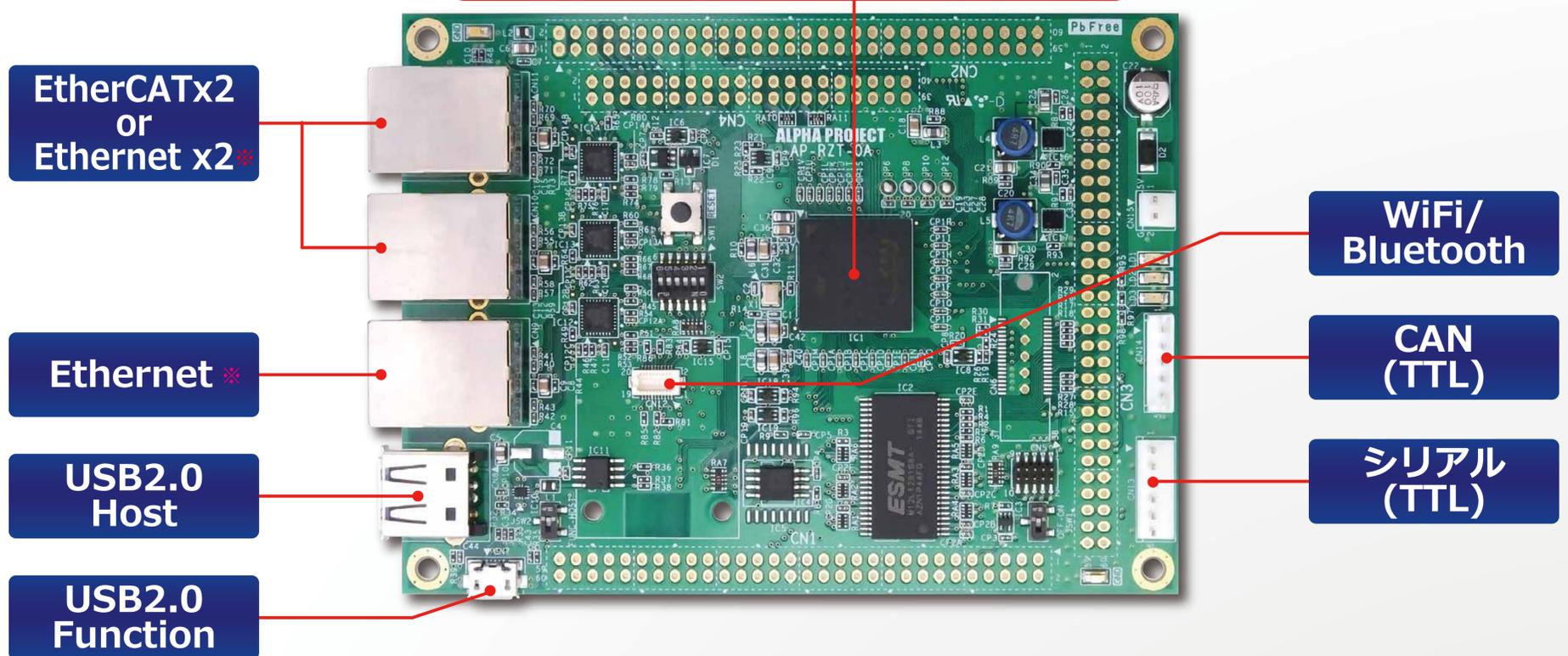


AP-RZT-0A

RZ/T1搭載 CPUボード

高速リアルタイム制御と産業ネットワーク対応

RZ/T1 600MHz (R-INエンジン搭載)
密結合メモリ 512KB+内蔵RAM 1MB



※ Ethernet は最大2ポート使用することができます。

Bluetooth



Renesas R-IN

EtherCAT 対応

ソフトウェアサポート



μITRON4.0仕様 リアルタイムOS 「μC3」

μC3は、イー・フォース社のμITRON OSです。
割り込み応答性を重視した設計で、高度なリアルタイム制御を実現します。



EtherCATスレーブ用ソフトウェア
「JS-EtherCAT Professional SDK」

JS-EtherCAT Professional SDKは、JSLテクノロジー社のEtherCATソフトウェアです。
EtherCATスレーブの基本コンポーネントにより、EtherCAT通信を評価いただけます。



統合開発環境
「Embedded Workbench for ARM」

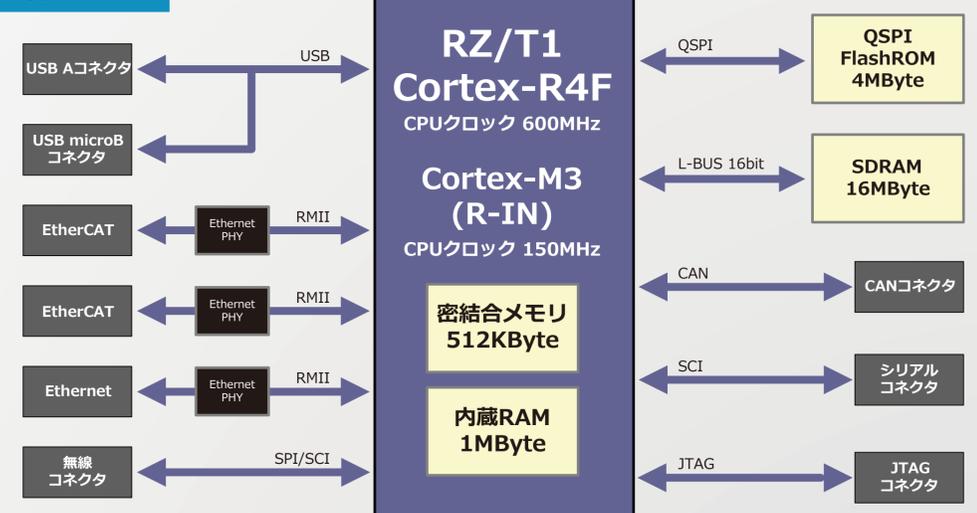
EWARMは、IARシステムズ社のRZ/T1向け統合開発環境です。
RZ/T1に内蔵されたCortex-R4FとR-INエンジンの両方のCPUコアに対応した開発環境です。



GCC開発環境

KPIT GNU GCCとE2Studioの組合せにより、無償で統合開発環境が構築可能です。
E2Studioでは、デバイスドライバを自動生成するコード生成プラグインをサポートします。

構成



アプリケーション例



マスター側

EtherCATによる
産業イーサネット機能を用いた
機器制御例



スレーブ側



モーター



コントローラ



EtherCAT
スレーブ機器

詳細仕様

機能	仕様
CPU	RZ/T1 Cortex-R4F 600MHz, Cortex-M3 150MHz
メモリ	QSPI FlashROM 4MByte, 密結合メモリ 512KByte, 内蔵RAM 1MByte
EtherCAT	EtherCAT 2ポート
Ethernet	10/100BASE-TX 1ポート or 2ポート
USB	USB2.0 High-Speed対応 Host 1ポート, Function 1ポート
無線LAN	IEEE802.11b.g.n (モジュールオプション)
Bluetooth	Bluetooth Low Energy (モジュールオプション)
Encoder	EnDat2.2, BiSS対応インタフェース
寸法	120×90mm
動作環境	-20～70℃