

有刷直流马达驱动芯片

特性

- 低待机电流：0.1uA
- 低工作电流：10uA
- 工作电压范围：2~6.5V
- 最大持续电流 1.4A，峰值电流 2.2A
- 内部集成续流二极管
- 集成过热保护
- 封装：SOP8

应用

- 遥控玩具飞机尾翼马达驱动
- 遥控玩具飞机舵机马达驱动
- 2-4 节干电池玩具马达驱动
- 单节锂电池供电的马达驱动

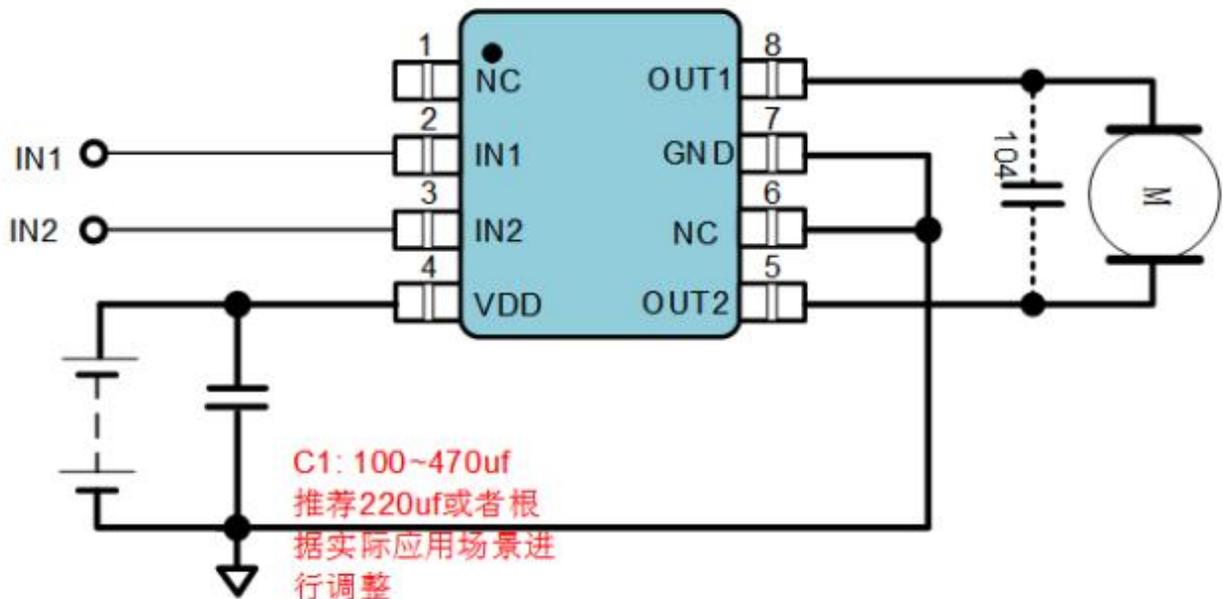
概述

117B 为一款专用于小型有刷直流电机控制的驱动芯片。该芯片采用 H 桥电路结构，内置 P/N MOSFET 功率开关，可为电机提供正转、反转、刹车以及待机四种控制模式。

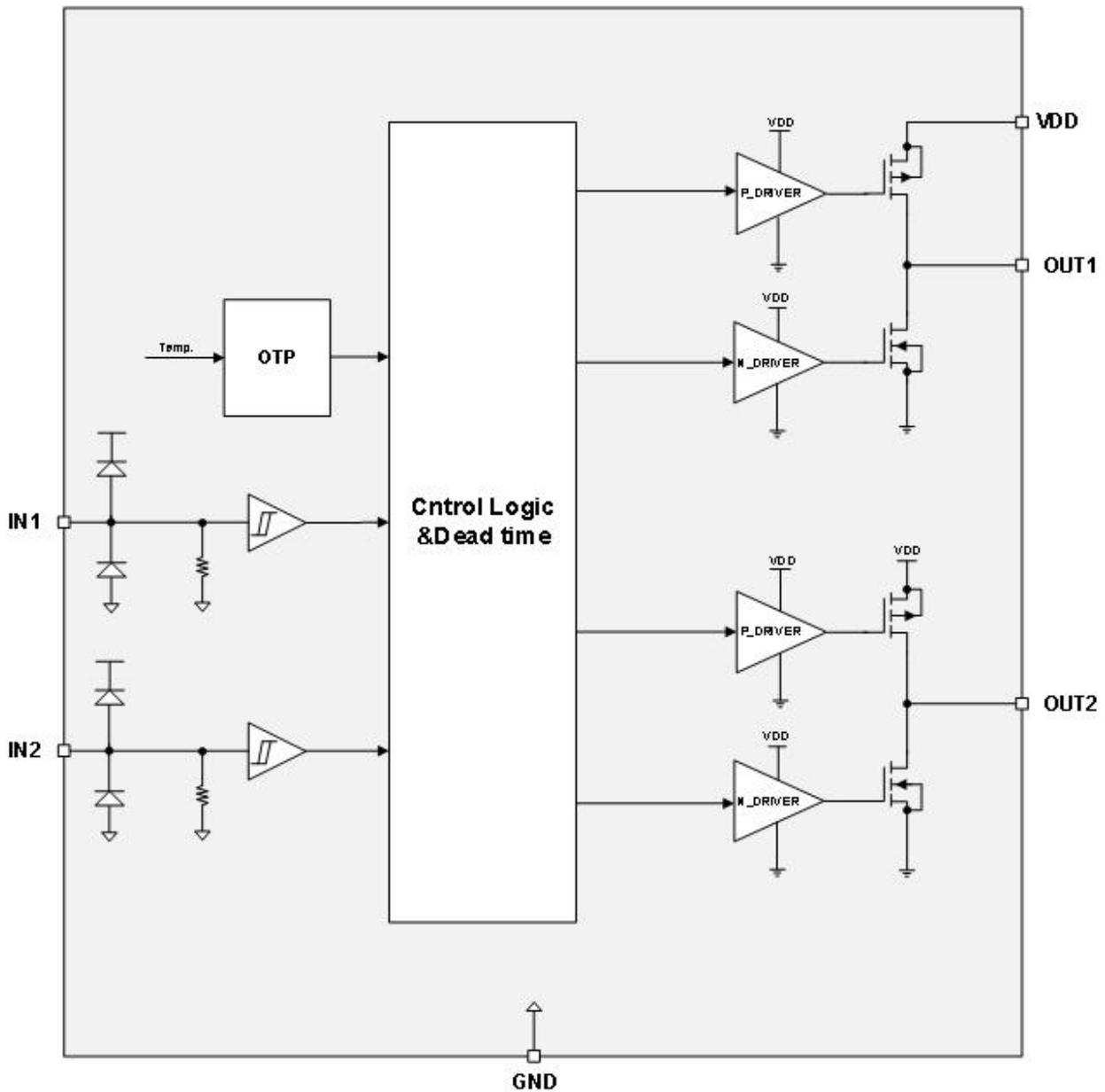
该芯片具有宽工作电压范围，2V~6.5V。在环境温度为 25℃，VDD=6V 的情况下，该芯片向电机负载提供持续电流高达 1.4A，最大峰值电流高达 2.2A。

芯片内部集成了过温度保护电路，当结温度超过 150℃（典型值）时，芯片内部电路关闭功率管，停止输出电流，待结温度下降到 130℃ 的安全温度后，芯片再重新恢复工作。该过温度保护可避免芯片因过温而烧毁。

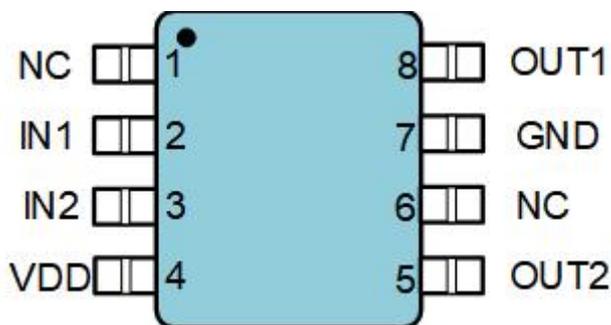
典型应用



功能方框图



管脚信息（SOP8）



管脚号	管脚名	描述
1	NC	未连接引脚。
2	IN1	正转控制信号输入端。
3	IN2	反转控制信号输入端。
4	VDD	输入电源。
5	OUT2	反转驱动输出端。
6	NC	未连接引脚。
7	GND	芯片地。
8	OUT1	正转驱动输出端。

极限参数

参数	最小值	最大值	单位
VDD	-0.3	7	V
OUT1、OUT2	-0.3	7	
IN1、IN2	-0.3	7	
最大持续输出电流	-	1.4	A
输出峰值电流	-	2.2	
存储温度	-55	150	°C
封装热阻	Θ_{ja}	130	°C/W

注：任何超出极限参数范围的应力可能会造成芯片的损坏或者存在潜在的损坏。以上仅为芯片的极限参数，但并不表示芯片可以在超出**推荐工作条件**所示的应力下长期可靠地进行工作。

推荐工作条件

参数	最小值	最大值	单位
VDD	2	6.5	V
IN1、IN2	0	VDD	
OUT1 至 OUT2 持续输出电流①	0	±1	A
推荐工作环境温度	-25	85	°C

① 实际输出电流能力受实际功率耗散、封装热阻、PCB 布局以及内部过温保护影响。

电气特性

如无特殊说明，VDD=5V，Ta=25°C

符号	参数	测试条件	最小值	典型值	最大值	单位
输入电源						
I _{DD_SDBY}	输入电源待机电流	IN1=IN2="L" 或悬空，无负载	-	0.1	1	uA
I _{VDDQ}	输入电源电流	IN1="H"或 IN2="H"，无负载	-	10	20	
输入逻辑特性						
V _{IN+}	IN1,2 输入逻辑信号正向翻转阈值	IN1 或 IN2 上升	-	-	2.3	V
V _{IN-}	IN1,2 输入逻辑信号负向翻转阈值	IN1 或 IN2 下降	0.5	-	-	
R _{PDN}	逻辑输入端下拉电阻	-	-	1.5	-	MΩ
I _{IN+}	输入高电平时逻辑输入端电流	V _{IN1,2} =3V	-	2.5	5	uA
I _{IN-}	输入低电平时逻辑输入端电流	V _{IN1,2} =0V	-1	0	1	
驱动器特性						
R _{ON}	功率管导通电阻，PMOS+NMOS	对角输出电流 I _O =±100mA	-	0.40	-	Ω
	功率管导通电阻，PMOS+NMOS	对角输出电流 I _O =±800mA	-	0.50	-	
V _{F_P}	PMOS 体二极管正向电压	I _F =500mA		0.8	-	V
V _{F_N}	NMOS 体二极管正向电压	I _F =-500mA		0.75	-	
芯片过温度保护①						
T _{SD}	过温度保护点	温度上升	-	150	-	°C
T _{HYS}	过温度保护迟滞温度	温度下降	-	30	-	

功能描述

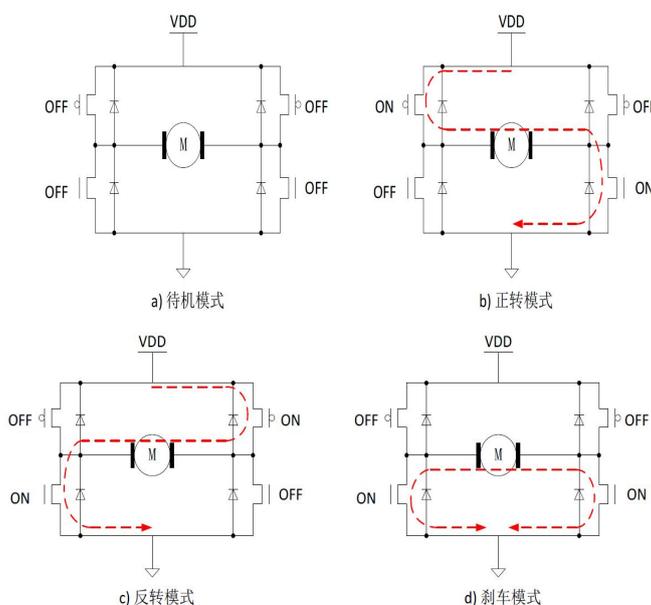
117B 为一款专用于小型直流有刷电机控制的驱动芯片。该芯片采用 H 桥电路结构，内置 P/N MOSFET 功率开关，可为电机提供正转、反转、刹车以及待机四种控制模式。该芯片具有宽工作电压范围，2V~6.5V。在环境温度为 25℃，VDD=6V 的情况下，该芯片向电机负载提供持续电流高达 1.4A，最大峰值电流高达 2.2A。为了保证芯片安全工作，芯片内部集成了过温度保护。

输入逻辑控制

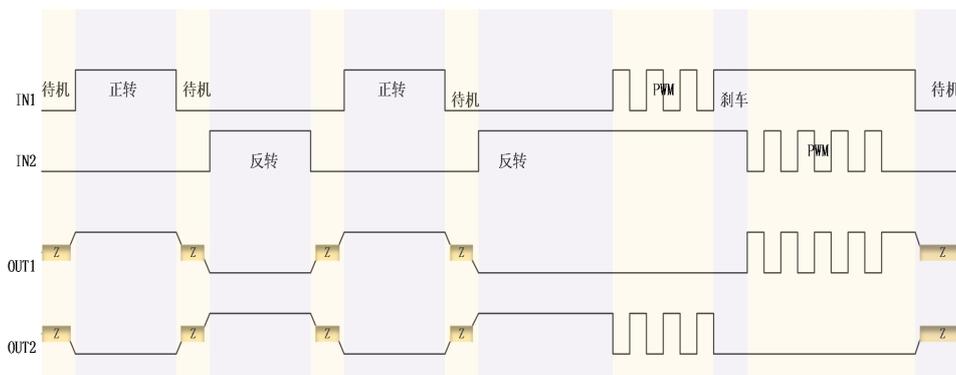
通过输入信号 IN1 和 IN2 可对电机进行如正转、反转、刹车以及待机四种模式控制。

控制真值表如下：

IN1	IN2	OUT1	OUT2	控制模式
0	0	Z	Z	待机(a)
1	0	1	0	正转(b)
0	1	0	1	反转(c)
1	1	0	0	刹车(d)



典型驱动波形：



防止功率管穿通电路

在全桥驱动电路中，同一半桥的高边PMOS 功率管和低边NMOS 功率管共同导通的状态称为功率管穿通状态。功率管穿通会导致电源至地的瞬态大电流，该电流会引起额外的功耗损失，极端情况下会烧毁芯片。通过内置死区时间，可避免功率管穿通。

过温度保护

由于内部 MOS 的有限导通电阻，当芯片向负载提供电流时，芯片就会发热，结温度升高。该温度上升与功率管导通电阻、输出电流大小、环境温度以及电路板的布局有密切关系。芯片内部集成了感知结温度异常的过温度保护电路，能实时监控芯片温度异常并提供保护。当结温度超过 150°C（典型值）时，芯片内部电路关闭功率管，停止输出电流，待结温度下降到 130°C 的安全温度后，芯片再重新恢复工作并按照输入对功率管进行开关控制。该过温度保护可避免芯片因过温而烧毁，同时可以避免因温度上升导致的封装塑料冒烟、起火等严重安全事故。

驱动器功耗

芯片内部驱动器功率MOSFET的导通电阻是影响芯片功耗的主要因素，其他静态电流产生的静态功耗被忽略不计。驱动器功耗的计算公式为：

$$P_D = I_M^2 * R_{ON} \quad \text{①}$$

其中 I_M 表示流过电机负载电流， R_{ON} 表示H桥对角线功率MOSFET 的总导通电阻。

注意：功率MOSFET 的导通电阻随着温度的升高而升高，在计算驱动器的最大持续输出电流以及功耗时必须考虑导通电阻的温度特性。

驱动器最大持续功耗

该芯片内置过温保护电路，因此当驱动器耗散功率过大时，内部保护电路将进入热关断保护状态。在热关断保护状态下，马达将无法正常工作。驱动器最大持续功耗的计算公式为：

$$P_{D_MAX} = (150^\circ\text{C} - T_A) / \theta_{JA} \quad \text{②}$$

其中150°C为芯片内部设定热关断保护温度点， T_A 为芯片工作的环境温度(°C)， θ_{JA} 为芯片的结到环境的热阻(单位°C/W)。

注意：驱动器的最大持续功耗与环境温度、封装形式以及散热设计等因素有关。

驱动器最大持续输出电流

根据驱动器功耗以及驱动器最大持续功耗可计算出驱动器的最大持续输出电流。根据①和②式，最大可持续电流计算公式为：

$$I_{M_MAX} = \sqrt{(150 - T_A) / (\theta_{JA} * R_{ON_T})} \quad \text{③}$$

其中的 R_{ON_T} 为考虑温度特性后的功率MOSFET 导通内阻。

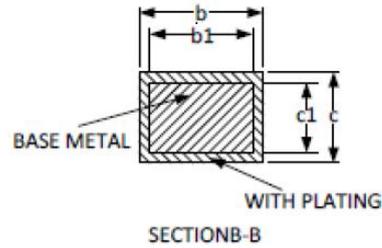
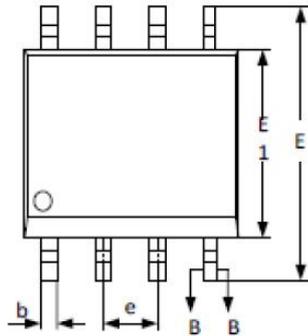
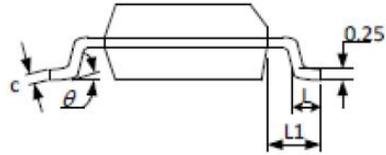
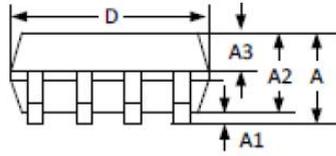
注意：驱动器的最大持续输出电流与环境温度、封装形式、散热设计以及功率MOSFET 的导通电阻等因素有关。

马达内阻选择

由于驱动器内部功率MOSFET有限的导通电阻，驱动器的最大持续输出电流有限。如果驱动器所驱动马达内阻极小，其堵转电流超过驱动器所能承受的最大持续输出电流太多，则很容易导致马达驱动电路进入过热保护状态，玩具车在跑动或者反复前进、后退时将出现抖动现象。在进行马达驱动芯片选型时，必须考虑马达的内阻。

封装信息

SOP8_8L



SYMBOL	MILLIMETER		
	MIN	NOM	MAX
A	--	--	1.77
A1	0.08	0.18	0.28
A2	1.20	1.40	1.60
A3	0.55	0.65	0.75
b	0.39	--	0.48
b1	0.38	0.41	0.43
c	0.21	--	0.26
c1	0.19	0.20	0.21
D	4.70	4.90	5.10
E	5.80	6.00	6.20
E1	3.70	3.90	4.10
e	1.27BSC		
L	0.50	0.65	0.80
L1	1.05BSC		
theta	0	--	8°

注：本公司有权对该产品提供的规格进行更新、升级和优化，客户在试产或下订单之前请与本公司销售人员获取最新的产品规格书。