS} = \frac{V_{th} + (CSB-CSA),min}{I_{L Peak Boost}} = 3.5m\Omega \quad (34)$$

5mΩ の 2 倍での  $R_{CS} = 2.5m\Omega$  の標準値を選択します。2 つの抵抗を並列に接続すると、寄生インダクタンスも小さくなります。 $R_{CS}$  での最大消費電力は、 $V_{IN} (MAX)$  のときに発生します。

$$P_{R_{CS}(Max)} = \left( \frac{V_{th} + (CSB-CSA),max}{R_{CS}} \right)^2 \times R_{CS} \times \left( 1 - \frac{V_{OUT}}{V_{IN}(Max)} \right) = 0.704W \quad (35)$$

### 10.2.2.5 出力コンデンサ

昇圧モードでは、出力コンデンサに高リップル電流が流れます。出力コンデンサの RMS リップル電流は次のように表されます。

$$I_{COUT(RMS)} = I_{OUT} \times \sqrt{\frac{V_{OUT}}{V_{IN}} - 1} \quad (36)$$

ここで、最小  $V_{IN}$  は最大のコンデンサ電流に対応します。

この例では、最大出力リップル RMS 電流は  $I_{COUT(RMS)} = 5.5A$  です。3mΩ の出力コンデンサの ESR では、次のように 33.3mV の出力リップル電圧が発生します。

$$\Delta V_{RIPPLE(ESR)} = \frac{I_{OUT} \times V_{OUT}}{V_{IN(MIN)}} \times ESR \quad (37)$$

80μF の出力コンデンサでは、次式に示すように 115mV の容量性リップル電圧が発生します。

$$\Delta V_{RIPPLE(COUT)} = \frac{I_{OUT} \times \left(1 - \frac{V_{IN(MIN)}}{V_{OUT}}\right)}{C_{OUT} \times f_{SW}} \quad (38)$$

通常、低い ESR と高いリップル電流能力を得るには、セラミック コンデンサとバルク コンデンサを組み合わせて使用する必要があります。セクション 10.2 に、標準的なアプリケーションに対して  $C_{OUT}$  の有効な出発点を示します。

### 10.2.2.6 入力コンデンサ

降圧モードでは、入力コンデンサから高リップル電流が供給されます。入力コンデンサの RMS 電流は、以下で求められます。

$$I_{CIN(RMS)} = I_{OUT} \times \sqrt{D \times (1 - D)} \quad (39)$$

最大 RMS 電流は  $D = 0.5$  で発生し、 $I_{CIN(RMS)} = I_{OUT} / 2 = 2.5A$  となります。高い  $di/dt$  電流に対して短いパスを提供し、出力電圧リップルを低減するには、セラミックコンデンサとバルクコンデンサを組み合わせて使用します。図 10-1 は、標準的なアプリケーションに対して  $C_{IN}$  の出発点として最適です。

### 10.2.2.7 スロープ補償

安定した電流ループ動作と低調波振動の回避のためには、スロープ抵抗を 式 40 に基づいて選択してください。

スロープ補償の  $M_{SC}$  値を計算するには、最大インダクタ電流 (電流制限により設定) での実効インダクタンスを使用します。 $R_{CS}$  が 2.5mΩ の場合、電流制限は 20A (標準値) に設定されます。使用するインダクタでは、このピーク電流時のインダクタンスは  $L_{eff} = 2.5\mu H$  まで小さくなります。

$$m_{SC} = \frac{R_{CS}}{f_{sw} \times L_{eff}} \times 625 = 1.04 \quad (40)$$

次に高い値である 1.5 を選択し、 $R_{CFG1}$  または I2C インターフェイス経由で設定する必要があります。

スロープ補償の結果として、“デッドビート”動作が実現され、電流ループの外乱が 1 回のスイッチング サイクルで消失します。理論的には、電流モードループは「デッドビート」スロープの半分で安定します (式 40 の計算されたスロープ抵抗値で既に考慮されています)。 $m_{sc}$  値が大きいほど、スロープ信号が大きくなり、遷移領域でのノイズ耐性が向上します ( $V_{IN}$  は  $V_{OUT}$  とほぼ等しくなります)。ただし、スロープ信号が大きいと、特定の出力電圧、スイッチング周波数、およびインダクタに対して実現可能な入力電圧範囲が制限されます。この設計では、必要な  $V_{IN}$  範囲を提供しながら遷移領域の動作を改善するために、スロープ補償係数 1.5 (構成ピン CFG2 を参照) が選択されます。

インダクタのディレーティングは約 24% であり、30% のディレーティングにはセトリングを使用するか (構成ピン CFG3 を参照)、I<sub>2</sub>C を使用して設定できます。

### 10.2.2.8 UVLO ディバイダ

UVLO 抵抗ディバイダは、8.7V 未満でオンになるように設計する必要があります。 $R_{UVLO,top} = 75\text{k}\Omega$  を選択すると、式 41 に基づいて UVLO ヒステリシスは 0.375V になります。下側 UVLO 抵抗は、以下を使用して選択します。

$$V_{(VIN, IT+, UVLO)} = V_{IT} + (UVLO) \times \left(1 + \frac{R_{UVLO,top}}{R_{UVLO,bot}}\right) + R_{UVLO,top} \times I_{(UVLO,hyst)} \quad (41)$$

$R_{UVLO,bot}$  には標準値  $12.4\text{k}\Omega$  が選択されます

より低い入力電圧での動作に対して UVLO スレッショルドをプログラミングする場合は、最小  $V_{IN}$  よりも低いゲート (ミラー) プラート電圧を持つ MOSFET を選択してください。

### 10.2.2.9 ソフトスタート コンデンサ

ソフトスタート時間は、ソフトスタートコンデンサを使用してプログラミングします。 $C_{SS}$  とソフトスタート時間の関係は、次の式で与えられます。

$$C_{SS} = \frac{I_{SS} \times t_{SS}}{V_{Ref}} = 18 \text{nF} \quad (42)$$

$C_{SS} = 18\text{nF}$  の場合、ソフトスタート時間は  $1.8\text{ms}$  になります。

### 10.2.2.10 MOSFET QH1 および QL1

入力側の MOSFET QH1 (Q1) および QL1 (Q2) は、48V の最大入力電圧に耐える必要があります。また、MOSFET はスイッチング中に SW1 に生じる過渡スパイクに耐える必要があります。したがって、QH1 および QL1 の定格は 58V 以上にする必要があります。また、MOSFET のゲートプラート電圧を、コンバータの最小入力電圧よりも低くする必要があります。そうしないと、スタートアップ中または過負荷状態中に、MOSFET が完全にエンハンスされない可能性があります。

昇圧モードでの QH1 での電力損失は、次の式で近似できます。

$$P_{COND(QH1)} = \left(I_{OUT} \times \frac{V_{OUT}}{V_{IN}}\right)^2 \times R_{DS, On}(QH1) \quad (43)$$

降圧モードの QH1 での電力損失は、それぞれ式 45 と式 44 で与えられる導通損失成分とスイッチング損失成分で構成されます。

$$P_{COND(QH1)} = \left(I_{OUT} \times \frac{V_{OUT}}{V_{IN}}\right)^2 \times R_{DS, On}(QH1) \quad (44)$$

$$P_{SW}(QH1) = \frac{1}{2} \times V_{IN} \times I_{OUT} \times (t_r + t_f) \times f_{SW} \quad (45)$$

立ち上がり ( $t_r$ ) および立ち下がり ( $t_f$ ) 時間は、MOSFET のデータシート情報に基づくか、またはラボで測定されます。通常、MOSFET の  $R_{DS(on)}$  が小さい (導通損失が小さい) ほど、立ち上がりおよび立ち下がり時間は長く (スイッチング損失が大きく) なります。

降圧モード動作のときの QL1 での電力損失は、式 46 に示します。

$$P_{COND(QL1)} = \left(1 - \frac{V_{OUT}}{V_{IN}}\right) \times I_{OUT}^2 \times R_{DS, On}(QL1) \quad (46)$$

### 10.2.2.11 MOSFET QH2 および QL2

出力側の MOSFET QH2 (Q4) および QL2 (Q3) は、48V の出力電圧と、スイッチング中に SW2 に生じる追加の過渡スパイクを参照してください。したがって、QH2 および QL2 の定格は 58V 以上にする必要があります。また、MOSFET のゲートプラード電圧は、コンバータの最小入力電圧よりも低くする必要があります。そうしないと、スタートアップ中または過負荷状態中に、MOSFET が常に完全にエンハンスされない可能性があります。

降圧モード動作のときの QH2 での電力損失は、次の式で近似できます。

$$P_{COND(QH2)} = I_{OUT}^2 \times R_{DS, On(QH2)} \quad (47)$$

昇圧モード動作のときの QL2 での電力損失は、導通損失成分とスイッチング損失成分から構成され、次の式で与えられます。

$$P_{COND(QL2)} = \left(1 - \frac{V_{IN}}{V_{OUT}}\right) \times \left(I_{OUT} \times \frac{V_{OUT}}{V_{IN}}\right)^2 \times R_{DS, On(QL2)} \quad (48)$$

およびそれぞれ：

$$P_{SW(QL2)} = \frac{1}{2} \times V_{OUT} \times \left(I_{OUT} \times \frac{V_{OUT}}{V_{IN}}\right) \times (t_r + t_f) \times f_{SW} \quad (49)$$

立ち上がり ( $t_r$ ) および立ち下がり ( $t_f$ ) 時間は、MOSFET のデータシート情報で取得されるか、またはラボで測定されます。通常、MOSFET の  $R_{DS(on)}$  が小さい（導通損失が低い）ほど、立ち上がりおよび立ち下がり時間は長く（スイッチング損失が大きく）なります。

昇圧モード動作のときの QH2 での電力損失は、次のようにになります。

$$P_{COND(QH2)} = \frac{V_{IN}}{V_{OUT}} \times \left(I_{OUT} \times \frac{V_{OUT}}{V_{IN}}\right)^2 \times R_{DS, On(QH2)} \quad (50)$$

### 10.2.2.12 ループ補償

ここでは、LM251772-Q1 昇降圧コントローラの制御ループ補償の設計手順を示します。LM251772-Q1 は主に降圧モードまたは昇圧モードのいずれかで動作し、遷移領域によって区切られているため、制御ループの設計は降圧と昇圧の両方の動作モードに対して行われます。したがって、補償の最終的な選択は、ループ安定性の観点から、より制限の大きなモードに基づいて決定します。通常、降圧動作領域と昇圧動作領域の両方に深く入り込むように設計されたコンバータの場合、昇圧モードでは右半平面ゼロ (RHPZ) が存在するため、昇圧補償設計はより制限的になります。

昇圧パワーワン段出力の極位置は、次の式で与えられます。

$$f_{p1(boost)} = \frac{1}{2\pi} \left( \frac{2}{R_{OUT} \times C_{OUT}} \right) = 995\text{Hz} \quad (51)$$

ここで、

- $R_{OUT} = 5.0\Omega$  は最大負荷 5.0A に相当します。

昇圧パワーワン段の ESR ゼロ位置は、次の式で与えられます。

$$f_{z1} = \frac{1}{2\pi} \left( \frac{1}{R_{ESR} \times C_{OUT}} \right) = 73.7\text{kHz} \quad (52)$$

昇圧パワーワン段の RHP ゼロ位置は、次の式で与えられます。

$$f_{RHP} = \frac{1}{2\pi} \left( \frac{R_{OUT} \times (1 - D_{MAX})^2}{L_1} \right) = 39.1\text{kHz} \quad (53)$$

ここで、

- $D_{MAX}$  は最小  $V_{IN}$  での最大デューティ サイクルです。

降圧パワ一段出力の極位置は、次の式で与えられます。

$$f_{p1(buck)} = \frac{1}{2\pi} \left( \frac{1}{R_{OUT} \times C_{OUT}} \right) = 497\text{Hz} \quad (54)$$

降圧パワ一段の ESR ゼロ位置は、昇圧パワ一段の ESR ゼロと同じです。

式 53 により、実現可能な帯域幅を制限する主な要因は RHP ゼロであることがわかります。堅牢な設計のためには、クロスオーバー周波数は RHP ゼロ周波数の 1/3 未満である必要があります。RHP ゼロの位置が与えられると、昇圧動作での適切な目標帯域幅は約 8kHz となります。

$$f_{bw} = 8\text{kHz} \quad (55)$$

出力段によっては、昇圧の最大デューティ サイクル ( $D_{MAX}$ ) が小さい場合や、非常に小さなインダクタを使用している場合に、昇圧の RHP ゼロがそれほど制限されない場合があります。そのような場合は、RHP ゼロによって課される制限 ( $f_{RHP}/3$ ) をスイッチング周波数の 1/20 と比較して、いずれか小さい方の値を、実現可能な帯域幅として使用します。

補償用のゼロは、昇圧出力極周波数の 1.5 倍の位置に配置します。ただし、その場合、ゼロが降圧出力極周波数の 3 倍の位置に来るため、降圧ループのクロスオーバーの前に約 30 度の位相損失が生じ、昇圧ループの各中間周波数で 15 度の位相損失が生じます。

$$f_{ZC} = 1.5\text{kHz} \quad (56)$$

補償ゲイン抵抗  $R_{c1}$  は、以下で計算されます。

$$R_{C1} = \frac{2\pi \times f_{bw}}{g_{mEA}} \times \frac{R_{FB1} + R_{FB2}}{R_{FB2}} \times \frac{A_{CS} \times R_{CS} \times C_{OUT}}{1 - D_{MAX}} \times \frac{1}{\sqrt{1 + \left( \frac{f_{bw}}{f_{RHP}} \right)^2}} = 7.4\text{k}\Omega \quad (57)$$

ここで、

- $D_{MAX}$  は、昇圧モードの最小  $V_{IN}$  での最大デューティ サイクルです。
- $A_{CS}$  は電流センスアンプのゲインです。10.

これにより、補償コンデンサ  $C_{c1}$  は次の式で計算できます。

$$C_{C1} = \frac{1}{2\pi \times f_{ZC} \times R_{c1}} = 14.5\text{nF} \quad (58)$$

補償部品の標準値は、 $R_{c1} = 7.32\text{k}\Omega$  および  $C_{c1} = 15\text{nF}$  に選択されます。

高周波極 ( $f_{pc2}$ ) は、 $R_{c1}$  および  $C_{c1}$  と並列にコンデンサ ( $C_{c2}$ ) を使用して配置されます。この極の周波数を  $f_{bw}$  の 7 ~ 10 倍に設定すると、COMP のスイッチングリップルおよびノイズを減衰させ、クロスオーバー周波数での過剰な位相損失を回避できます。ターゲット  $f_{pc2} = 98\text{kHz}$  の場合、 $C_{c2}$  は式 59 を使用して計算されます。

$$C_{C2} = \frac{1}{2\pi \times f_{pc2} \times R_{c1}} = 263\text{pF} \quad (59)$$

$C_{c2}$  の標準値 270pF を選択します。これらの値は、補償設計の出発点として利用できます。実際の設計時には、動作範囲全体の安定性マージンと過渡応答時間との間で適切なバランスが取れるように、ラボで調整を行う必要があります。

### 10.2.2.13 外付け部品の選択

**表 10-3. 代表的なアプリケーションの部品例**

リファレンス	説明	部品番号	コメント
$R_{COMP}$	7.15k $\Omega$		
$C_{COMP1}$	12nF、50V セラミック コンデンサ		
$C_{COMP2}$	220pF、50V セラミック コンデンサ		
$C_{SS}$	20nF、50V セラミック コンデンサまたは 20nF、80V セラミック コンデンサ		
$R_{FB,top}$	82.0k $\Omega$		
$R_{FB,bot}$	4.3k $\Omega$		
$R_{nFLT}$	10k $\Omega$		
$C_{ILIMCOMP}$	82k $\Omega$		
$C_{IN1}$	2×10 $\mu$ F、100V セラミック コンデンサ	C3225X7R2A106K250AC	
$C_{IN2}$	3×27 $\mu$ F、63V アルミニウム コンデンサ	A768KE276M1JLAE054	
$M_1$	N チャネル 60V MOSFET、 $R_{DS(ON)} = 4.2m\Omega$	ISZ034N06LM5ATMA1	
$M_2$	N チャネル 60V MOSFET、 $R_{DS(ON)} = 4.2m\Omega$	ISZ034N06LM5ATMA1	
$M_3$	N チャネル 60V MOSFET、 $R_{DS(ON)} = 4.2m\Omega$	ISZ034N06LM5ATMA1	
$M_4$	N チャネル 60V MOSFET、 $R_{DS(ON)} = 4.2m\Omega$	ISZ034N06LM5ATMA1	
$R_{CS}$	2.5m $\Omega$	2xKRL2012E-M-R005F-T5	
$L_1$	3.3 $\mu$ H、DCR = 5.7m $\Omega$	XGL1060-332MEC	
$C_{OUT1}$	6×10 $\mu$ F、100V セラミック コンデンサ	C3225X7R2A106K250AC	
$C_{OUT2}$	2 × 100 $\mu$ F、63V 定格コンデンサ	A768KE276M1JLAE054	
$R_{ISNS}$	10m $\Omega$	KRL2012E-C-R010F-T05	
$C_{BST1}$	0.1 $\mu$ F、50V、セラミック コンデンサ	GCM155R71H104KE02D	
$C_{BST2}$	0.1 $\mu$ F、50V、セラミック コンデンサ	GCM155R71H104KE02D	
$C_{VCC}$	22 $\mu$ F、10V、セラミック コンデンサ	GRT188R61A226ME13D	
$R_{UVLO,top}$	75k $\Omega$		
$R_{UVLO,bot}$	12.4k $\Omega$		
$R_{CFG2}$	8.3k $\Omega$		
$R_{RT}$	51k $\Omega$		

### 10.2.3 アプリケーション曲線

$R_{(COMP)} = 20\text{k}\Omega$ 、 $C_{(COMP)} = 2.1\text{nF}$ 、 $C_{(HF)} = 50\text{pF}$  (特に記述のない限り)

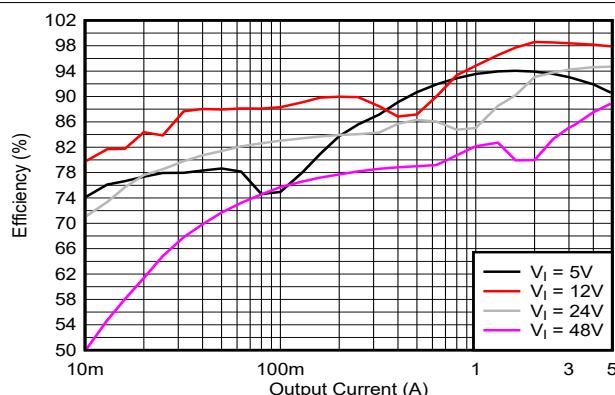


図 10-2. 効率と  $I_o$  の関係 (MODE = 0V、 $V_o = 12\text{V}$ )

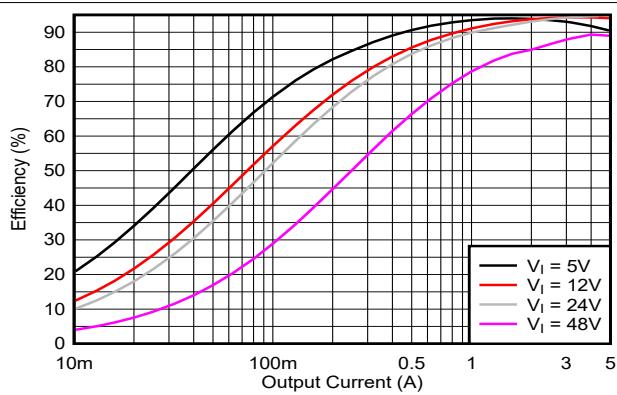


図 10-3. 効率と  $I_o$  との関係 (MODE = VCC2、 $V_o = 12\text{V}$ )

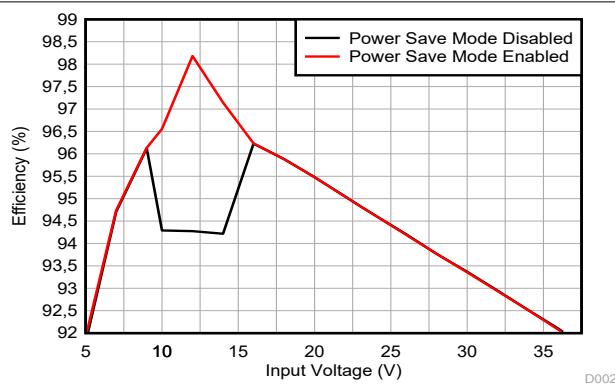


図 10-4. 効率と  $V_i$  との関係 ( $V_o = 12\text{V}$ 、 $I_o = 5\text{A}$ )

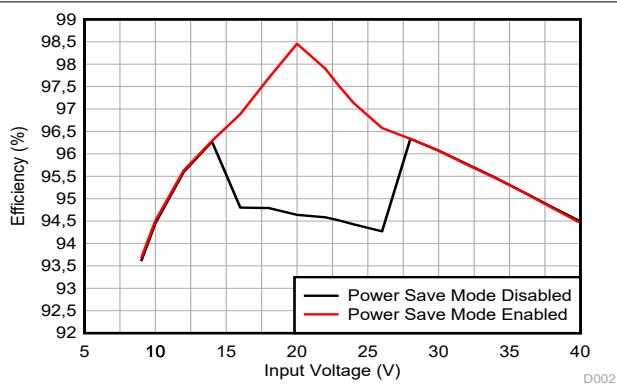


図 10-5. 効率と  $V_i$  ( $V_o = 20\text{V}$ 、 $I_o = 5\text{A}$ )

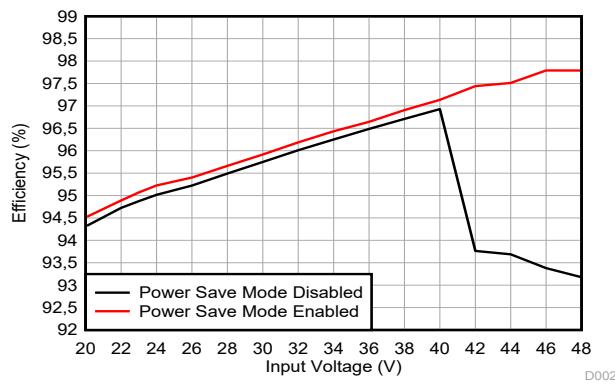


図 10-6. 効率と  $V_i$  ( $V_o = 48\text{V}$ 、 $I_o = 5\text{A}$ )

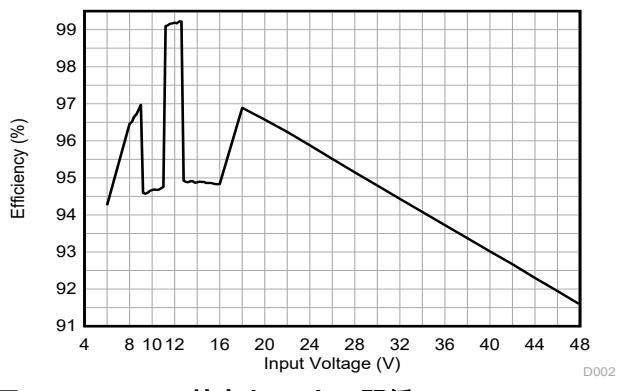


図 10-7. PCM の効率と  $V_i$  との関係 ( $V_{(PCM,low)} = 11\text{V}$ 、 $V_{(PCM,high)} = 13\text{V}$ 、 $I_o = 5\text{A}$ 、MODE = VCC2 )

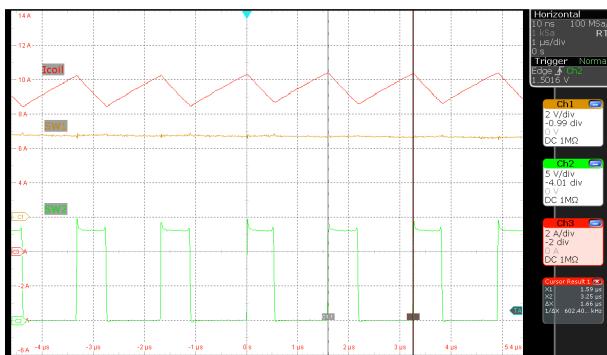


図 10-8. インダクタ電流昇圧モード ( $V_{(VIN)} = 5V$ 、  
 $V_{(VOUT)} = 12V$   $I_O = 5A$ 、MODE = VCC2)

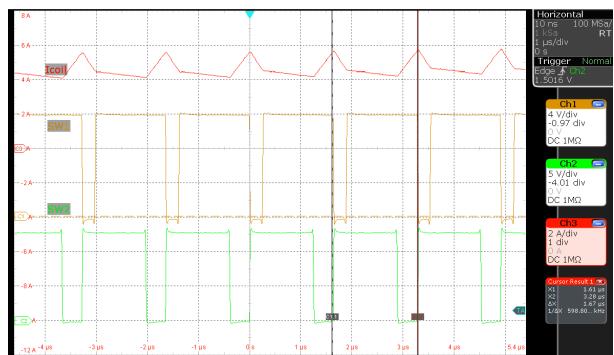


図 10-9. インダクタ電流昇圧モード ( $V_{(VIN)} = 12V$ 、  
 $V_{(VOUT)} = 12V$   $I_O = 5A$ 、MODE = VCC2)

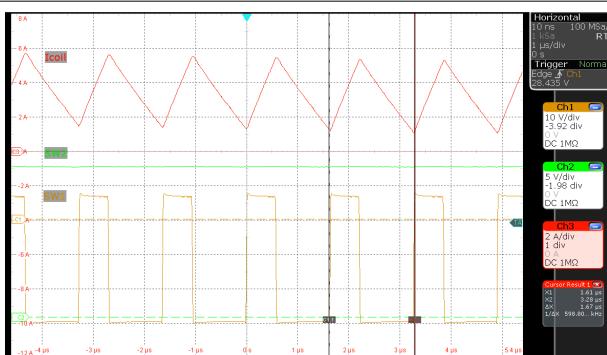


図 10-10. インダクタ電流降圧モード ( $V_{(VIN)} = 36V$ 、  
 $V_{(VOUT)} = 12V$   $I_O = 5A$ 、MODE = VCC2)



図 10-11. インダクタ電流昇圧モード ( $V_{(VIN)} = 5V$ 、  
 $V_{(VOUT)} = 12V$   $I_O = 0.05A$ 、MODE = GND)

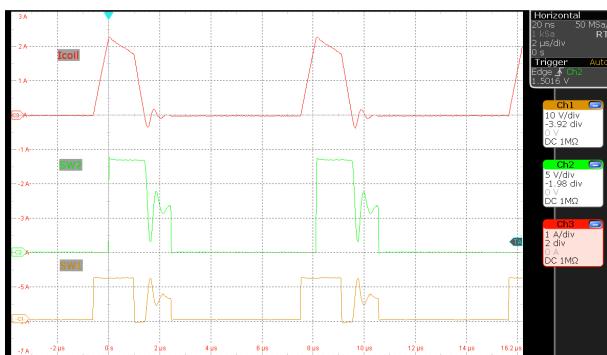


図 10-12. インダクタ電流昇圧モード ( $V_{(VIN)} = 12V$ 、  
 $V_{(VOUT)} = 12V$   $I_O = 0.05A$ 、MODE = GND)

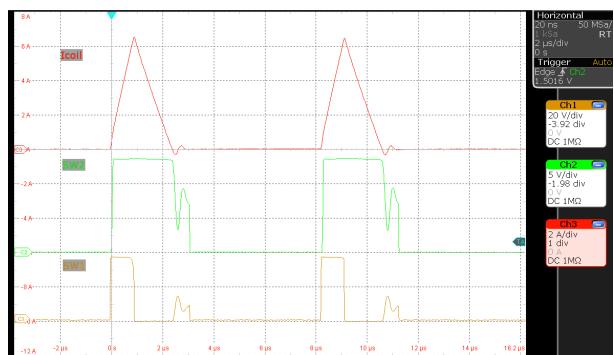


図 10-13. インダクタ電流昇圧モード ( $V_{(VIN)} = 36V$ 、  
 $V_{(VOUT)} = 12V$   $I_O = 0.05A$ 、MODE = GND)

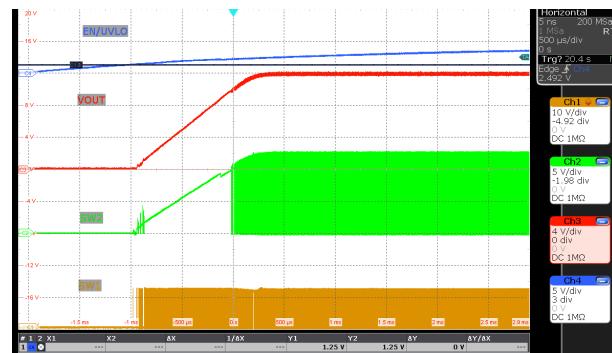


図 10-14. デバイス起動、( $V_{(VIN)} = 12V$ 、 $V_{(VOUT)} = 12V$   $I_O = 5A$ 、MODE = VCC2)



図 10-15. デバイスシャットダウン (放電イネーブル、 $V_{(VIN)} = 12V$ 、 $V_{(VOUT)} = 12V$   $I_O = 0A$  MODE = GND)

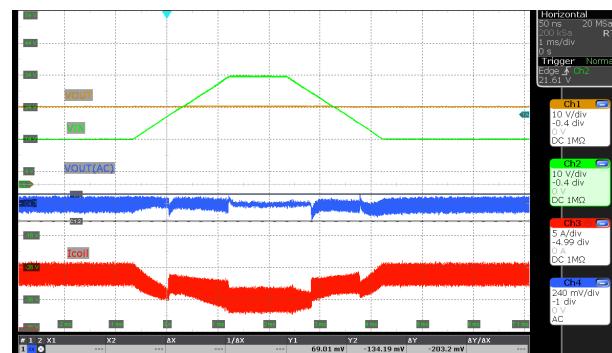


図 10-16. 入力電圧ランプ ( $V_{(VIN)} = 14V \leftrightarrow 24V$ 、 $V_{(VOUT)} = 24V$   $I_O = 5A$  MODE = GND)

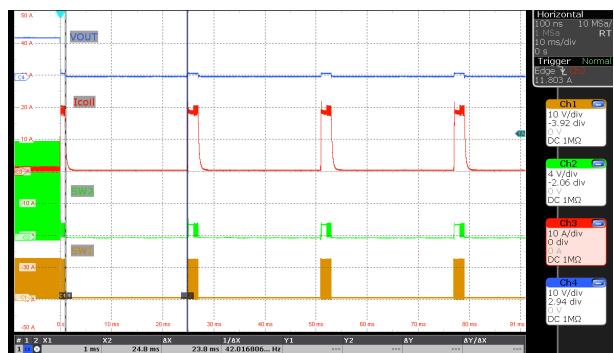


図 10-17. SCP - ヒカップ保護 ( $V_{(VIN)} = 12V$ 、 $V_{(VOUT)} = 12V$   $I_O = ショート$ 、MODE = VCC2)

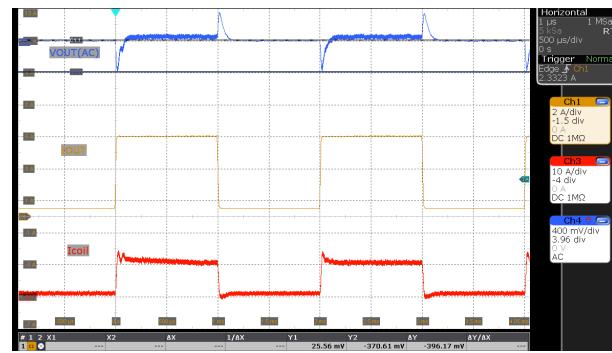


図 10-18. 負荷過渡 ( $V_{(VIN)} = 12V$ 、 $V_{(VOUT)} = 24V$   $I_O = 0.5A \leftrightarrow 5A$ 、MODE = VCC2)

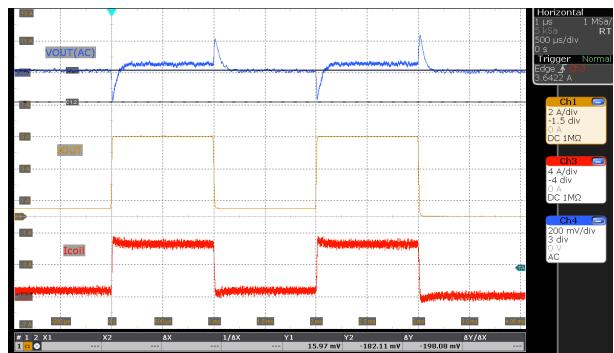


図 10-19. 負荷過渡 ( $V_{(VIN)} = 24V$ 、 $V_{(VOUT)} = 24V$   $I_O = 0.5A \leftrightarrow 5A$ 、MODE = VCC2)

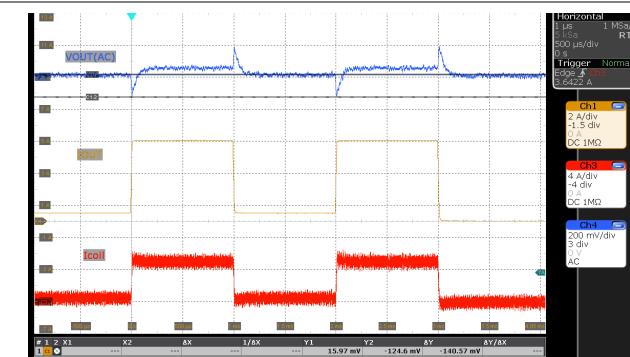


図 10-20. 負荷過渡 ( $V_{(VIN)} = 36V$ 、 $V_{(VOUT)} = 24V$   $I_O = 0.5A \leftrightarrow 5A$ 、MODE = VCC2)

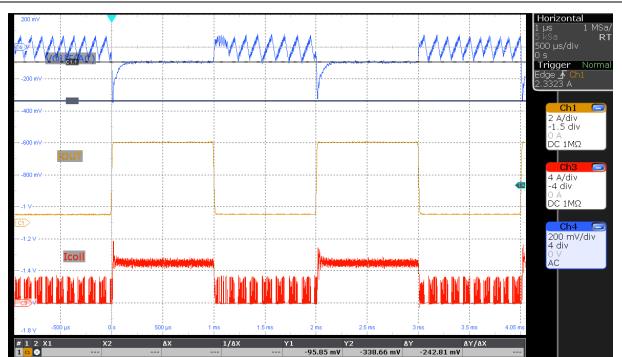


図 10-21. 負荷過渡 ( $V_{(VIN)} = 12V$ 、 $V_{(VOUT)} = 24V$   $I_O = 0.5A \leftrightarrow 5A$ 、MODE = GND)

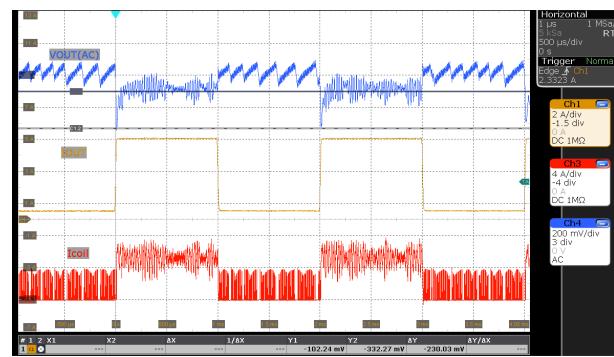


図 10-22. 負荷過渡 ( $V_{(VIN)} = 24V$ 、 $V_{(VOUT)} = 24V$   $I_O = 0.5A \leftrightarrow 5A$ 、MODE = GND)

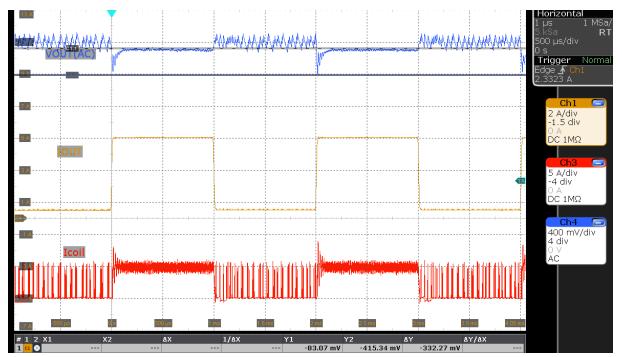


図 10-23. 負荷過渡 ( $V_{(VIN)} = 36V$ 、 $V_{(VOUT)} = 24V$   $I_O = 0.5A \leftrightarrow 5A$ 、MODE = GND)

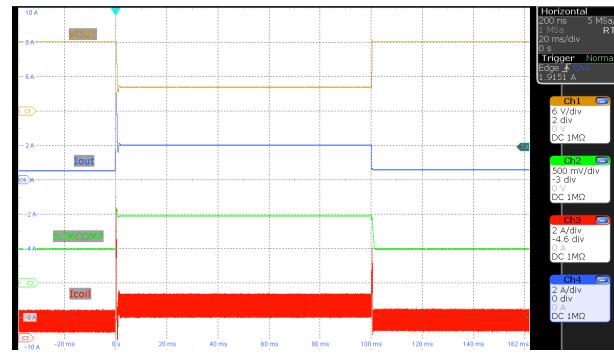


図 10-24. 平均出力電流制限 ( $V_{(VIN)} = 12V$ 、 $V_{(VOUT)} = 12V$   $I_O = 0.5A \leftrightarrow 5A$ 、MODE = VCC2、  
ILIM\_THRESHOLD = 0x28 (2A))

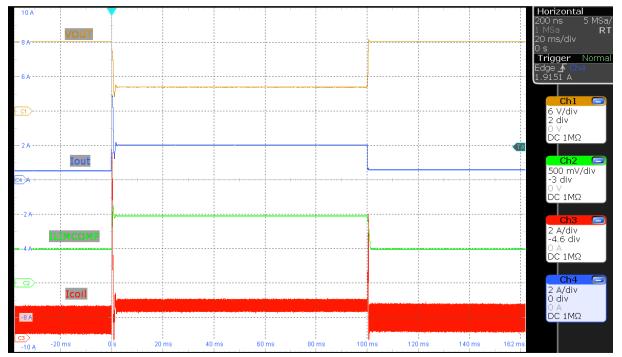


図 10-25. 平均出力電流制限 ( $V_{(VIN)} = 6V$ 、 $V_{(VOUT)} = 12V$   $I_O = 0.5A \leftrightarrow 5A$ 、MODE = VCC2、  
ILIM\_THRESHOLD = 0x28 (2A))

### 10.3 パワー パス付き PD ソース

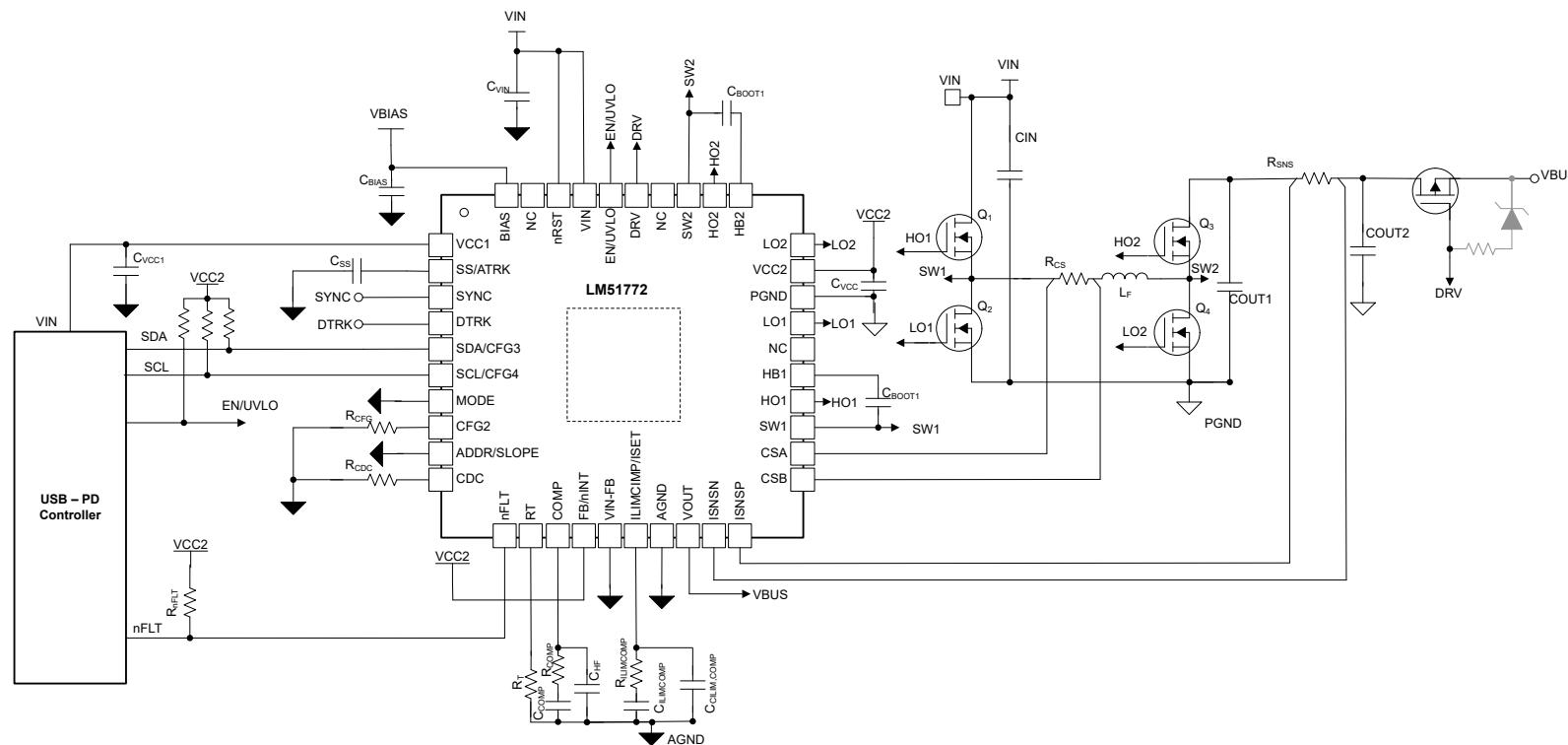


図 10-26. パワー パス付き PD ソースの概略回路図

## 10.4 並列 (マルチフェーズ) 動作

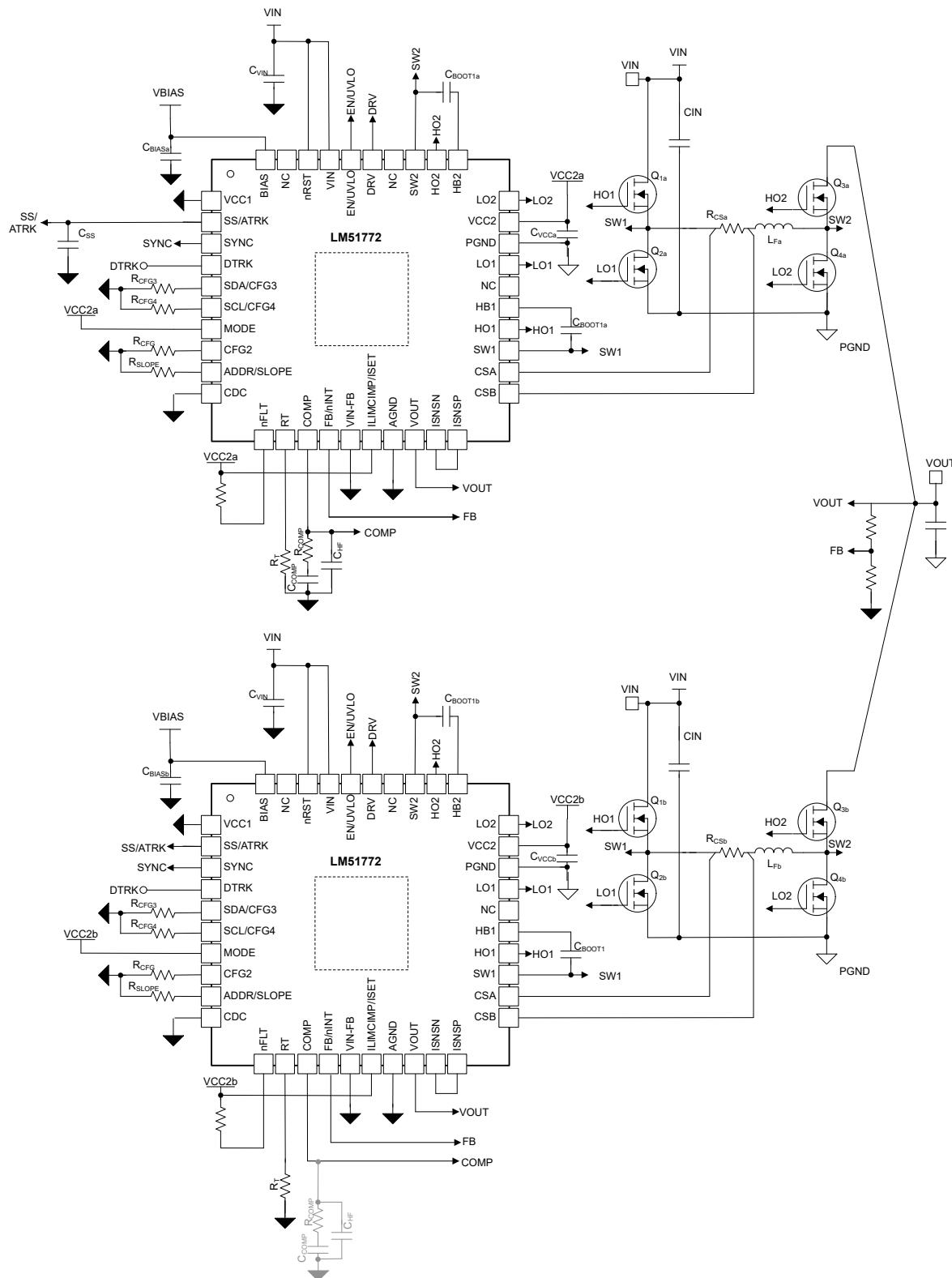


図 10-27. 2 相動作の概略回路図

## 10.5 ワイヤレス充電供給

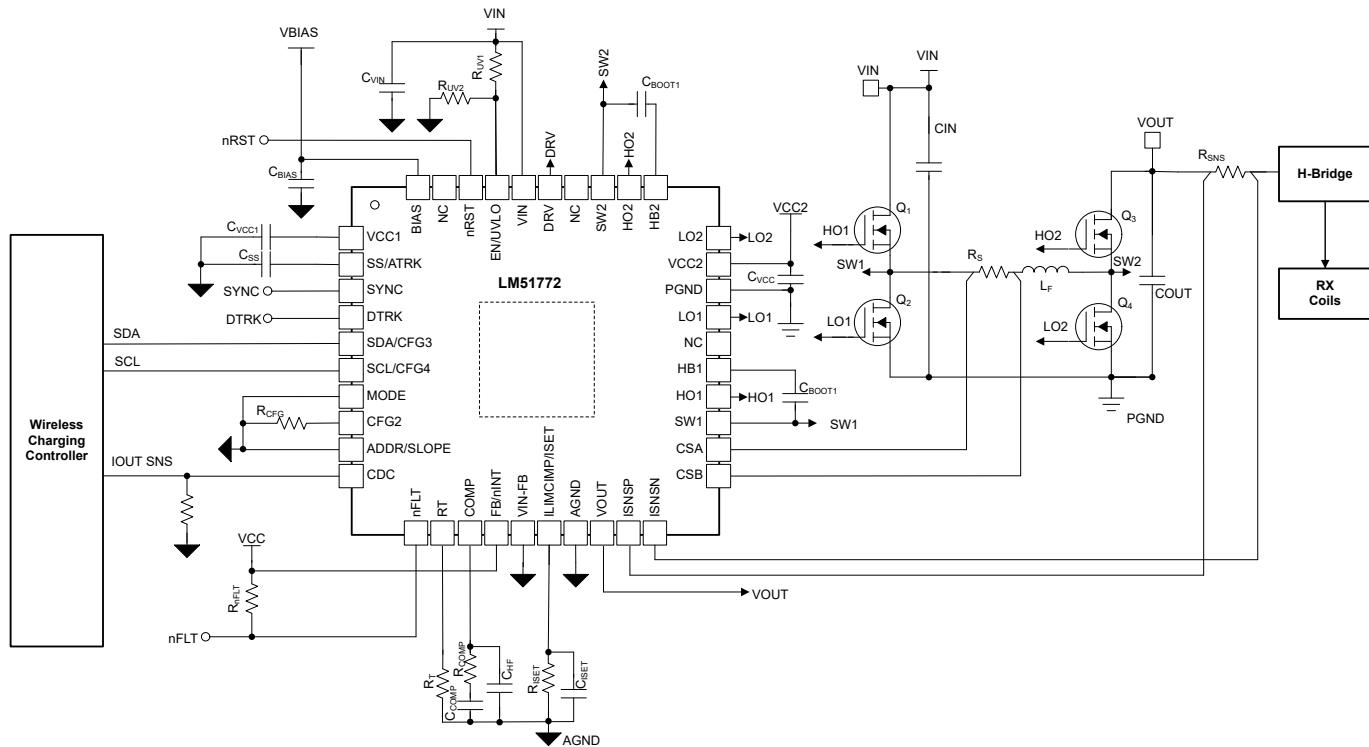


図 10-28. ワイヤレス充電電源の概略回路図

## 10.6 電源に関する推奨事項

LM251772-Q1 は、広い入力電圧範囲で動作するよう設計されています。このデバイスは、特性が絶対最大定格および推奨動作条件と互換性のない入力電源では動作しません。全負荷時のレギュレータに必要な入力電流を供給できる入力電源を選択してください。平均入力電流を見積るには、式 60 を使用します。

$$I_I = \frac{P_O}{V_I \eta} \quad (60)$$

ここで、

- $\eta$  は効率です。

デバイスが高インピーダンスを持つ長い配線や PCB パターンを経由して入力電源に接続されている場合は、安定した性能を実現するために特に注意が必要です。入力ケーブルの寄生インダクタンスと抵抗は、コンバータの動作に悪影響を及ぼす可能性があります。寄生インダクタンスと低 ESR セラミック入力コンデンサを組み合わせることで、不足減衰共振回路が形成されます。一部の条件で、この回路は、入力電源がオンとオフを周期的に切り替わるたびに、VIN で過電圧過渡が発生します。寄生抵抗により、負荷過渡中に入力電圧が低下する場合があります。こうした問題を解決する方法の 1 つは、入力電源からレギュレータまでの距離を短くして、セラミックと並列にアルミニウム製やタンタル製の入力コンデンサを使用することです。電解コンデンサの ESR は比較的低いため、入力共振回路は減衰し、電圧オーバーシュートを低減することができます。コントローラの電力段の前に EMI 入力フィルタをよく使用します。注意深く設計しないと、フィルタは不安定の原因になる可能性があるほか、前述のような影響を及ぼす可能性があります。

## 10.7 レイアウト

### 10.7.1 レイアウトのガイドライン

#### 10.7.1.1 出力段レイアウト

入力コンデンサ、出力コンデンサ、MOSFET は、降圧レギュレータの出力段の構成部品であり、一般に PCB の上面に配置されます。システムレベルの気流を活用することにより、対流熱伝達の利点が最大化されます。通常、2 面 PCB レイアウトでは小信号部品は底面に配置されます。少なくとも 1 つの内部プレーンを挿入してグランドに接続することにより、小信号パターンをシールドし、ノイズの多いパワーラインと分離します。

DC/DC レギュレータには、複数の大電流ループがあります。このループ領域を最小化すると、生成されるスイッチングノイズは抑制され、スイッチング性能を最適化することができます。

- 最小化が最も重要なループ領域は、入力コンデンサから降圧ハイサイド MOSFET とローサイド MOSFET を経由し、入力コンデンサのグランド接続と、昇圧ハイサイド MOSFET とローサイド MOSFET を経由して出力コンデンサからのパスを経由して、出力コンデンサのグランド接続に戻る経路です。コンデンサのマイナス端子をローサイド MOSFET のソース (グランド) の近くに接続します。同様に、コンデンサの正極端子を、両方のループのハイサイド MOSFET のドレインの近くに接続します。
- これらの推奨事項に加えて、パッド形状やなんだペーストステンシルの設計など、MOSFET メーカーが推奨する MOSFET のレイアウトに関する考慮事項に従ってください。

#### 10.7.1.2 ゲート ドライバレイアウト

LM251772-Q1 のハイサイドおよびローサイド ゲートドライバは、短い伝搬遅延、周波数依存のデッドタイム制御、低インピーダンス出力段を内蔵しており、非常に高速な立ち上がり、立ち下がり時間で大きなピーク電流を供給できるため、外部パワー MOSFET の高速なターンオン遷移とターンオフ遷移を実現しています。パターンの長さを十分制御できない場合、 $di/dt$  が非常に高くなると許容できないリギングが発生する可能性があります。ゲートドライブのスイッチング性能を最適化するには、空電または寄生ゲートループインダクタンスを最小化することが重要です。これは、MOSFET ゲートキャパシタンスで共振する直列ゲートインダクタンスでも、ゲートドライブコマンドに反して負の帰還成分を供給するコモンソースインダクタンス (ゲートループとパワーループに共通) でも同様です。これにより MOSFET のスイッチング時間は長くなります。

直列寄生インダクタンスを低減するため、ゲートドライバ出力 HO1 および HO2 からハイサイド MOSFET の各ゲートへの接続はできるだけ短くする必要があります。HO1 と HO2、SW1、SW2 の各ゲートパターンをデバイスピンからハイサイド MOSFET に差動ペアとして配線し、ループ面積の縮小によるフラックスの打ち消しを利用します。

直列寄生インダクタンスを低減するため、ゲートドライバ出力 LO1 および LO2 からローサイド MOSFET の各ゲートへの接続はできるだけ短くする必要があります。LO1 と LO2、および PGND は、各ゲートパターンをデバイスピンからローサイド MOSFET に差動ペアとして配線し、ループ面積の縮小によるフラックスの打ち消しを利用します。

大電流が瞬間に流れることにより、VCC、HB1、および HB2 ピンから各コンデンサを流れる電流ループパスが最小化されます。

#### 10.7.1.3 コントローラのレイアウト

ゲートドライバのパターン走行を最小限にするため、コントローラをパワー MOSFET のできる限り近くに配置する規定により、電流センシングだけでなく、アナログ信号と帰還信号に関連する部品については、以下のように考慮します。

- 電源と信号のパターンを分けて、ノイズのシールドを実現するためにグランドプレーンを使用します。
- 相互結合を避けるため、COMP、FB、SLOPE、SS/ATRK、および RT に関連するすべての敏感なアナログトレースおよびコンポーネントを、次のような高電圧スイッチングノードから離して配置します。
  - SW1
  - SW2
  - HO1
  - HO2
  - LO1
  - LO2
  - HB1
  - HB2
- 1つ以上の内部層をグランドプレーンとして使用します。特に、電源パターンと部品から帰還(FB)パターンをシールドすることには注意してください。
- ノイズピックアップを最小限に抑えるために、CSA、CSB、ISNSP、ISNSN の各パターンを差動ペアとして配線し、適切なシャント抵抗にケルビン接続を使用します。
- FB のパターンができるだけ短くなるように、上側と下側の帰還抵抗を各 FB ピンの近くに設置します。上側の帰還抵抗から出力電圧検出ポイントまでのパターンを配線します。
- パワーグランドには共通のグランドノードを使用し、アナロググランドには別のノードを使用して、グランドノイズの影響を最小限に抑えます。これらのグランドノードは、IC のグランドピンの 1 つの近くの任意の場所に接続します。
- HTSSOP パッケージでは、パッケージの底面にある露出した熱パッドを介して、半導体のダイから熱が除去されます。パッケージの露出したパッドはパッケージの鉛部分に直接接触していませんが、パッケージはデバイス(グランド)の基板に熱的に接続されています。この接続によりヒートシンクが大幅に改善されます。熱除去サブシステムを完成させるには、PCB の設計にサーマルランド、サーマルビア、グランドプレーンを含める必要があります。

### 10.7.2 レイアウト例

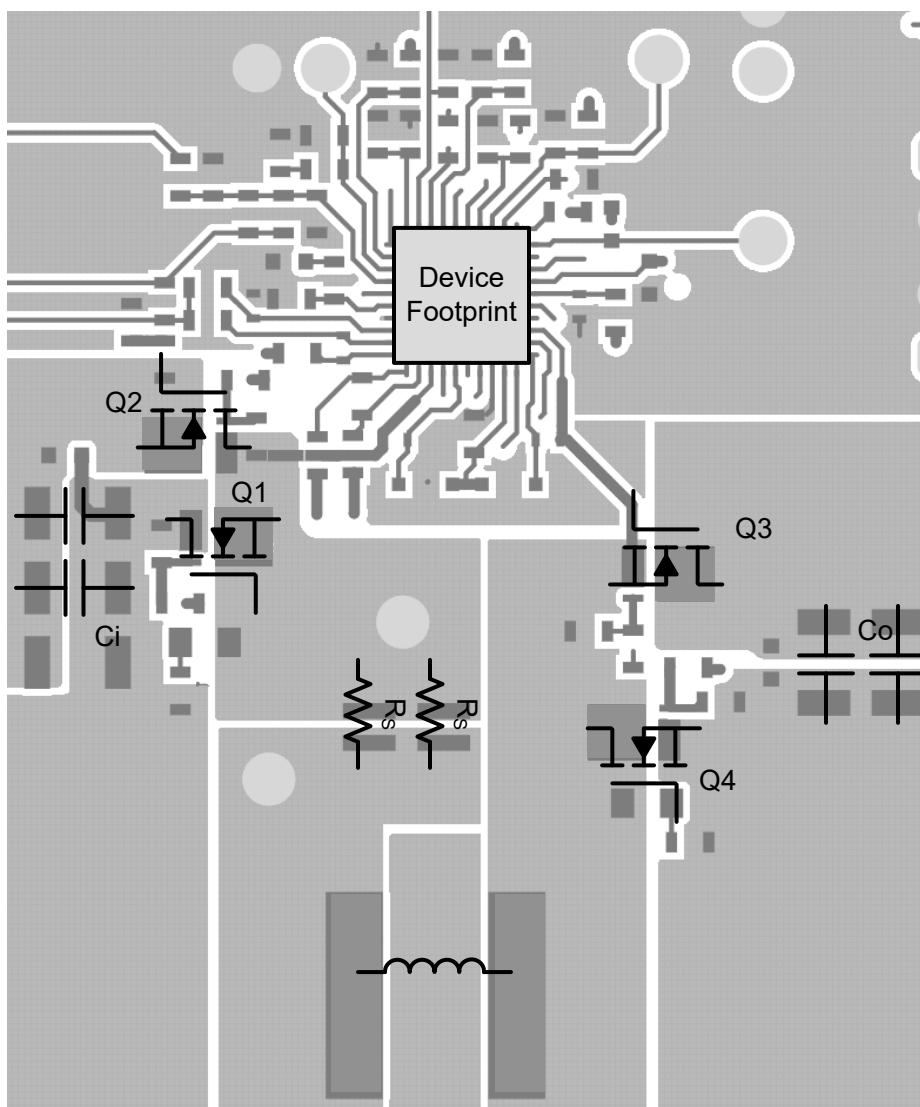


図 10-29. LM251772-Q1 の簡略上層の例

## 11 デバイスおよびドキュメントのサポート

テキサス・インスツルメンツでは、幅広い開発ツールを提供しています。デバイスの性能の評価、コードの生成、ソリューションの開発を行うためのツールとソフトウェアを以下で紹介します。

### 11.1 ドキュメントのサポート

#### 11.1.1 関連資料

- テキサス・インスツルメンツ、[LM51772-Q1 および LM251772-Q1 の機能安全 FIT \(故障率\) および FMD](#)

### 11.2 ドキュメントの更新通知を受け取る方法

ドキュメントの更新についての通知を受け取るには、[www.tij.co.jp](http://www.tij.co.jp) のデバイス製品フォルダを開いてください。[通知] をクリックして登録すると、変更されたすべての製品情報に関するダイジェストを毎週受け取ることができます。変更の詳細については、改訂されたドキュメントに含まれている改訂履歴をご覧ください。

### 11.3 サポート・リソース

テキサス・インスツルメンツ E2E™ サポート・フォーラムは、エンジニアが検証済みの回答と設計に関するヒントをエキスパートから迅速かつ直接得ることができる場所です。既存の回答を検索したり、独自の質問をしたりすることで、設計で必要な支援を迅速に得ることができます。

リンクされているコンテンツは、各寄稿者により「現状のまま」提供されるものです。これらはテキサス・インスツルメンツの仕様を構成するものではなく、必ずしもテキサス・インスツルメンツの見解を反映したものではありません。テキサス・インスツルメンツの[使用条件](#)を参照してください。

### 11.4 商標

テキサス・インスツルメンツ E2E™ is a trademark of Texas Instruments.

WEBENCH® is a registered trademark of Texas Instruments.

すべての商標は、それぞれの所有者に帰属します。

### 11.5 静電気放電に関する注意事項



この IC は、ESD によって破損する可能性があります。テキサス・インスツルメンツは、IC を取り扱う際には常に適切な注意を払うことを推奨します。正しい取り扱いおよび設置手順に従わない場合、デバイスを破損するおそれがあります。

ESD による破損は、わずかな性能低下からデバイスの完全な故障まで多岐にわたります。精密な IC の場合、パラメータがわずかに変化するだけで公表されている仕様から外れる可能性があるため、破損が発生しやすくなっています。

### 11.6 用語集

#### テキサス・インスツルメンツ用語集

この用語集には、用語や略語の一覧および定義が記載されています。

## 12 改訂履歴

資料番号末尾の英字は改訂を表しています。その改訂履歴は英語版に準じています。

日付	改訂	注
October 2025	*	初版リリース

## 13 メカニカル、パッケージ、および注文情報

以降のページには、メカニカル、パッケージ、および注文に関する情報が記載されています。この情報は、指定のデバイスに使用できる最新のデータです。このデータは、予告なく、このドキュメントを改訂せずに変更される場合があります。本データシートのブラウザ版を使用されている場合は、画面左側の説明をご覧ください。

**PACKAGING INFORMATION**

Orderable part number	Status (1)	Material type (2)	Package   Pins	Package qty   Carrier	RoHS (3)	Lead finish/ Ball material (4)	MSL rating/ Peak reflow (5)	Op temp (°C)	Part marking (6)
LM251772QRHARQ1	Active	Production	VQFN (RHA)   40	4000   LARGE T&R	Yes	NIPDAU	Level-1-260C-UNLIM	-40 to 150	LM251772 QRHARQ1

<sup>(1)</sup> **Status:** For more details on status, see our [product life cycle](#).

<sup>(2)</sup> **Material type:** When designated, preproduction parts are prototypes/experimental devices, and are not yet approved or released for full production. Testing and final process, including without limitation quality assurance, reliability performance testing, and/or process qualification, may not yet be complete, and this item is subject to further changes or possible discontinuation. If available for ordering, purchases will be subject to an additional waiver at checkout, and are intended for early internal evaluation purposes only. These items are sold without warranties of any kind.

<sup>(3)</sup> **RoHS values:** Yes, No, RoHS Exempt. See the [TI RoHS Statement](#) for additional information and value definition.

<sup>(4)</sup> **Lead finish/Ball material:** Parts may have multiple material finish options. Finish options are separated by a vertical ruled line. Lead finish/Ball material values may wrap to two lines if the finish value exceeds the maximum column width.

<sup>(5)</sup> **MSL rating/Peak reflow:** The moisture sensitivity level ratings and peak solder (reflow) temperatures. In the event that a part has multiple moisture sensitivity ratings, only the lowest level per JEDEC standards is shown. Refer to the shipping label for the actual reflow temperature that will be used to mount the part to the printed circuit board.

<sup>(6)</sup> **Part marking:** There may be an additional marking, which relates to the logo, the lot trace code information, or the environmental category of the part.

Multiple part markings will be inside parentheses. Only one part marking contained in parentheses and separated by a "~" will appear on a part. If a line is indented then it is a continuation of the previous line and the two combined represent the entire part marking for that device.

**Important Information and Disclaimer:** The information provided on this page represents TI's knowledge and belief as of the date that it is provided. TI bases its knowledge and belief on information provided by third parties, and makes no representation or warranty as to the accuracy of such information. Efforts are underway to better integrate information from third parties. TI has taken and continues to take reasonable steps to provide representative and accurate information but may not have conducted destructive testing or chemical analysis on incoming materials and chemicals. TI and TI suppliers consider certain information to be proprietary, and thus CAS numbers and other limited information may not be available for release.

In no event shall TI's liability arising out of such information exceed the total purchase price of the TI part(s) at issue in this document sold by TI to Customer on an annual basis.

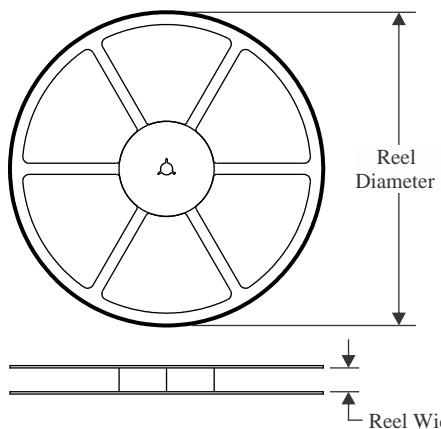
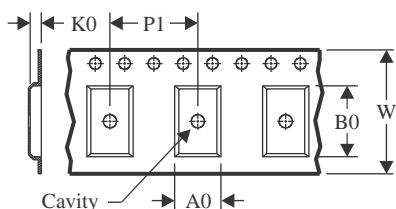
**OTHER QUALIFIED VERSIONS OF LM251772-Q1 :**

- Catalog : [LM251772](#)

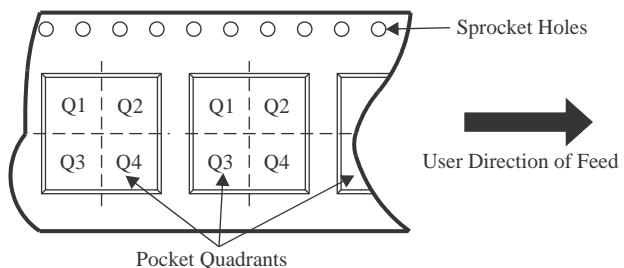
---

NOTE: Qualified Version Definitions:

- Catalog - TI's standard catalog product

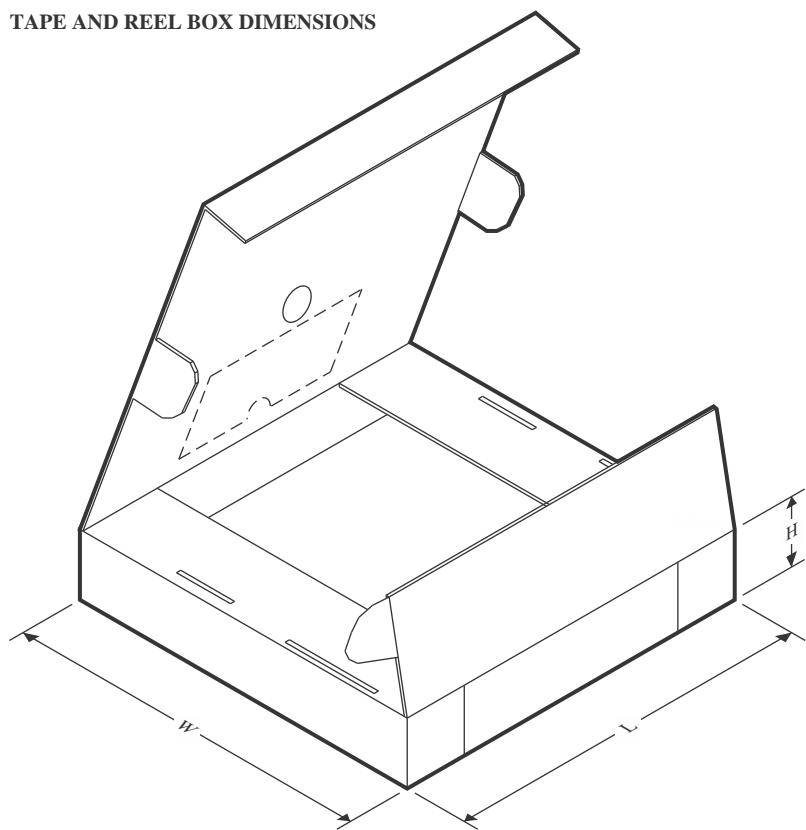
**TAPE AND REEL INFORMATION**
**REEL DIMENSIONS**

**TAPE DIMENSIONS**


A0	Dimension designed to accommodate the component width
B0	Dimension designed to accommodate the component length
K0	Dimension designed to accommodate the component thickness
W	Overall width of the carrier tape
P1	Pitch between successive cavity centers

**QUADRANT ASSIGNMENTS FOR PIN 1 ORIENTATION IN TAPE**


\*All dimensions are nominal

Device	Package Type	Package Drawing	Pins	SPQ	Reel Diameter (mm)	Reel Width W1 (mm)	A0 (mm)	B0 (mm)	K0 (mm)	P1 (mm)	W (mm)	Pin1 Quadrant
LM251772QRHARQ1	VQFN	RHA	40	4000	330.0	16.4	6.3	6.3	1.1	12.0	16.0	Q2

**TAPE AND REEL BOX DIMENSIONS**


\*All dimensions are nominal

Device	Package Type	Package Drawing	Pins	SPQ	Length (mm)	Width (mm)	Height (mm)
LM251772QRHARQ1	VQFN	RHA	40	4000	360.0	360.0	36.0

## GENERIC PACKAGE VIEW

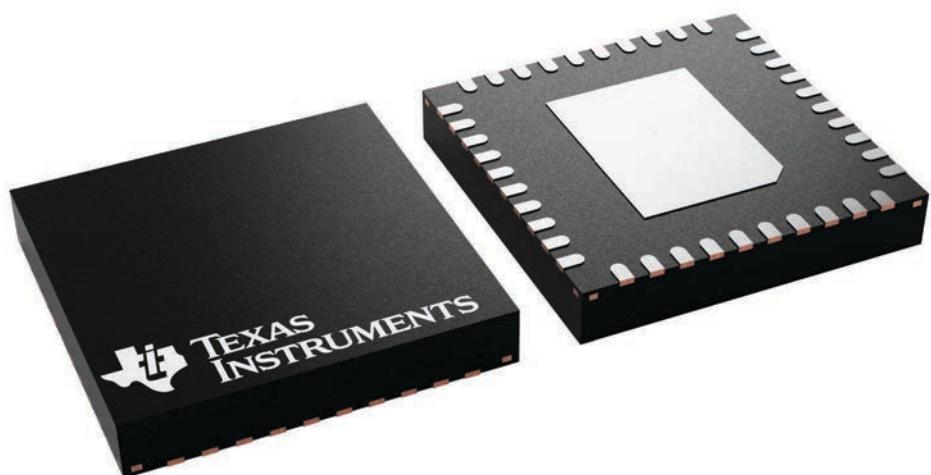
**RHA 40**

**VQFN - 1 mm max height**

**6 x 6, 0.5 mm pitch**

**PLASTIC QUAD FLATPACK - NO LEAD**

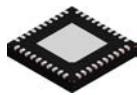
This image is a representation of the package family, actual package may vary.  
Refer to the product data sheet for package details.



4225870/A

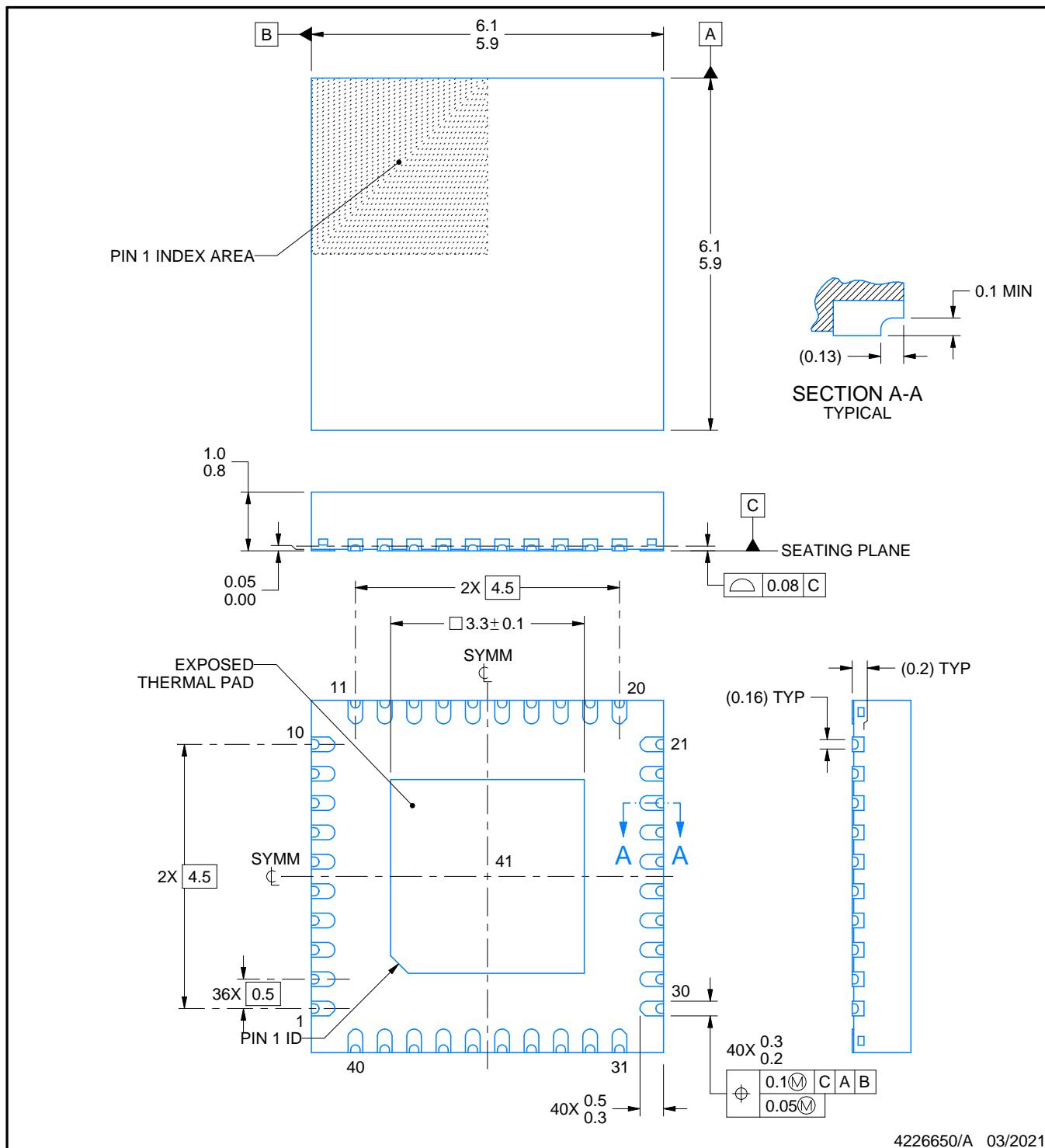
# PACKAGE OUTLINE

RHA0040N



VQFN - 1 mm max height

PLASTIC QUAD FLATPACK - NO LEAD



4226650/A 03/2021

## NOTES:

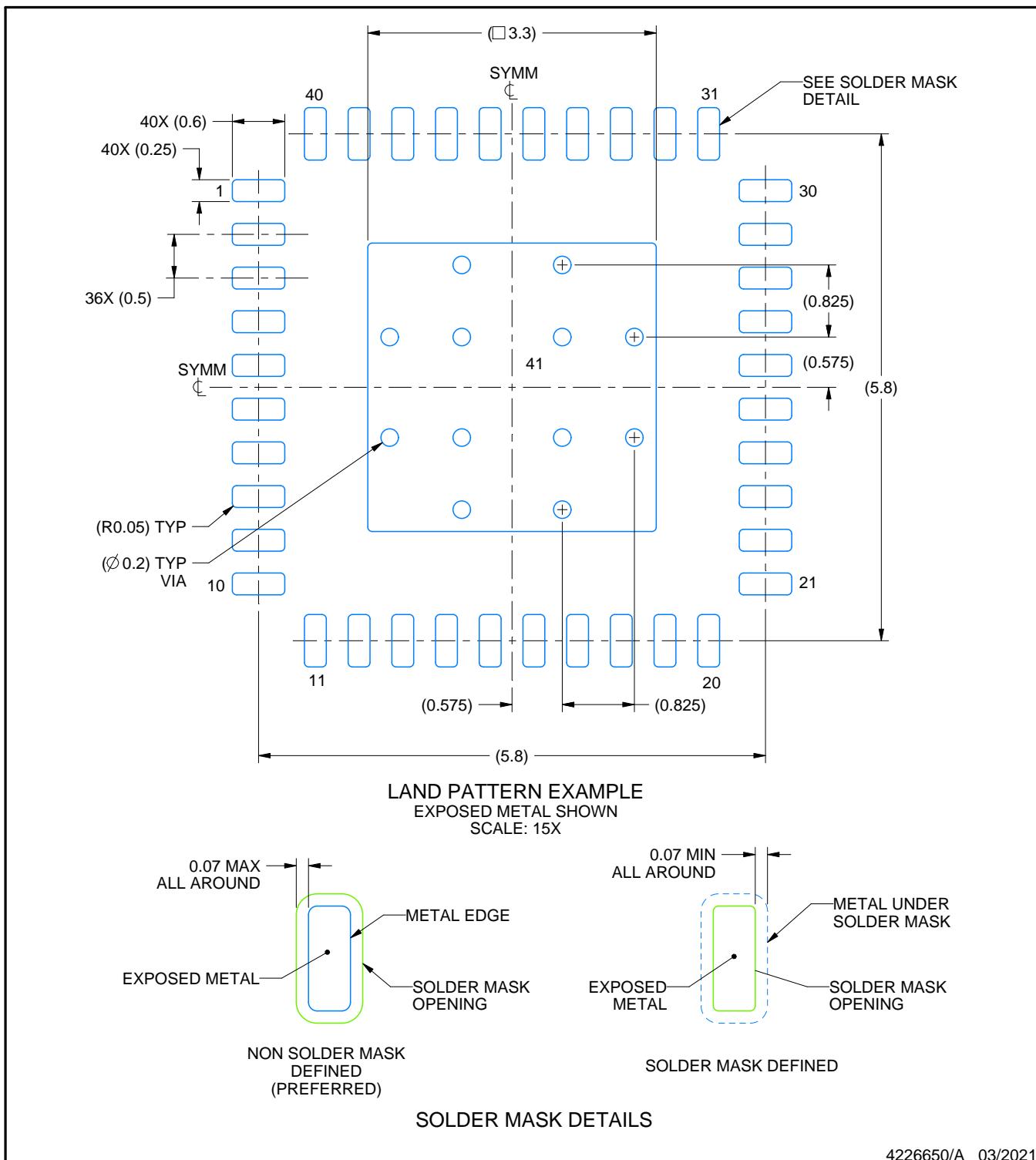
1. All linear dimensions are in millimeters. Any dimensions in parenthesis are for reference only. Dimensioning and tolerancing per ASME Y14.5M.
2. This drawing is subject to change without notice.
3. The package thermal pad must be soldered to the printed circuit board for thermal and mechanical performance.

# EXAMPLE BOARD LAYOUT

RHA0040N

VQFN - 1 mm max height

PLASTIC QUAD FLATPACK - NO LEAD



NOTES: (continued)

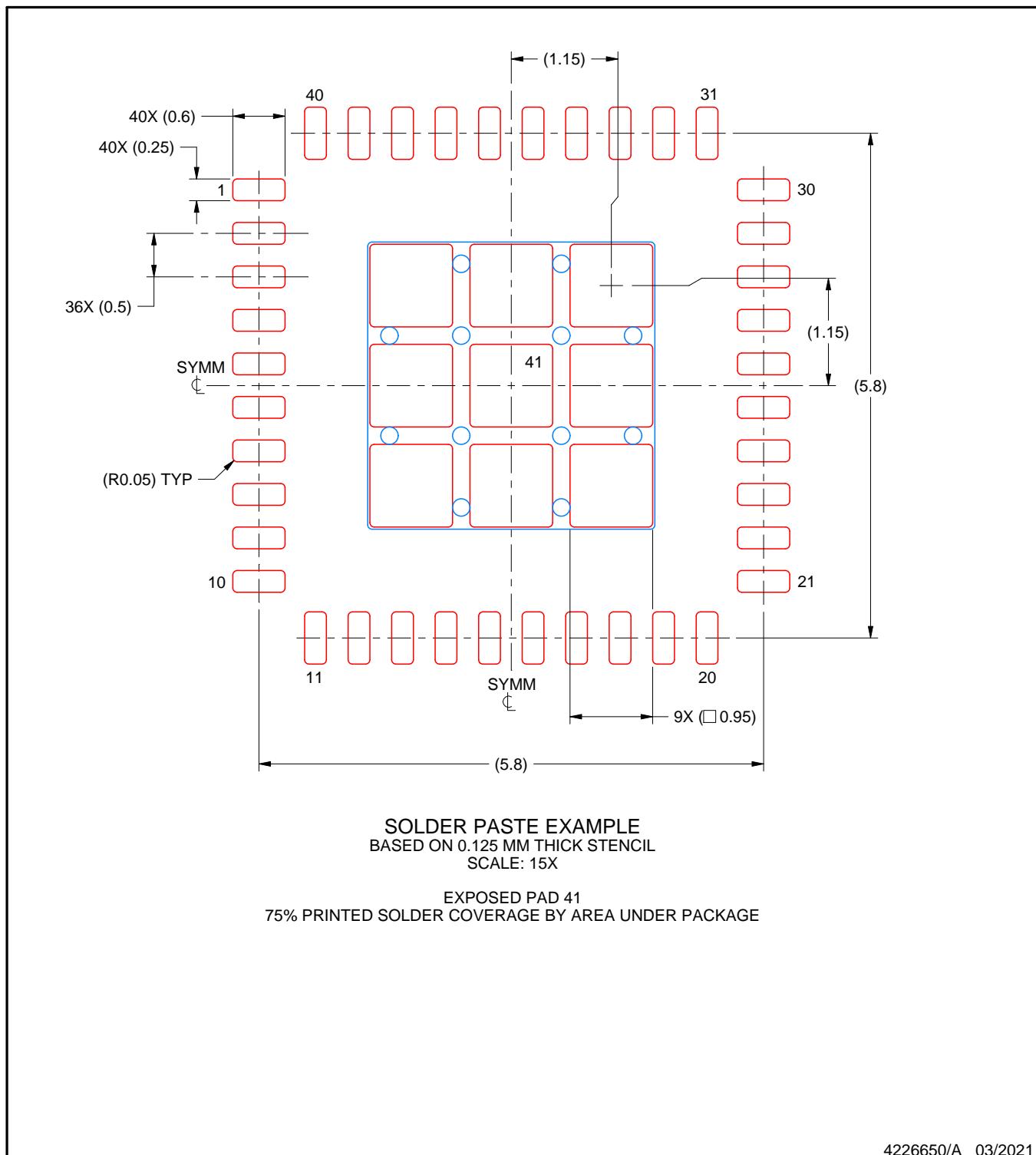
4. This package is designed to be soldered to a thermal pad on the board. For more information, see Texas Instruments literature number SLUA271 ([www.ti.com/lit/slua271](http://www.ti.com/lit/slua271)).
5. Vias are optional depending on application, refer to device data sheet. If any vias are implemented, refer to their locations shown on this view. It is recommended that vias under paste be filled, plugged or tented.

# EXAMPLE STENCIL DESIGN

RHA0040N

VQFN - 1 mm max height

PLASTIC QUAD FLATPACK - NO LEAD



NOTES: (continued)

6. Laser cutting apertures with trapezoidal walls and rounded corners may offer better paste release. IPC-7525 may have alternate design recommendations.

## 重要なお知らせと免責事項

TI は、技術データと信頼性データ (データシートを含みます)、設計リソース (リファレンス デザインを含みます)、アプリケーションや設計に関する各種アドバイス、Web ツール、安全性情報、その他のリソースを、欠陥が存在する可能性のある「現状のまま」提供しており、商品性および特定目的に対する適合性の默示保証、第三者の知的財産権の非侵害保証を含むいかなる保証も、明示的または默示的にかかわらず拒否します。

これらのリソースは、TI 製品を使用する設計の経験を積んだ開発者への提供を意図したもので、(1) お客様のアプリケーションに適した TI 製品の選定、(2) お客様のアプリケーションの設計、検証、試験、(3) お客様のアプリケーションに該当する各種規格や、他のあらゆる安全性、セキュリティ、規制、または他の要件への確実な適合に関する責任を、お客様のみが単独で負うものとします。

上記の各種リソースは、予告なく変更される可能性があります。これらのリソースは、リソースで説明されている TI 製品を使用するアプリケーションの開発の目的でのみ、TI はその使用をお客様に許諾します。これらのリソースに関して、他の目的で複製することや掲載することは禁止されています。TI や第三者の知的財産権のライセンスが付与されている訳ではありません。お客様は、これらのリソースを自身で使用した結果発生するあらゆる申し立て、損害、費用、損失、責任について、TI およびその代理人を完全に補償するものとし、TI は一切の責任を拒否します。

TI の製品は、[TI の販売条件](#)、[TI の総合的な品質ガイドライン](#)、[ti.com](#) または TI 製品などに関連して提供される他の適用条件に従い提供されます。TI がこれらのリソースを提供することは、適用される TI の保証または他の保証の放棄の拡大や変更を意味するものではありません。TI がカスタム、またはカスタマー仕様として明示的に指定していない限り、TI の製品は標準的なカタログに掲載される汎用機器です。

お客様がいかなる追加条項または代替条項を提案する場合も、TI はそれらに異議を唱え、拒否します。

Copyright © 2025, Texas Instruments Incorporated

最終更新日：2025 年 10 月