

RX26T Group

MCB-RX26T Type C ユーザーズマニュアル

Renesas RX ファミリ
RX200 シリーズ

本資料に記載の全ての情報は本資料発行時点のものであり、ルネサス エレクトロニクスは、予告なしに、本資料に記載した製品または仕様を変更することがあります。
ルネサス エレクトロニクスのホームページなどにより公開される最新情報をご確認ください。

製品ご使用上の注意事項

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

1. 静電気対策

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

2. 電源投入時の処置

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

3. 電源オフ時における入力信号

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

4. 未使用端子の処理

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

5. クロックについて

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

6. 入力端子の印加波形

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

7. リザーブアドレス（予約領域）のアクセス禁止

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

8. 製品間の相違について

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

ご注意書き

1. 本資料に記載された回路、ソフトウェアおよびこれらに関連する情報は、半導体製品の動作例、応用例を説明するものです。回路、ソフトウェアおよびこれらに関連する情報を使用する場合、お客様の責任において、お客様の機器・システムを設計ください。これらの使用に起因して生じた損害（お客様または第三者いづれに生じた損害も含みます。以下同じです。）に関し、当社は、一切その責任を負いません。
2. 当社製品または本資料に記載された製品データ、図、表、プログラム、アルゴリズム、応用回路例等の情報の使用に起因して発生した第三者の特許権、著作権その他の知的財産権に対する侵害またはこれらに関する紛争について、当社は、何らの保証を行うものではなく、また責任を負うものではありません。
3. 当社は、本資料に基づき当社または第三者の特許権、著作権その他の知的財産権を何ら許諾するものではありません。
4. 当社製品を組み込んだ製品の輸出入、製造、販売、利用、配布その他の行為を行うにあたり、第三者保有の技術の利用に関するライセンスが必要となる場合、当該ライセンス取得の判断および取得はお客様の責任において行ってください。
5. 当社製品を、全部または一部を問わず、改造、改変、複製、リバースエンジニアリング、その他、不適切に使用しないでください。かかる改造、改変、複製、リバースエンジニアリング等により生じた損害に関し、当社は、一切その責任を負いません。
6. 当社は、当社製品の品質水準を「標準水準」および「高品質水準」に分類しており、各品質水準は、以下に示す用途に製品が使用されることを意図しております。

標準水準： コンピュータ、OA 機器、通信機器、計測機器、AV 機器、家電、工作機械、パーソナル機器、産業用ロボット等

高品質水準： 輸送機器（自動車、電車、船舶等）、交通管制（信号）、大規模通信機器、金融端末基幹システム、各種安全制御装置等

当社製品は、データシート等により高信頼性、Harsh environment 向け製品と定義しているものを除き、直接生命・身体に危害を及ぼす可能性のある機器・システム（生命維持装置、人体に埋め込み使用するもの等）、もしくは多大な物的損害を発生させるおそれのある機器・システム（宇宙機器と、海底中継器、原子力制御システム、航空機制御システム、プラント基幹システム、軍事機器等）に使用されることを意図しておらず、これらの用途に使用することは想定していません。たとえ、当社が想定していない用途に当社製品を使用したことにより損害が生じて、当社は一切その責任を負いません。

7. あらゆる半導体製品は、外部攻撃からの安全性を 100%保証されているわけではありません。当社ハードウェア/ソフトウェア製品にはセキュリティ対策が組み込まれているものもありますが、これによって、当社は、セキュリティ脆弱性または侵害（当社製品または当社製品が使用されているシステムに対する不正アクセス・不正使用を含みますが、これに限りません。）から生じる責任を負うものではありません。当社は、当社製品または当社製品が使用されたあらゆるシステムが、不正な改変、攻撃、ウイルス、干渉、ハッキング、データの破壊または窃盗その他の不正な侵入行為（「脆弱性問題」といいます。）によって影響を受けないことを保証しません。当社は、脆弱性問題に起因したまたはこれに関連して生じた損害について、一切責任を負いません。また、法令において認められる限りにおいて、本資料および当社ハードウェア/ソフトウェア製品について、商品性および特定目的との合致に関する保証ならびに第三者の権利を侵害しないことの保証を含め、明示または黙示のいかなる保証も行いません。
8. 当社製品をご使用の際は、最新の製品情報（データシート、ユーザーズマニュアル、アプリケーションノート、信頼性ハンドブックに記載の「半導体デバイスの使用上の一般的な注意事項」等）をご確認の上、当社が指定する最大定格、動作電源電圧範囲、放熱特性、実装条件その他指定条件の範囲内でご使用ください。指定条件の範囲を超えて当社製品をご使用された場合の故障、誤動作の不具合および事故につきましては、当社は、一切その責任を負いません。
9. 当社は、当社製品の品質および信頼性の向上に努めていますが、半導体製品はある確率で故障が発生したり、使用条件によっては誤動作したりする場合があります。また、当社製品は、データシート等において高信頼性、Harsh environment 向け製品と定義しているものを除き、耐放射線設計を行っておりません。仮に当社製品の故障または誤動作が生じた場合であっても、人身事故、火災事故その他社会的損害等を生じさせないよう、お客様の責任において、冗長設計、延焼対策設計、誤動作防止設計等の安全設計およびエージング処理等、お客様の機器・システムとしての出荷保証を行ってください。特に、マイコンソフトウェアは、単独での検証は困難なため、お客様の機器・システムとしての安全検証をお客様の責任で行ってください。
10. 当社製品の環境適合性等の詳細につきましては、製品個別に必ず当社営業窓口までお問合せください。ご使用に際しては、特定の物質の含有・使用を規制する RoHS 指令等、適用される環境関連法令を十分調査のうえ、かかる法令に適合するようご使用ください。かかる法令を遵守しないことにより生じた損害に関して、当社は、一切その責任を負いません。
11. 当社製品および技術を国内外の法令および規則により製造・使用・販売を禁止されている機器・システムに使用することはできません。当社製品および技術を輸出、販売または移転等する場合は、「外国為替及び外国貿易法」その他日本国および適用される外国の輸出管理関連法規を遵守し、それらの定めるところに従い必要な手続きを行ってください。
12. お客様が当社製品を第三者に転売等される場合には、事前に当該第三者に対して、本ご注意書き記載の諸条件を通知する責任を負うものとなります。
13. 本資料の全部または一部を当社の文書による事前の承諾を得ることなく転載または複製することを禁じます。
14. 本資料に記載されている内容または当社製品についてご不明な点がございましたら、当社の営業担当者までお問合せください。

注 1. 本資料において使用されている「当社」とは、ルネサス エレクトロニクス株式会社およびルネサス エレクトロニクス株式会社が直接的、間接的に支配する会社をいいます。

注 2. 本資料において使用されている「当社製品」とは、注 1 において定義された当社の開発、製造製品をいいます。

(Rev.5.0-1 2020.10)

本社所在地

〒135-0061 東京都江東区豊洲 3-2-24（豊洲フォレスト）

www.renesas.com

お問合せ窓口

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

www.renesas.com/contact/

商標について

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

目次

1. 概要	3
1.1 本書の前提と注意事項	3
2. 製品構成	4
3. 製品注文情報	4
4. ハードウェア仕様とデフォルト設定	5
4.1 ハードウェア仕様	5
4.2 ブロック図	6
4.3 ボードレイアウト	7
4.4 スペーサ、ねじの取り付け	7
4.5 ジャンパーの設定	8
4.6 ハードウェア接続	11
5. CPU ボードの機能	12
5.1 機能	12
5.1.1 電源供給	12
5.1.2 オンボードデバッグ	12
5.1.3 インバータボード接続	13
5.1.4 シリアル通信	15
5.1.5 リセット回路	15
5.1.6 LED	16
5.1.7 CAN 通信	16
5.1.8 SPI 通信	16
5.1.9 Pmod	17
5.2 RX26T 端子機能一覧	18
6. 設計製造情報	20
7. ウェブサイトおよびサポート	20
改訂履歴	21

図目次

図 2-1 製品構成.....	4
図 4-1 CPU ボードのブロック図.....	6
図 4-2 CPU ボードのレイアウト.....	7
図 4-3 スペーサおよびネジの取り付け.....	7
図 4-4 ジャンパーピン、ジャンパー抵抗、LPF の初期設定.....	10
図 4-5 ボード接続例.....	11
図 5-1 ジャンパーJP2 の設定.....	12
図 5-2 CPU ボードとインバータボードおよび通信ボードの接続図.....	15

表目次

表 4-1 CPU ボード仕様一覧.....	5
表 4-2 ジャンパーピンの初期設定と機能.....	8
表 4-3 ジャンパー抵抗、LPF の初期設定と機能.....	9
表 5-1 1st インバータボード接続用コネクタ (CN1) ピンアサイン.....	13
表 5-2 1st インバータボード接続用コネクタ (CN2) ピンアサイン.....	13
表 5-3 2nd インバータボード接続用コネクタ (CN3) ピンアサイン.....	14
表 5-4 2nd インバータボード接続用コネクタ (CN4) ピンアサイン.....	14
表 5-5 SCI コネクタ (CN9) ピンアサイン.....	15
表 5-6 LED ピンアサイン.....	16
表 5-7 CAN 通信コネクタ(CN8)ピンアサイン-対応表.....	16
表 5-8 SPI 通信コネクタ(CN7)ピンアサイン-対応表.....	16
表 5-9 Pmod Type 3A モジュール接続用コネクタ(CN6)ピンアサイン-対応表.....	17
表 5-10 Pmod Type 6A モジュール接続用コネクタ(CN5)ピンアサイン-対応表.....	17
表 5-11 RX26T 端子機能一覧.....	18

1. 概要

MCB-RX26T Type C はモータ制御評価用の CPU ボードです。本製品をインバータボードと組み合わせて使うことで RX26T を使ったモータ制御を簡単に実現できます。

1.1 本書の前提と注意事項

1. ツール類使用の経験について：本書は、e2 studio などの統合開発環境（IDE）などのターミナルエミュレーションプログラムを使用した経験をすでにお持ちであるユーザを想定しています。
2. 開発対象の知識について：本書は、MCU、組み込みシステムに関して、サンプルプロジェクトを修正するために必要な基本的な知識をお持ちであるユーザを想定しています。
3. 本製品の使用には、静電防止バンドを使用してください。静電気を帯電している状態で本製品に触れると機器の故障や動作不安定の原因になります。
4. 本書に掲載のスクリーンショットは全て参考用です。実際の画面表示内容は、ご使用のソフトウェアや開発ツールのバージョンによっては異なる場合があります。

2. 製品構成

本キットは以下の部品で構成されています。

1. CPU ボード (RTK0EMXE30C00000BJ) x1
2. USB ケーブル x1
3. ネジ x4
4. スペーサ x4



(1)CPUボード



(2)USBケーブル



(3)ネジ
(4)スペーサ

図 2-1 製品構成

3. 製品注文情報


MCB-RX26T Type C の注文用製品型名 : RTK0EMXE30C00000BJ

4. ハードウェア仕様とデフォルト設定

4.1 ハードウェア仕様

CPU ボードの仕様を下記に示します。

表 4-1 CPU ボード仕様一覧

項目	仕様	
品名	CPU ボード	
基板型名	RTK0EMXE30C00000BJ	
対応インバータボード	RTK0EM0000B12020BJ	
外観	 <p>【注】 実物は写真と異なる場合があります。</p>	
搭載 MCU	製品グループ	RX26T グループ
	製品型名	R5F526TACDFM
	CPU 最大動作周波数	120MHz
	ビット数	32 ビット
	パッケージ / ピン数	LFQFP / 64 ピン
	ROM	256K バイト
MCU 入カクロック	10MHz (外部水晶発振子で生成)	
入力電源電圧	DC 5V, 3.3V(ジャンパーにより切り替え可能) 下記のどちらか一方を選択 <ul style="list-style-type: none"> 対応インバータボードからの電源供給 USB コネクタからの電源供給 	
デバッグ	E2OB (オンボードデバッグ回路)	
コネクタ	<ul style="list-style-type: none"> インバータボードコネクタ E2OB 用 USB コネクタ Renesas Motor Workbench 通信用 SCI コネクタ CAN 通信用スルーホール SPI 通信用スルーホール Pmod モジュール接続用コネクタ 	
スイッチ	MCU リセット用スイッチ	
LED	ユーザ制御用 LED x2、電源 LED x1	
ボード寸法	109mm (幅) × 109mm (長さ)	
使用温度	常温	
使用湿度	結露なきこと	
EMC 規格	欧州 : EN61326-1:2021 EMI : Class A EMS : Basic Electromagnetic environment	

4.2 ブロック図

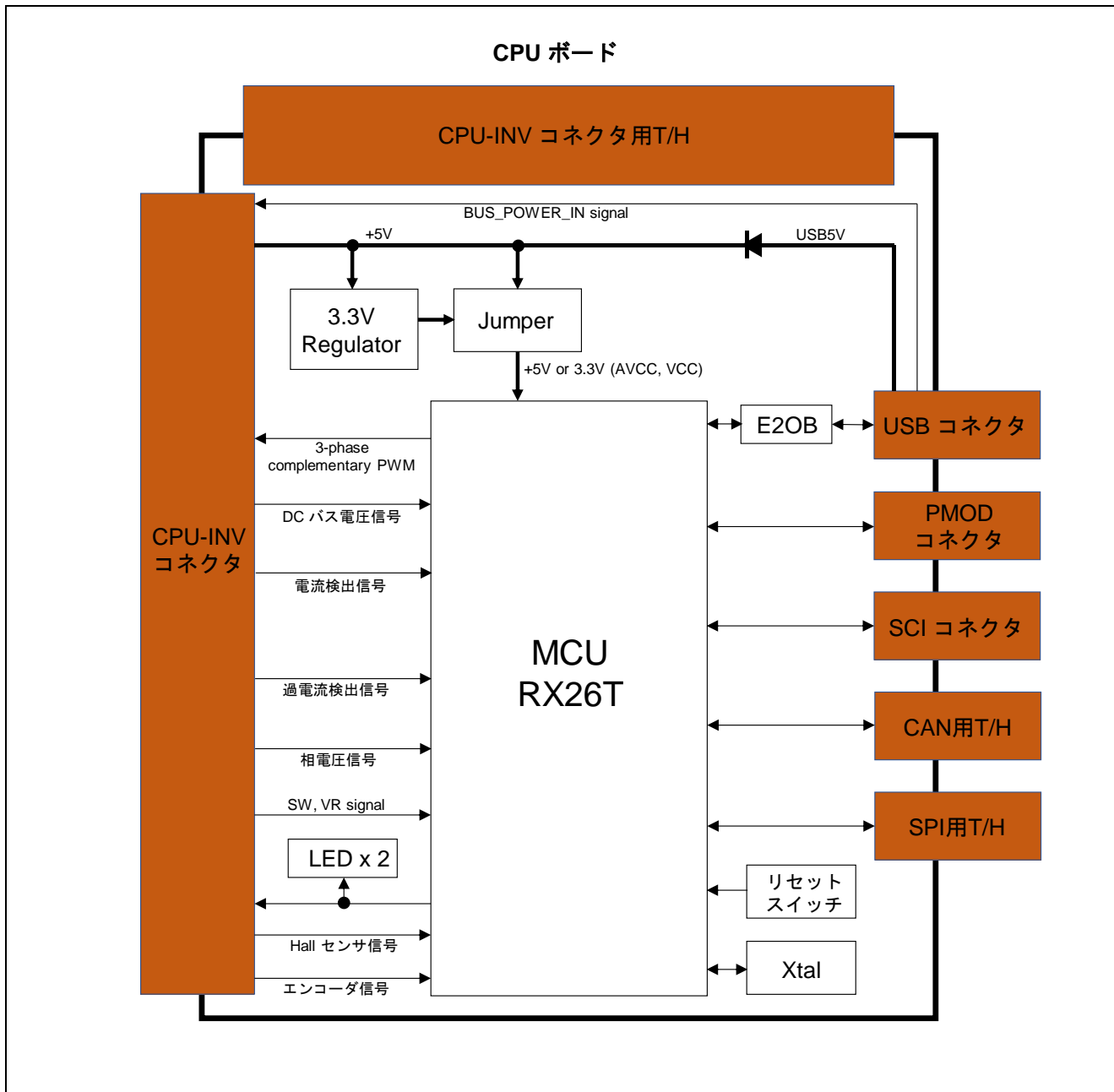


図 4-1 CPU ボードのブロック図

4.3 ボードレイアウト

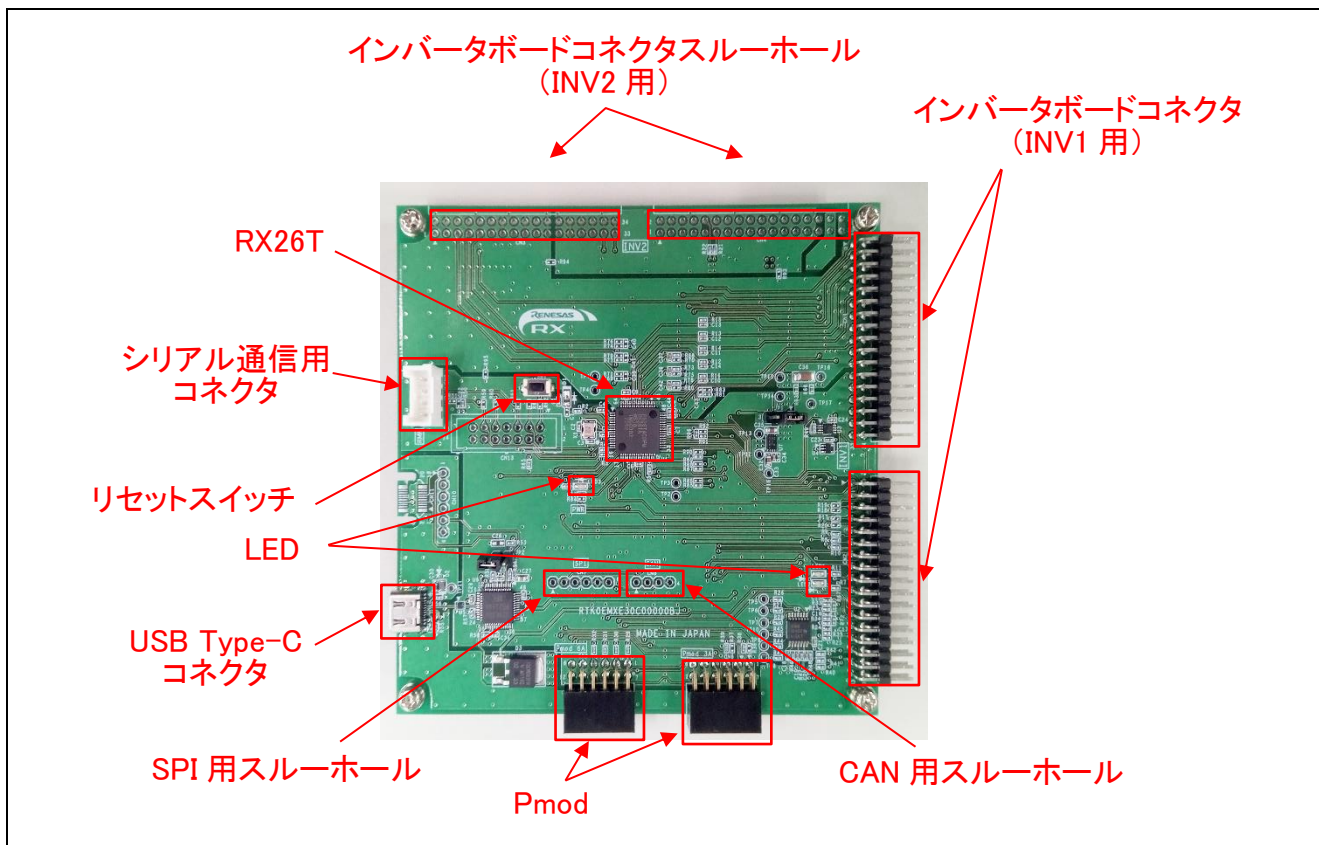


図 4-2 CPU ボードのレイアウト

4.4 スペーサ、ねじの取り付け

本製品を使用する前に同梱されているスペーサ、ネジを下記のように取り付けてください。

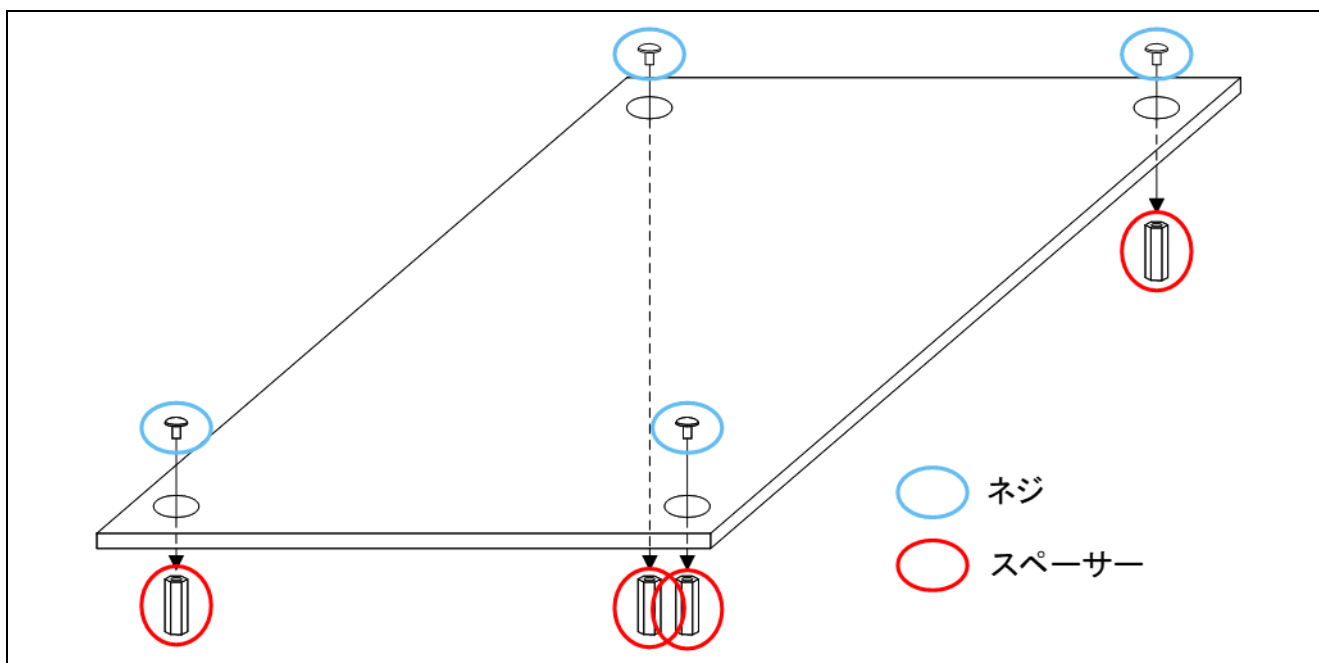


図 4-3 スペーサおよびネジの取り付け

4.5 ジャンパーの設定

ジャンパーピン(JP1,JP2)とジャンパー抵抗、LPFの初期設定と機能について下記に示します。

表 4-2 ジャンパーピンの初期設定と機能

JP No.	機能	設定(使用する機能)			初期設定
		オープン	1-2 ショート	2-3 ショート	
1	MCU 電圧選択	設定禁止	5V	3.3V	1-2 ショート
2	オンボードデバッグ	有効	無効	設定禁止	1-2 ショート

表 4-3 ジャンパー抵抗、LPF の初期設定と機能

抵抗・ コンデンサ	選択機能							初期設定 *3
	INV1	INV2	HV INV	IPS *1	Encoder	Pmod	Smart driver *2	
R67	-	-	-	-	short	-	-	short
R69	-	open	-	short	-	-	-	open
R71	-	short	-	open	-	-	-	open
C38	-	220pF	-	DNF	-	-	-	DNF
R72	-	-	-	-	short	-	-	short
R74	-	open	-	short	-	-	-	open
R76	-	short	-	open	-	-	-	open
C40	-	220pF	-	DNF	-	-	-	DNF
R77	-	open	-	short	-	-	-	short
R79	-	short	-	open	-	-	-	open
C41	-	220pF	-	DNF	-	-	-	DNF
R81	-	open	-	short	-	-	-	short
R83	-	short	-	open	-	-	-	open
C43	-	220pF	-	DNF	-	-	-	DNF
R85	-	open	-	-	short	-	-	short
R86	-	short	-	-	open	-	-	open
R87	-	open	-	-	short	-	-	short
R88	-	short	-	-	open	-	-	open
R89	-	open	short	-	-	-	short	short
R90	-	short	open	-	-	-	open	open
R91	-	open	short	-	-	-	short	short
R92	-	short	open	-	-	-	open	open
R68	680Ω	-	open	-	-	-	-	680Ω
R70	open	-	680Ω	-	-	-	-	open
R73	680Ω	-	open	-	-	-	-	680Ω
R75	open	-	680Ω	-	-	-	-	open
R78	680Ω	-	open	-	-	-	-	680Ω
R80	open	-	680Ω	-	-	-	-	open
R82	-	-	-	-	-	open	-	short
R84	-	-	-	-	-	short	-	open

- : 指定なし、オープン (DNF) または ショート

DNF : 搭載しない

INV1 : CN1、CN2 にインバータボードを接続

INV2 : CN3、CN4 にインバータボードを接続

HV INV : CN1、CN2 に PFC 対応の高電圧インバータボードを接続

*1 誘導位置センサ

*2 3相スマートゲートドライバ

*3 INV1、エンコーダ、スマートドライバを使用する場合。

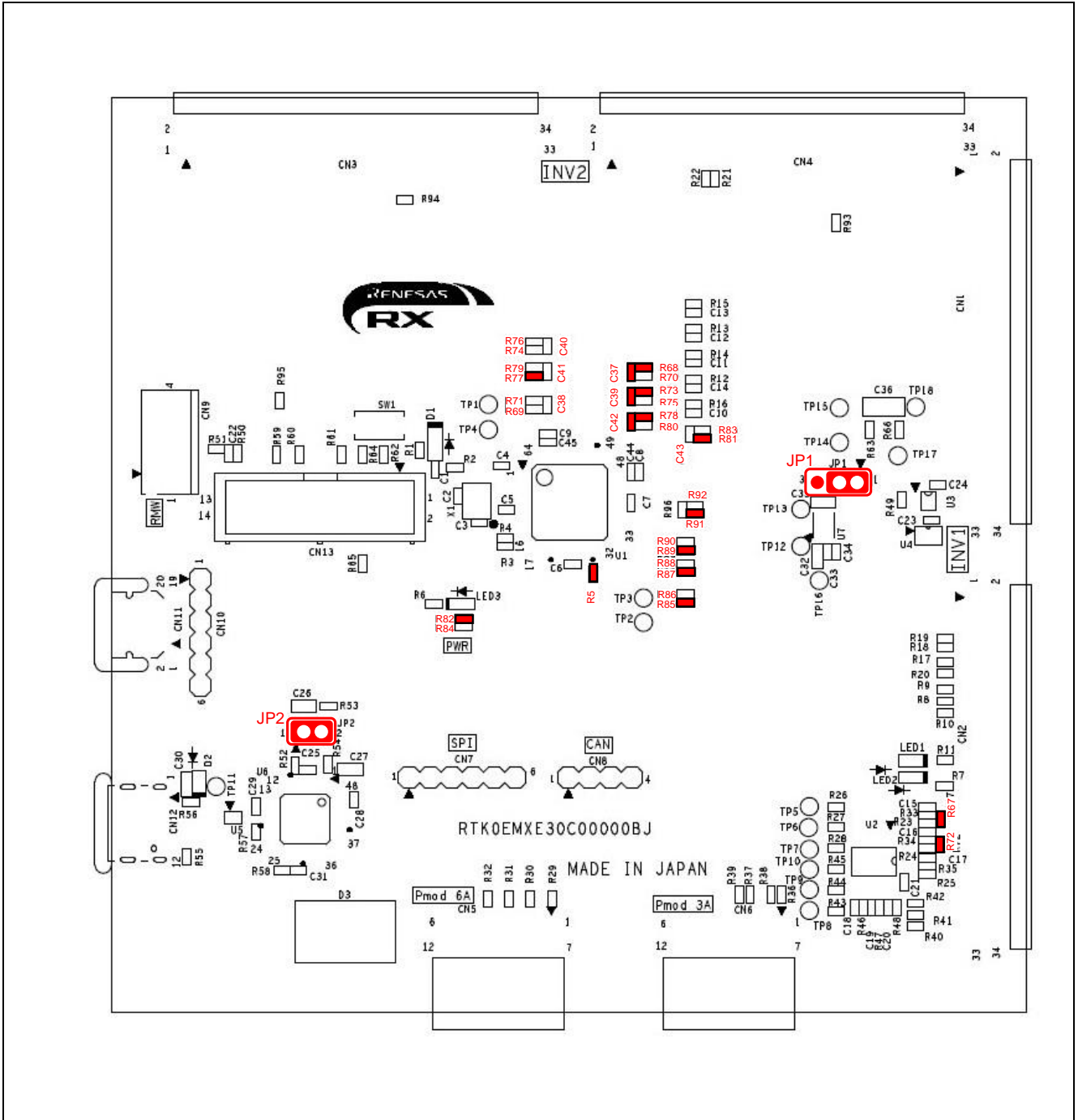


図 4-4 ジャンパーピン、ジャンパー抵抗、LPF の初期設定

4.6 ハードウェア接続

本製品をインバータボードキット(MCI-LV-1、型名: RTK0EM0000S04020BJ)および通信ボードキット(MC-COM、型名: RTK0EMXC90S00000BJ)と組み合わせて使用する際の接続例を図 4-5 に示します。

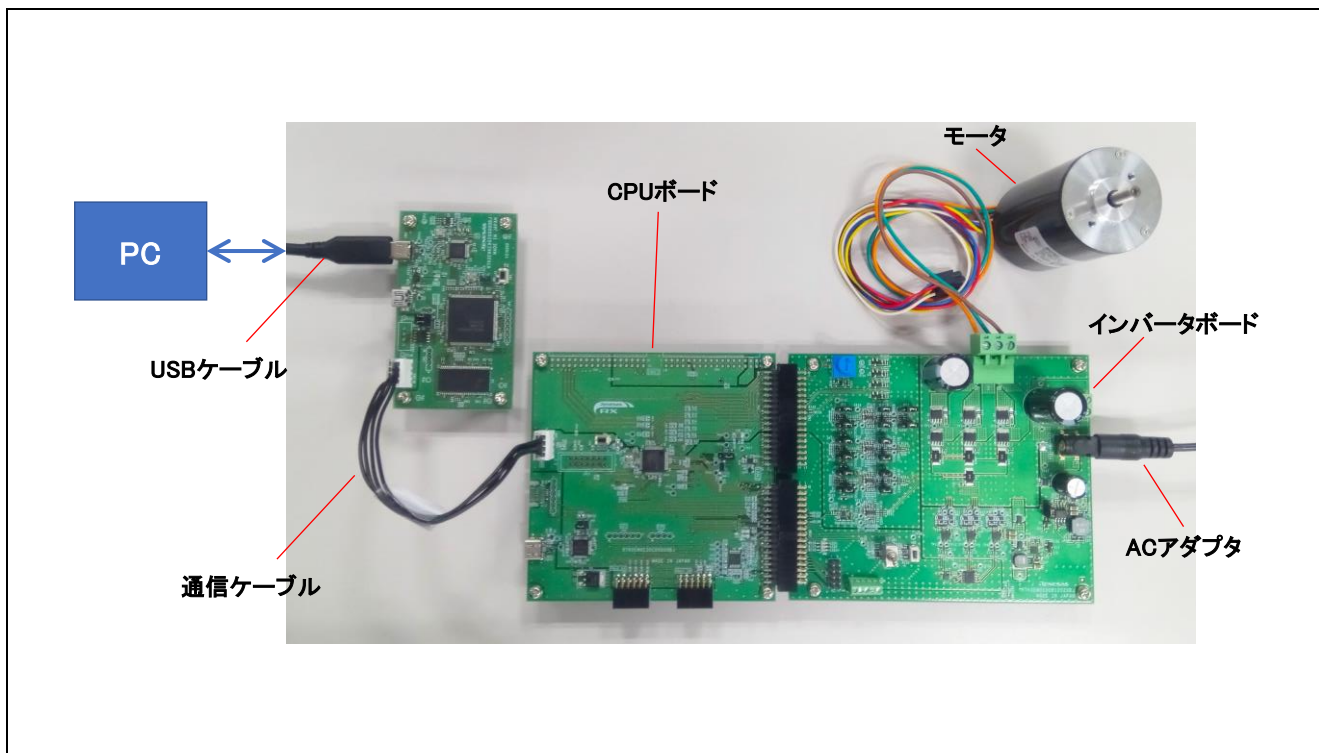


図 4-5 ボード接続例

5. CPU ボードの機能

本章では、CPU ボードの機能について説明しています。

5.1 機能

5.1.1 電源供給

インバータボードと接続しない場合は、USBコネクタから電源の供給を行ってください。インバータボードと接続する場合はUSBからの給電もしくはインバータボードからの給電が自動的に選択されます。USB給電が優先です。また、本製品はMCU駆動電圧を5Vと3.3Vから選択することが可能です。制御電圧の切り替えは表 4-2に示した通り、JP1で行います。

5.1.2 オンボードデバッグ

本製品にはオンボードデバッグ回路 E2 On-Board(以下、E2OB)が搭載されており、RX26T のプログラムの書き換えはE2OBを用いて行います。プログラムを書き換える場合、ジャンパーJP2 をオープンにし、CPU ボードと PC を USB ケーブルで接続してください。E2OB は E2 emulator Lite 相当のデバッグとして機能します。統合開発環境(例えば e2studio)あるいはフラッシュプログラミングツール(例えば Renesas flash programmer など)から接続する際には設定時にはデバッグ(ツール)の種類は「E2 emulator Lite」と設定してご利用ください。

プログラムを書き換えた後は、CPU ボードを動作させるために JP2 をショートしてください。

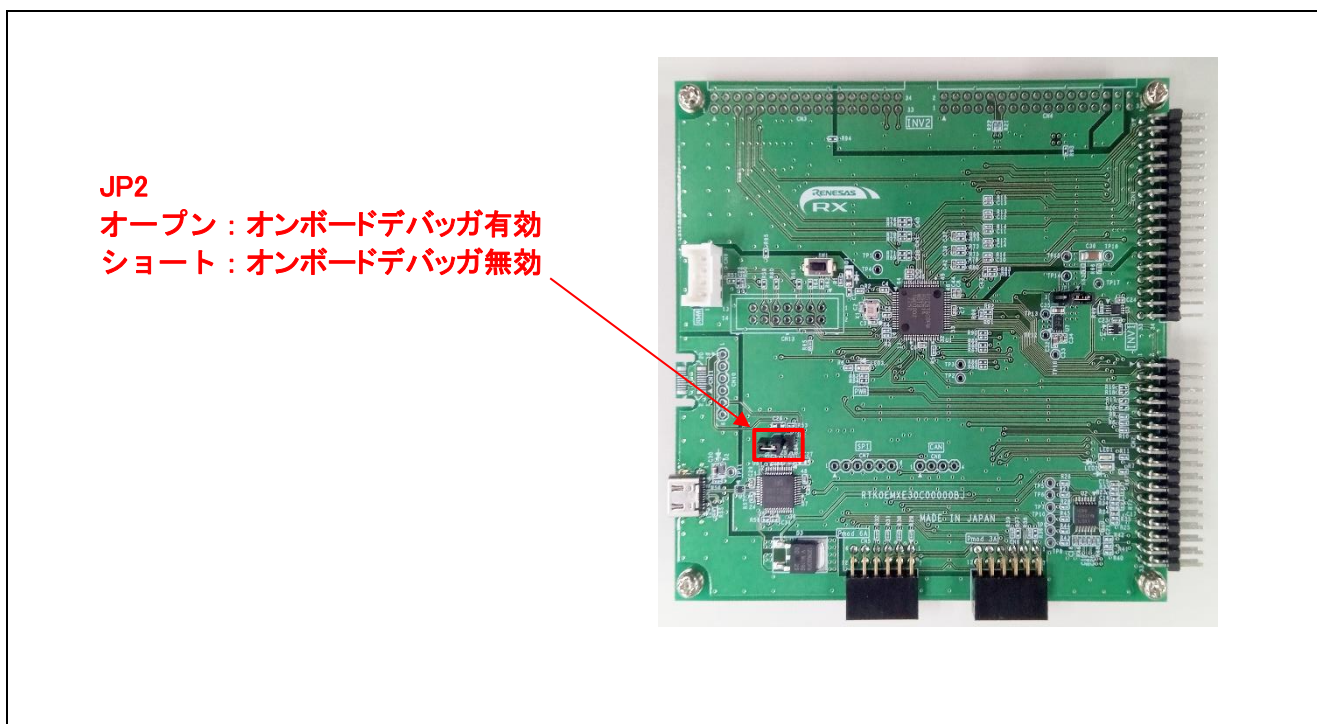


図 5-1 ジャンパーJP2 の設定

5.1.3 インバータボード接続

本製品はインバータボードを最大2台接続する事が可能です。1st インバータボード用にコネクタ、2nd インバータボード用にスルーホールを設けています。CN1,CN2 を介して1st インバータボードと接続、CN3,CN4(コネクタの実装が必要)を介して2nd インバータボードと接続を行います。コネクタのピンアサインを表5-1、表5-2、表5-3、表5-4に示します。

表 5-1 1st インバータボード接続用コネクタ (CN1) ピンアサイン

端子 No	端子機能	RX26T 接続端子	端子 No	端子機能	RX26T 接続端子
1	HV Temperature	P46/AN006 (*)	2	AGND	- (AVSS)
3	VPN	P43/AN003	4	AGND	- (AVSS)
5	IU	P40/AN000	6	NC	-
7	IV	P41/AN001	8	NC	-
9	IW	P42/AN002	10	NC	-
11	VU	P44/AN004 (*)	12	VV	P45/AN005 (*)
13	VW	P46/AN006 (*)	14	AGND	- (AVSS)
15	VPFC	P44/AN004 (*)	16	NC	-
17	VR / IPFC2	P47/AN206	18	AGND	- (AVSS)
19	AVCC	- (AVCC)	20	AVCC	- (AVCC)
21	AGND	- (AVSS)	22	AGND	- (AVSS)
23	VCC	- (VCC)	24	VCC	- (VCC)
25	GND	- (VSS)	26	GND	- (VSS)
27	UN	P74/GTIOC0B	28	GND	- (VSS)
29	UP	P71/GTIOC0A	30	GND	- (VSS)
31	VN	P75/GTIOC1B	32	GND	- (VSS)
33	VP	P72/GTIOC1A	34	GND	- (VSS)

(*) ジャンパー抵抗の設定により排他で割り当てられる

表 5-2 1st インバータボード接続用コネクタ (CN2) ピンアサイン

端子 No	端子機能	RX26T 接続端子	端子 No	端子機能	RX26T 接続端子
1	WN	P76/GTIOC2B	2	GND	- (VSS)
3	WP	P73/GTIOC2A	4	GND	- (VSS)
5	DRV_SCK	PB3/RSPCKA	6	DRV_RXD	PB0/MOSIA
7	DRV_TXD	PB4/MISOA	8	DRV_CS	PD6/SSLA0
9	BUS_POWER_IN	-	10	INV_CONNECTED	-
11	SAFE_LOCK	-	12	OC#	P96/GTETRGB
13	DRV_nFault	P70/GTETRGA (*)	14	DRV_EN	P22
15	CON_MOT_SEL	P90 (*)	16	SW1	P21
17	SW2	P20	18	LED1	P65
19	LED2	PB5 (*)	20	NC	-
21	HALL_U	P11/IRQ1	22	HALL_V	P00/IRQ2
23	HALL_W	PE2/IRQ0	24	SIO_SDA	PB2/SDA
25	SCK_SCL	PB1/SCL	26	CSN_IRQN/ENC_Z	P01/GTETRGC
27	IPS_A ENC_A	P52/AN200 (*) P94/GTIOC5A (*)	28	IPS_A#	P53/AN201 (*)
29	IPS_B ENC_B	P54/AN202 (*) P91/GTIOC5B (*)	30	IPS_B#	P64/AN210 (*)
31	GND	- (VSS)	32	GND	- (VSS)
33	+5V	-	34	+5V	-

(*) ジャンパー抵抗の設定により排他で割り当てられる

表 5-3 2nd インバータボード接続用コネクタ (CN3) ピンアサイン

端子 No	端子機能	RX26T 接続端子	端子 No	端子機能	RX26T 接続端子
1	NC	-	2	AGND	- (AVSS)
3	VPN	P64/AN210 (*)	4	AGND	- (AVSS)
5	IU	P52/AN200 (*)	6	NC	-
7	IV	P53/AN201 (*)	8	NC	-
9	IW	P54/AN202 (*)	10	NC	-
11	NC	-	12	NC	-
13	NC	-	14	AGND	- (AVSS)
15	NC	-	16	NC	-
17	NC	-	18	AGND	- (AVSS)
19	AVCC	- (AVCC)	20	AVCC	- (AVCC)
21	AGND	- (AVSS)	22	AGND	- (AVSS)
23	VCC	- (VCC)	24	VCC	- (VCC)
25	GND	- (VSS)	26	GND	- (VSS)
27	UN	P90/GTIOC6B (*)	28	GND	- (VSS)
29	UP	P93/GTIOC6A	30	GND	- (VSS)
31	VN	P91/GTIOC5B (*)	32	GND	- (VSS)
33	VP	P94/GTIOC5A (*)	34	GND	- (VSS)

(*) ジャンパー抵抗の設定により排他で割り当てられる

表 5-4 2nd インバータボード接続用コネクタ (CN4) ピンアサイン

端子 No	端子機能	RX26T 接続端子	端子 No	端子機能	RX26T 接続端子
1	WN	P92/GTIOC4B	2	GND	- (VSS)
3	WP	P95/GTIOC4A	4	GND	- (VSS)
5	NC	-	6	NC	-
7	NC	-	8	NC	-
9	BUS_POWER_IN	-	10	INV_CONNECTED	-
11	SAFE_LOCK	-	12	OC#	P70/GTETRGA (*)
13	NC	-	14	NC	-
15	NC	-	16	NC	-
17	NC	-	18	NC	-
19	NC	-	20	NC	-
21	NC	-	22	NC	-
23	NC	-	24	NC	-
25	NC	-	26	NC	-
27	NC	-	28	NC	-
29	NC	-	30	NC	-
31	GND	- (VSS)	32	GND	- (VSS)
33	+5V	-	34	+5V	-

(*) ジャンパー抵抗の設定により排他で割り当てられる

インバータボードおよび通信ボードとの接続例を図 5-2 に示します。INV2 接続時は CN3, CN4 を実装し、ジャンパー抵抗と LPF を「4.5 ジャンパーの設定」の設定に従って実装してください。

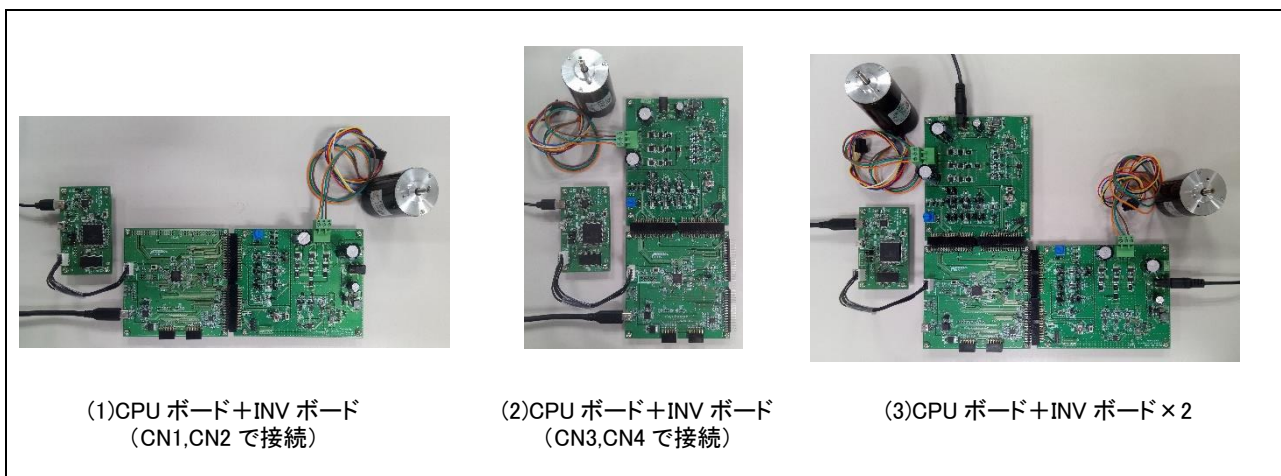


図 5-2 CPU ボードとインバータボードおよび通信ボードの接続図

5.1.4 シリアル通信

Renesas Motor Workbench を使用したシリアル通信の為、本製品は SCI コネクタを設けております。SCI コネクタのピンアサインを表 5-5 に示します。

表 5-5 SCI コネクタ (CN9) ピンアサイン

端子 No.	端子機能	RX26T 接続端子
1	GND	-
2	マイコン受信側	PD5/RXD1
3	マイコン送信側	PD3/TXD1
4	VCC	-

5.1.5 リセット回路

本製品では、MCU をパワーオンリセットまたは外部リセットできるようにリセット回路を搭載しています。MCU を外部リセットするためにはタクトスイッチ (SW1) を押してください。

5.1.6 LED

本製品は、プログラムデバッグやシステムで使用できるようポートと LED を 2 個搭載しています。対応ポートから LOW 出力すると点灯、HIGH 出力すると消灯します。LED に対応するピンアサインを表 5-6 に示します。

表 5-6 LED ピンアサイン

RX26T 端子		LED1	LED2
P65	HIGH 出力	消灯	-
	LOW 出力	点灯	-
PB5	HIGH 出力	-	消灯
	LOW 出力	-	点灯

5.1.7 CAN 通信

本製品は、CAN 通信用のスルーホールを設けています。ただし、ドライバは搭載していません。CAN 通信コネクタのピンアサインを表 5-7 に示します。

表 5-7 CAN 通信コネクタ(CN8)ピンアサイン-対応表

端子 No	RX26T 端子
1	VCC
2	P92/CTX0
3	P93/CRX0
4	VSS

5.1.8 SPI 通信

本製品は SPI 通信用のスルーホールを設けています。SPI 通信コネクタのピンアサインを表 5-8 に示します。

表 5-8 SPI 通信コネクタ(CN7)ピンアサイン-対応表

端子 No	RX26T 端子
1	PD6/SSLA0
2	PB0/MOSIA
3	PB4/MISOA
4	PB3/RSPCKA
5	VSS
6	VCC

5.1.9 Pmod

本製品は、Pmod モジュール接続用のコネクタを 2 個備えています。ピンアサインを表 5-9、表 5-10 に示します。

表 5-9 Pmod Type 3A モジュール接続用コネクタ(CN6)ピンアサイン-対応表

端子 No	RX26T 端子	端子 No	RX26T 端子
1	PD6_CTS1#	7	PD7_IRQ8
2	PD4_TXD12	8	PB5
3	PB6_RXD12	9	P95
4	PB4_MISOA	10	P93
5	VSS	11	VSS
6	VCC	12	VCC

表 5-10 Pmod Type 6A モジュール接続用コネクタ(CN5)ピンアサイン-対応表

端子 No	RX26T 端子	端子 No	RX26T 端子
1	PD7_IRQ8	7	PD4
2	PB5	8	PB6
3	PB1_SCL	9	P95
4	PB2_SDA	10	P93
5	VSS	11	VSS
6	VCC	12	VCC

5.2 RX26T 端子機能一覧

表 5-11 RX26T 端子機能一覧

ピン番号	RX26T 端子機能	信号機能
1	EMLE	Emulator
2	IRQ2	HALL_V
3	VCL	-
4	MD	Emulator
5	GTETRGC/(IRQ4)	ENC_Z / CSN_IRQN
6	RES#	Emulator
7	XTAL	Crystal
8	VSS	-
9	EXTAL	Crystal
10	VCC	-
11	IRQ0	HALL_W
12	TRST#/PD7/IRQ8	Emulator / INT
13	TMS/SSLA0/CTS1#	Emulator / UART / SPI
14	TDI/RXD1	Emulator / UART
15	TCK/TXD12/PD4	Emulator / UART
16	TDO/TXD1	Emulator / UART
17	RXD12/PB6	UART
18	PB5	RESET/LED2
19	PB4/MISOA	UART / SPI
20	RSPCKA	SPI
21	SDA	I2C
22	SCL	I2C
23	MOSIA/TMO0	SPI
24	VCC	-
25	GTETRGB/POE4#	OC#
26	VSS	-
27	P95/GTIOC4A	GPIO
28	GTIOC5A	ENC_A
29	P93/CRX0/GTIOC6A	GPIO / CRX
30	CTX0/GTIOC4B	CTX
31	GTIOC5B	ENC_B
32	P90/GTIOC6B	CON_MOT_SEL
33	GTIOC2B/MTIOC4D	WN
34	GTIOC1B/MTIOC4C	VN
35	GTIOC0B/MTIOC3D	UN
36	GTIOC2A/MTIOC4B	WP
37	GTIOC1A/MTIOC4A	VP
38	GTIOC0A/MTIOC3B	UP
39	GTERTGA/POE0#/IRQ5	nFault
40	VCC	-
41	VSS	-
42	P22/TMO4	DRV_EN
43	P21	SW1
44	P20/IRQ7	SW2
45	P65	LED1
46	AN210	IPS_B#
47	AVCC	-
48	AVSS	-
49	AN202	IPS_B
50	AN201	IPS_A#
51	AN200	IPS_A
52	AN206	VR
53	AN006	VW
54	AN005	VV

ピン番号	RX26T 端子機能	信号機能
55	AN004	VU
56	AN003	VDC
57	AN002	IW
58	AN001	IV
59	AN000	IU
60	NC	-
61	AVCC	-
62	AVSS	-
63	NC	-
64	IRQ1	HALL_U

6. 設計製造情報

本製品の設計製造情報は、[renesas.com](https://www.renesas.com) から入手できます。

7. ウェブサイトおよびサポート

RX ファミリの MCU とそのキットに関する学習や、ツールやドキュメントのダウンロード、技術サポートなどは、下記の各ウェブサイトを通じて利用できます。

- ・ RX 製品情報 [renesas.com/rx](https://www.renesas.com/rx)
- ・ Renesas サポート [renesas.com/support](https://www.renesas.com/support)

改訂履歴

Rev.	発行日	改訂内容	
		ページ	ポイント
1.00	2023年8月25日	－	初版

MCB-RX26T Type C ユーザーズマニュアル

発行年月日 2023年8月25日 Rev. 1.00

発行 ルネサス エレクトロニクス株式会社
〒135-0061 東京都江東区豊洲 3-2-24 (豊洲フォレシア)

MCB-RX26T Type C ユーザーズマニュアル