

热敏机芯承认书

产品名称：2 寸热敏打印机芯

产品型号：PT486F-B

供方		
编制	审核	承认
林丽婷	林扬	任小微
2011.08.13	2011.08.15	2011.08.16
供货公司：厦门普瑞特科技有限公司 公司电话：0592-5932525 传真：0592-5930505 地址：福建省厦门市高崎南 12 路 8 号 （艾德航空工业园）4、5 楼 联系人：任小微		

客户		
编制	审核	承认
产品用户： 公司电话： 传真： 地址： 联系人：		

微型热敏打印机芯

PT486F- B 系列



由于技术改进所进行的参数及材料更改我司均会跟客户确认，确认后才进行物料更改。

本规格书最新版本可直接与厦门普瑞特科技有限公司联系或上公司网站进行下载
公司不断会推出新的机芯产品，如有其它需要，可上公司网站进行查询。

公司网址： www.prttech.com

更改记录

版本	日期	更改内容	更改	审核	承认
1.0	2011.08.16	——	林丽婷	林扬	任小微
1.1	2011.10.14	胶辊尺寸变更 (P20)	林丽婷	余联锭	任小微
1.2	2012.04.25	步进马达额定电压变更 (P9)	邱金香	林扬	任小微
1.3	2012.08.02	1、增加一幅客户开关旋转中心尺寸图 (P19) 2、修正 FPC 相关尺寸 (P21、22、23) 3、图例分别增加公差自由表 (P19、P21、22、23)	廖小华	林扬	任小微
1.4	2013.05.20	1. 变更标签 (P2) 2. 增加标签说明 (P5)	陈卫华	林扬	任小微
1.5	2013.07.01	1. 增加重量参数说明 (P7) 2. 增加 FPC 第一脚标注 (P23)	陈卫华	林扬	任小微

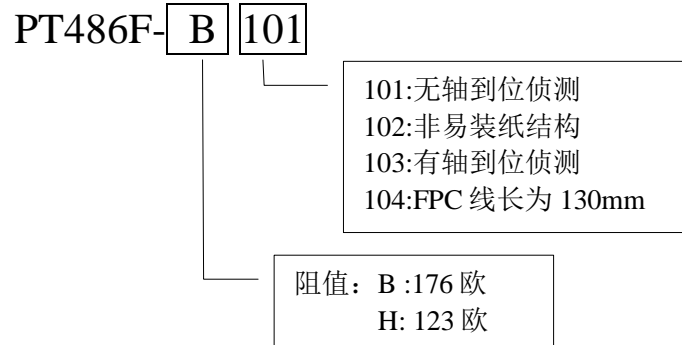
目 录

第一章 产品特点及使用注意事项	5
1. 特点	5
2. 机芯使用注意事项.....	6
第二章 规格说明	7
2.1 总体规格说明.....	7
2.2 加热单元尺寸.....	8
2.3 步进马达的特性.....	9
2.3.1 步进马达的规格	9
2.3.2 激励顺序	9
2.3.3 步进马达驱动	9
2.4 热敏头参数.....	12
2.4.1 额定参数	12
2.4.2 最大值	12
2.4.3 推荐参数	12
2.4.4 驱动电路的电气参数	13
2.4.5 时序特性	14
2.4.6 时序图.....	14
2.4.7 计算公式	15
2.4.8 热敏电阻	15
2.4.9 结构示意.....	16
2.4.10 控制注意事项	16
2.5 引脚定义.....	17
2.6 光电传感器规格.....	18
第三章 机身设计指导	19
3.1 机芯的结构尺寸.....	19
3.1.1 易装纸结构参考设计尺寸	19
3.1.2 建议客户整机开盖旋转中心图	19
3.1.3 纸卷安装位置	20
3.1.4 总体尺寸	21
3.2 DEMO 电路原理图	24

第一章 产品特点及使用注意事项

1. 特点

型号说明:



标签说明:



PT 是 PRT 的品牌;

PT486F-B 是产品型号;

1 代表 2011 年 如果是 2 代表 2012 年;

41 代表第 41 周 ;

01584 为此台打印机芯为这周所生产的第几台;

1. 低电压供电

驱动热敏头的电压为 2.7~5.25V 的逻辑电压, 加热操作电压为 4.2~8.5V, 可以使用 4 到 6 节镍镉或 NI-MH 电池或者是两节锂电池

2. 体积小

外观尺寸小巧, 便于便携式的应用, 尺寸为:宽 69.7mmX 深 32.7mmX 高 15.5mm

3. 高清晰度打印

高密度的打印头, 8 点/毫米, 相比针要能打印出更精确清晰的效果

4. 打印速度快

根据不同的驱动能量与使用的热敏纸张的热感应度不同可按用户要求设置不同的打印速度, 最高可达 70mm/秒的打印速度

5. 易装纸结构

可分离的胶棍结构设计使简易装纸成为可能

6. 噪声低

相对针式打印, 热敏打印更适合于对噪声有要求的环境

2. 机芯使用注意事项

2.1 机芯上的 TPH 与光电传感器是静电敏感器件，使用机芯时，请注意采取保护措施（比如说静电环，保证车间的潮湿性等），防止静电对机芯内部元器件产生损害。

2.2 当安装胶棍部件到支架上时，请注意不要损坏胶棍的橡胶部分，胶棍齿轮和其他轴承部件（特别是，不要在橡胶部分上涂抹任何油或沾染其他异物）。

2.3 不要用手接触热敏头，当热敏头上沾染棕榈油时，会大大缩短热敏头的使用寿命。如果热敏头粘上任何油或异物时，请立即清洗。此外，请不要用硬物敲击热敏头。

2.4 易装纸的机芯安装胶棍到支架上时，请确认胶棍、齿轮要安装在齿轮箱一端。

2.5 机芯的 FPC 的连接 PIN 端不许操作人员用手直接接触，整机结构设计时，在空间位置上应处于相对松弛状态，不应有拉紧、以及受到额外的附加作用力；在操作人员组装时不得用力拉扯 FPC，在拔插机芯的连接 FPC 时一定要在该机芯的驱动板电源可靠关闭情况下进行；与驱动板连接 FPC 的拔插次数不要超过 10 次，拔插时请保证与插座平行。

2.6 不要弯曲 FPC 因为这可能造成 FPC 损坏与断线。如果要弯曲 FPC，弯度如果超过半径 R1，一旦被弯，可能导致 FPC 断线。

1.7 由于该款机芯是易装纸结构。所以只要稍稍用力拉胶棍部分，就可取出胶棍。因此，如果发生卡纸时，太用力拉纸就会引起胶棍齿轮的滑落或损坏。请不要用力拉纸。

2.8 在使用时如果出现压缩或卡纸有可能是纸张受潮引起，因此使用机芯时请注意以下条款：

2.8.1 整机电路设计，如果机芯不工作时，请断电。

2.8.2 请不要使用潮湿的纸张

2.8.3 如果在湿度导致有水凝结的环境里，请不要通电，如果发生，请立即断电。同时让热敏头干燥后再使用。另机芯使用与环境有关系（低温/潮湿），冷凝水可能是机芯高速的打印时由所使用的纸张蒸发而来。因此，请认真考虑机芯放置的环境。

2.9 如果机芯缺纸时，请注意将热敏头和胶棍分开。如果在打印过程中没有纸张，请停止机芯的打印。如果在缺纸的情况下一一直打印，会导致热敏头损坏。

2.10 如果连续打印时，机芯热敏头保护板的温度（用热敏电阻辐射热测量器检测）不能超过 75℃，因为机芯内部的 IC 保护板及马达表面温度不能超过 90℃，也是为了更好地保护马达线圈。

2.11 保持进纸的通畅。

2.12 请使用质量较好的热敏打印纸，因为纸质的热敏感度对打印效果有很大影响，同时纸质粗糙的纸张对打印头磨损严重，会缩短打印头的寿命。

第二章 规格说明

2.1 总体规格说明

表格 2-1 总体规格说明

项目	规格	
	PT486F-B101	PT486F-B104
打印方式	行式热敏打印	
打印点数	384 点/行	
点密度	8 点/毫米	
打印宽度	48 毫米	
纸张宽度	57±1 毫米	
宽 x 深 x 高 (mm)	69.7×32.7×15.5	
重量	45g	
最高打印速度	200 点线/秒 (25 毫米/秒) (电压 5.0V) 450 点线/秒 (56.25 毫米/秒) (电压 7.2V) 560 点线/秒 70 毫米/秒 (电压 8.0V)	
进纸精度	0.0625 毫米	
热写头温度检测	热敏电阻	
缺纸检测	光电检测	
轴到位检测	无	有 (机械开关)
寿命跨度 (在 25℃ 且能量恒定时)	1.1 亿个脉冲或更多 (打印率=12.5%) 50 公里或更长	
脉冲次数		
机械抗磨损性		
工作温度 (℃)	0~50	
工作湿度 (RH)	20%~85%	
储藏温度 (℃)	-20~60	
储藏湿度 (RH)	5%~90%	

2.2 加热单元尺寸

PT486F 热敏头提供的加热点数为 384 (打印点尺寸)

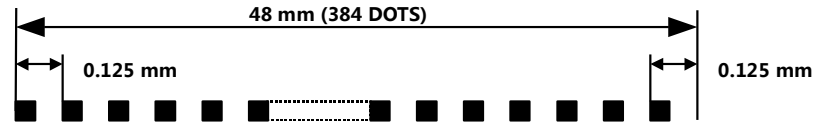


图 2-1 加热单元尺寸

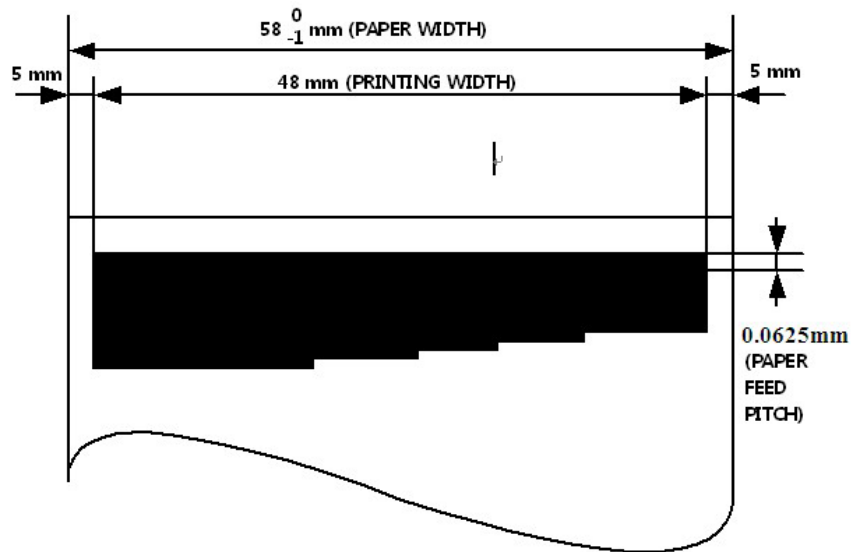


图 2-2 打印尺寸

2.3 步进马达的特性

2.3.1 步进马达的规格

项目	规格
类型	PM
相位数	2 相
激励	2-2 相
每个相位的阻值	$10\Omega \pm 7\%$
额定电压	4.2~9.5V
驱动频率	50-1200pps (取决于驱动电压)

2.3.2 激励顺序

信号名称	顺 序			
	STEP1	STEP2	STEP3	STEP4
PA	高	高	低	低
PNA	低	低	高	高
PB	低	高	高	低
PNB	高	低	低	高

2.3.3 步进马达驱动

步进马达的驱动:

步进马达有两种驱动方式: 恒流驱动、恒压驱动。

恒流驱动与恒压驱动的优缺点:

	恒流驱动	恒压驱动
优点	1、总体驱动电流比较小, 马达发热量小 2、驱动噪音比较小 3、省电	1、马达驱动力比较大 2、电路简单, 便宜
缺点	1、马达驱动力比较小 2、电路复杂, 成本略高	1、驱动电流大, 马达发热量大 2、噪音大 3、耗电

由于机芯在使用一段时间后，传动部份由于磨损阻力会加大，所以马达的驱动力应有一定的余量才能让机芯在应用中不会产生缩行与传动故障，建议产品设计完成后测试一下机芯的拖纸力（如下图）

在最高的驱动频率下，建议拖纸力不得低于 100 克。



马达的常用驱动方法有全步驱动 2-2 Phase(Full Step)，半步驱动 1-2 Phase(Half Step)。

全步驱动，步进驱动器按脉冲/方向指令对两相步进电机的两个线圈充电到设定电流，这种驱动方式的每个脉冲将使电机移动一个基本步距角。这种驱动方式的驱动电路可以相对简单，程序代码也是相对容易实现，但是使用这种方式驱动步进电机，低速时电机抖动，噪声会比较大。

半步驱动方式的比整步驱动方式相对复杂一些，例如在 A 相位充电时，电机转轴停至整步位置上，驱动器收到下一脉冲后，如给 B 相线圈充电且保持 A 相位继处在充电状态，则电机转轴将移动半个步距角，停在相邻两个整步位置的中间。这样可以使无需更改电机的情况下，电机的步进角分辨率提高了一倍。这种驱动方式在同一时刻，可能两个相都需要被通电，配合马达驱动 IC, 控制每个相位的在每个步进状态的电流比例，可以使电机运行更加安静一些。但这也一定程度的提高了控制软件的复杂度。其马达驱动时序表如表 2-2 所示。

表 2-2 马达驱动时序表

STEP	Time(ms)	STEP	Time(ms)
1	2.890	10	0.687
2	1.786	11	0.651
3	1.381	12	0.621
4	1.157	13	0.600
5	1.014	14	0.572
6	0.914	15	0.552
7	0.838	16	0.533
8	0.777	17	0.516
9	0.728	18	0.500

2.4 热敏头参数

2.4.1 额定参数

型号	规格	备注
打印宽度	48 mm	
加热点数	384 dots	
点密度	8 dots/mm	
点距	0.125 mm	
点大小	0.11mm×0.13 mm	
电阻值	$\bar{R}=176\Omega\pm3\%$	当选用 H 系列时 $\bar{R}=123\Omega\pm3\%$
选通信号	1 个串行输入	数据输入
逻辑信号	6 个加热选通+1 个锁存	
逻辑电压	5.0 V × 60 mA	在 8 MHz
加热电压	8.5V	
热敏电阻	$R_{25}=30K\Omega\pm5\%, B=3,950K\pm3\%$	具体参数详见 2. 4. 8

2.4.2 最大值

参数	代号	规格	说明
加热能量	Eomax	0.26 mJ/dot	Ta=25℃
		0.20 mJ/dot	
加热电压	VH max	10 V	连接线两端
逻辑电压	VDD max	5.5 V	
同时加热点数	Ndot max	192 dots	
工作温度	Ta	-5℃ ~ +50℃	
储存温度		-40℃ ~ +80℃	无运转
工作湿度		10~90%RH	无冷凝
储存湿度		5~90 %RH	

2.4.3 推荐参数

参数	代号	推荐工作参数		说明
建议速度		2.5 ms/line	1.25 ms/line	
加热功率	Po	0.238W/dot	0.336W/dot	$\bar{R}=176\Omega$
加热电压	VH	7.2V	8.5V	连接线两端
加热能量	Eo (ts)	0.20mJ/dot(0.77ms)	0.17mJ/dot(0.47ms)	$\bar{R}=176\Omega$ 详见2.4.7
		0.18mJ/dot(0.70ms)	0.14mJ/dot(0.39ms)	
		0.16mJ/dot(0.62ms)	0.13mJ/dot(0.36ms)	
电流	Io	36.8mA/dot	43.7mA/dot	

2.4.4 驱动电路的电气参数

2.4.4.1 极限参数

参数	符号	测试条件	额定值	单位
供应电压	VDD	浪涌	0~7	V
	VH	浪涌	0~10	V
逻辑输入电压	V _{IN}		0~VDD+0.5	V
驱动供电电流	I _h		70	mA

2.4.4.2 推荐参数

参数	符号	测试条件	推荐值			单位
			最小	典型	最大	
供应电压	VDD		2.7	5.0	5.25	V
	VH	加热电压	—	—	8.5	V
逻辑输入电压	V _{IH}		0.8×VDD	—	VDD	V
	V _{IL}		0	—	0.2×VDD	V
时钟频率	f _{CLK}	Duty50%	—	—	10	MHz

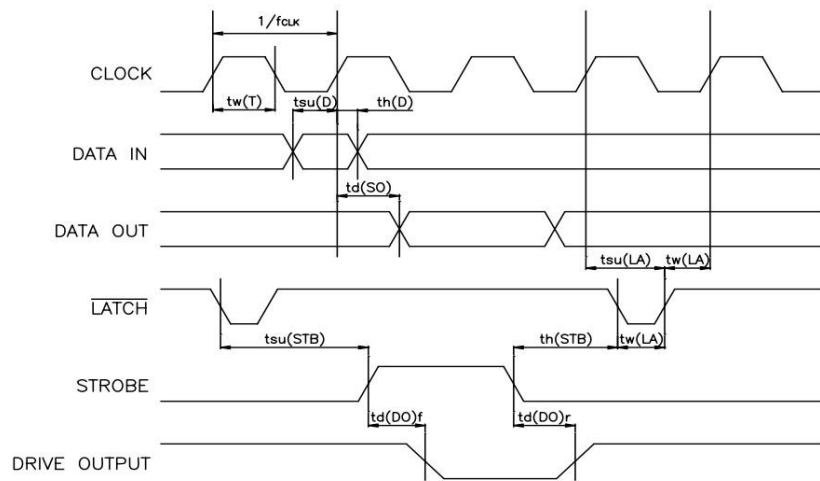
2.4.4.3 电气参数

参数		符号	测试条件	额定值			单位
				最小	典型	最大	
逻辑输入电流	锁存	I _{IH}	V _{IH} =VDD	—	—	3.0	μA
	加热选通			—	—	55	μA
	时钟			—	—	3.0	μA
	数据输入			—	—	0.5	μA
	锁存	I _{IL}	V _{IL} =GND	-330	—	—	μA
	加热选通			-0.5	—	—	μA
	时钟			-3.0	—	—	μA
	数据输入			-0.5	—	—	μA
驱动输出电压（低）		V _{OL}	VDD=3V I _{OL} =60mA		0.7	0.9	V
驱动漏电流		I _{LEAK}	V _{OH} =8V			1.0	μA /dot
逻辑供电电流		I _{dd}	f _{CLK} =8MHz DI=1/2f _{CLK}	—	21	60	mA
逻辑供电电流（无运转）		I _S	数据输入/时钟接地，其他逻辑信号打开	—	—	25	μA

注：每个加热选通包含300KΩ±50%的下拉电阻。

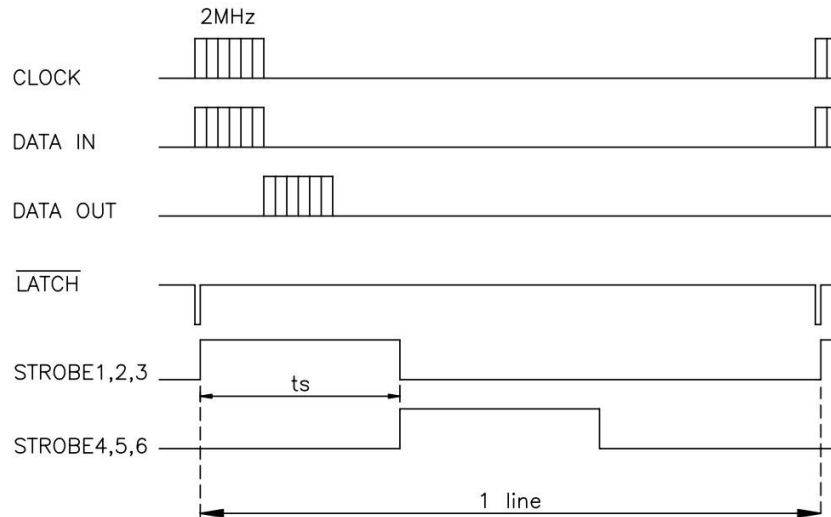
2.4.5 时序特性

参数	符号	规格范围			单位
		最小	典型	最大	
时钟频率	f_{CLK}			10	MHZ
时钟宽度	$t_w(T)$	50			ns
数据建立时间	$t_{su}(D)$	40			ns
数据保持时间	$t_h(D)$	40			ns
锁存建立时间	$t_{su}(LA)$	100			ns
锁存脉冲宽度	$t_w(LA)$	100			ns
锁存至加热选通建立时间	$t_{su}(STB)$	100			ns
加热选通至锁存建立时间	$t_h(STB)$	100			ns
时钟延时	$t_d(SO)$			70	ns
加热驱动输出延时	$t_d(DO)r$			13.0	μs
	$t_d(DO)f$			13.0	μs



2.4.6 时序图

对于允许供电电流较大的用户，建议采用如下的驱动方式工作。



2.4.7 计算公式

加热能量可由以下公式计算：

$$E_O = I_o^2 \bar{R} t_s = \frac{(VH - V_{com})^2 \cdot \bar{R} \cdot t_s}{(\bar{R} + R_{ic})^2}$$

$R_{ic} = 11.7 \Omega$: 驱动 IC 内阻

t_s : 选通脉冲宽度（发热时间）

VH : 打印电压

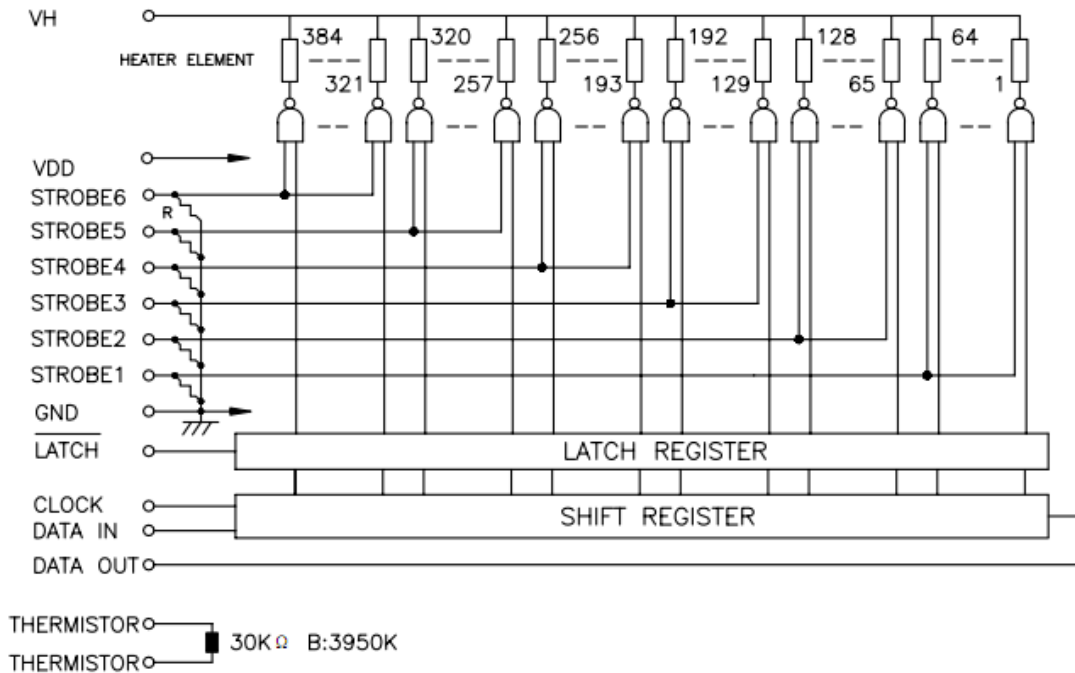
\bar{R} : 发热体阻值

$V_{com} = 0.3 \text{ V}$: 共用电极压降

2.4.8 热敏电阻

温度 (°C)	阻值 (R)		
	最小 (KΩ)	典型. (KΩ)	最大 (KΩ)
-40	717	843	989
-35	535	623	723
-30	405	466	535
-25	308	352	400
-20	238	269	303
-15	185	208	232
-10	145	161	178
-5	113	124	137
0	88.7	96.8	105
5	69.9	75.7	81.7
10	55.4	59.5	63.8
15	44.1	47.1	50.1
20	35.4	37.5	39.6
25	28.5	30	31.5
30	22.8	24.2	25.5
35	18.3	19.6	20.8
40	14.9	15.9	17.1
45	12.1	13.1	14.1
50	9.92	10.8	11.7
55	8.16	8.91	9.7
60	6.76	7.41	8.12
65	5.62	6.2	6.83
70	4.7	5.21	5.77
75	3.95	4.4	4.9
80	3.34	3.74	4.18

2.4.9 结构示意图



STROBE No.	Dot No.	Number of Dots
1	1 ~ 64	64
2	65 ~ 128	64
3	129 ~ 192	64
4	193 ~ 256	64
5	257 ~ 320	64
6	321 ~ 384	64

2.4.10 控制注意事项

为了防止打印机芯在使用过程中不会出现加热点过热烧毁的现象，需要在设计的时候注意以下几点：

硬件方面：

1. 保证 VH 上电要在 VDD 之后。
2. 系统上电过程中和不打印的情况下，要保证 Strobe 信号处于无效的状态。
3. 硬件要确保在程序出现异常（跑飞、死机），VH 电压能够自动被关断。
4. 侦测热敏电阻的温度，控制电流不致于使 TPH 过热而导致热敏头发热体破坏。

软件方面：

1. 每次加热的时间不能太长（超过最大的能量）。
2. 在没有走纸的时候不能启动加热、在无纸状态下也不能打印。
3. 在上电和每次打印完成后，建议送一行空白的数据给打印机芯，这样可以保护其他硬件出现故障的时候打印机不会出现损坏的现象。

2.5 引脚定义

引脚号	信号名称	说明
1	PHK	光电管二极管阴极
2	VSEN	光电侦测电源
3	PHE	光电管二级管发射
4	N.C(101)SW1(103)	到位侦测开关
5	N.C(101)SW2(103)	到位侦测开关
6	VH	打印驱动电压
7	VH	打印驱动电压
8	DI	数据输入
9	CLK	时钟
10	GND	接地
11	GND	接地
12	STB6	加热控制 6
13	STB5	加热控制 5
14	STB4	加热控制 4
15	VDD	逻辑电源
16	TM	温度侦测 1
17	TM	温度侦测 2
18	STB3	加热控制 3
19	STB2	加热控制 2
20	STB1	加热控制 1
21	GND	接地
22	GND	接地
23	/LAT	锁存
24	DO	数据输出
25	VH	打印驱动电压
26	VH	打印驱动电压
27	MT/A	马达驱动 A
28	MT/ \bar{A}	马达驱动 A
29	MT/B	马达驱动 B
30	MT/ \bar{B}	马达驱动 B

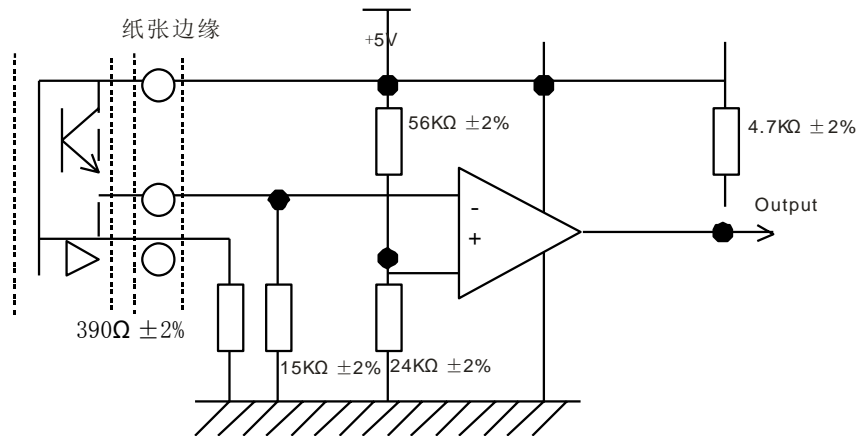
2.6 光电传感器规格

PT486F-B微型打印机有一个反射性光电侦测开关。如下图所示，当缺纸或压纸轴未压好，光电侦测发出的光无法被反射，输出高电平。

当纸张和压纸轴都正常，光电侦测发出的光被反射，由接收管接收，输出低电平。

光电开关的电路驱动如下图所示，逻辑电压可使用3.3V，也可使用5V。

当缺纸或压纸轴未就绪时，不要启动打印机加热。



光电传感器参数

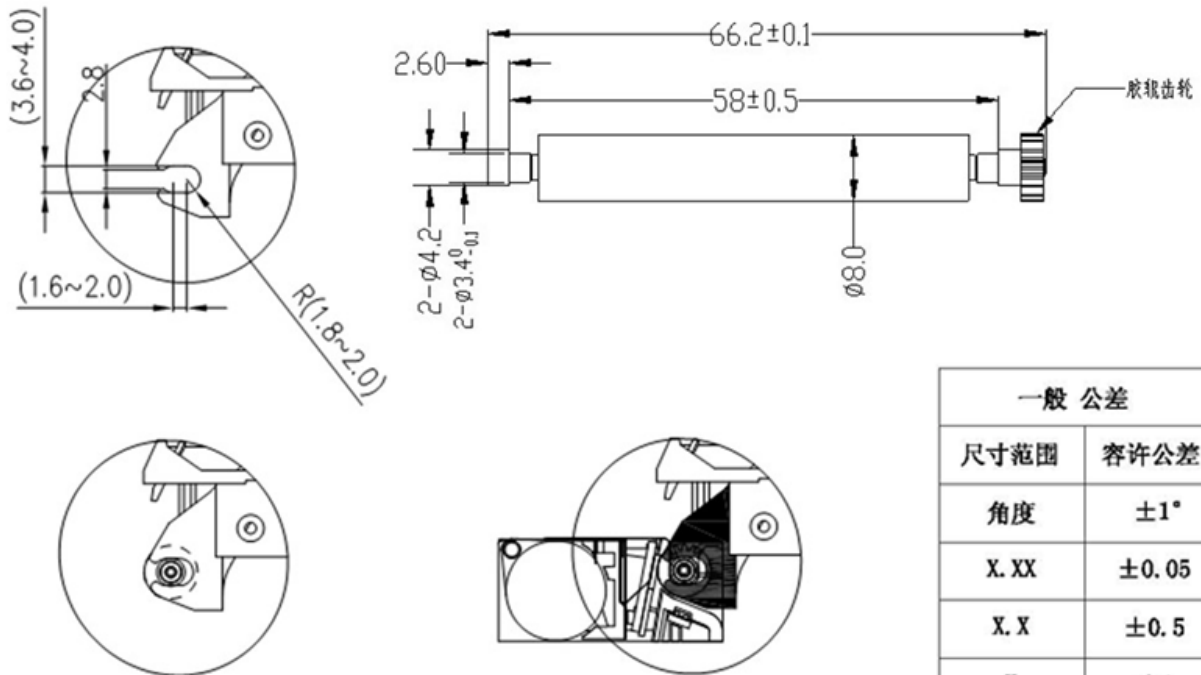
参数		代号	数值			单位	条件
			Min.	Typ.	Max.		
输入端	正向电压	V_F	---	1.2	1.6	V	$I_F=20\text{mA}$
	反向电流	I_R	---	---	10	μA	$V_R=5\text{V}$
输出端	集电极至发射极击穿电压	BV_{CEO}	30	---	---	V	$I_C=0.5\text{mA}$
	发射极至集电极击穿电压	BV_{ECO}	5	---	---	V	$I_E=0.1\text{mA}$
	集电极暗电流	I_{CEO}	---	---	100	nA	$V_{CE}=10\text{V}$
	集电极至发射极饱和压降	$V_{CE(SAT)}$	---	---	0.4	V	$I_C=2\text{mA}$ $E_e=1\text{mW}/\text{cm}^2$
	传感器电流	$I_C(ON)$	180	---	440	μA	$V_{CE}=5\text{V}$ $I_F=10\text{mA}$
耦合特性	漏电流	I_{CEOD}	---	---	1	μA	$V_{CE}=2\text{V}$ $I_C=100\mu\text{A}$ $R_L=1\text{K}\Omega$
	上升时间	t_r	---	20	---	μsec	
	下降时间	t_f	---	20	---	μsec	

第三章 机身设计指导

3.1 机芯的结构尺寸

3.1.1 易装纸结构参考设计尺寸

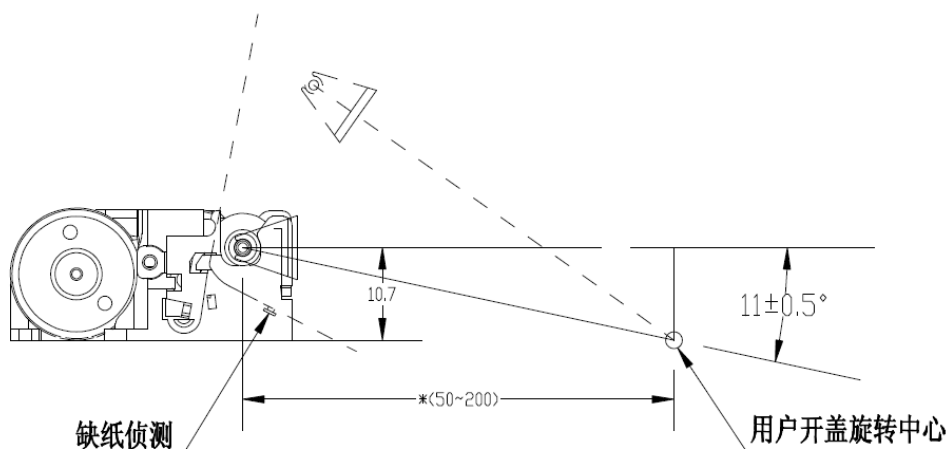
[Unit: mm]



一般 公差	
尺寸范围	容许公差
角度	±1°
X.XX	±0.05
X.X	±0.5
X	±1

3.1.2 建议客户整机开盖旋转中心图

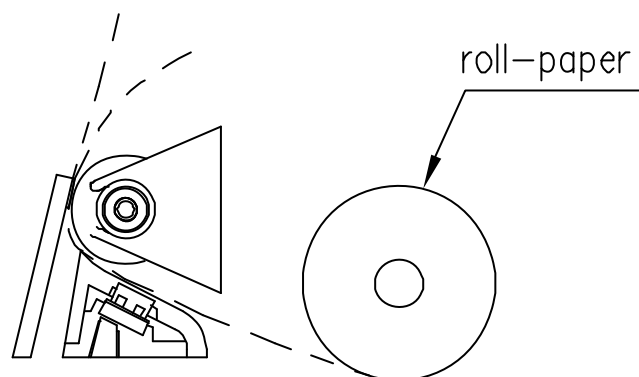
[Unit: mm]



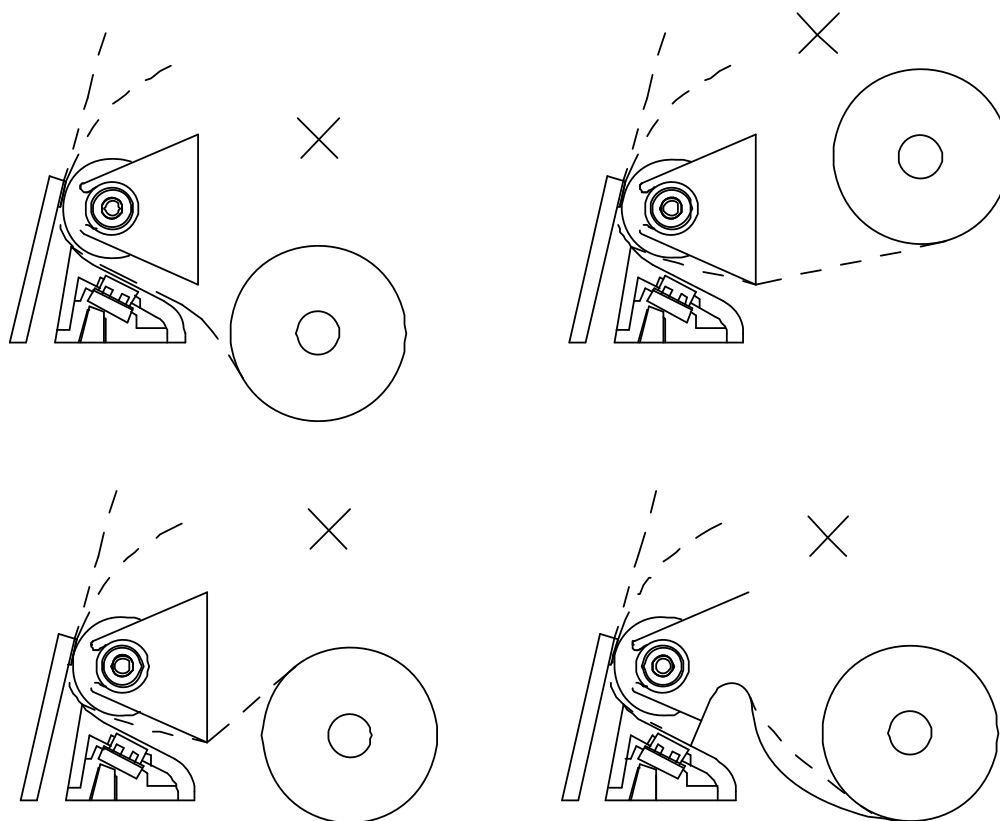
注意事项:

客户整机开盖旋转中心和胶辊中心所成的夹角必须大于 10° (建议尺寸为 11° ±0.5°)

3.1.3 纸卷安装位置



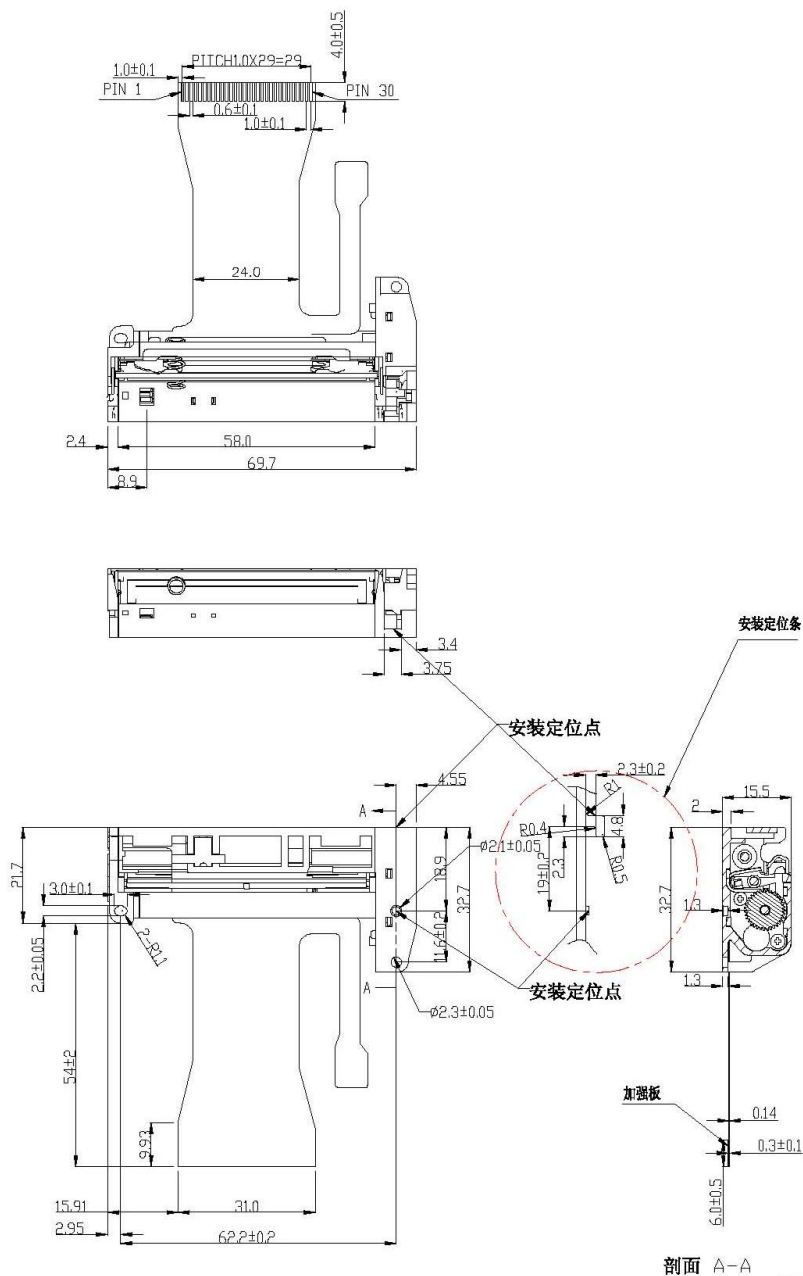
错误的安装方法



3.1.4 总体尺寸

一. PT486F-B 标品

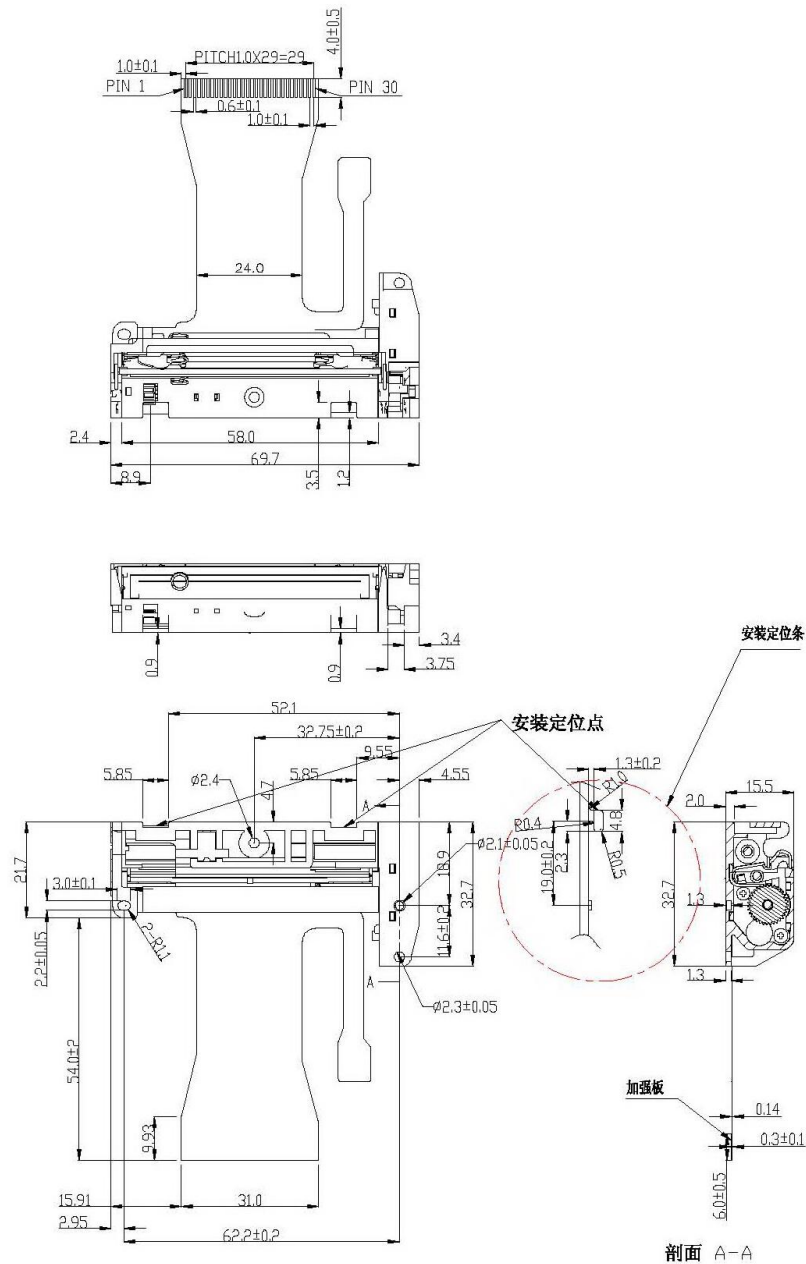
[Unit: mm]



一般 公差	
尺寸范围	容许公差
角度	$\pm 1^\circ$
X.XX	± 0.05
X.X	± 0.5
X	± 1

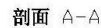
二. PT486F-B 标品兼容 Z245

[Unit: mm]



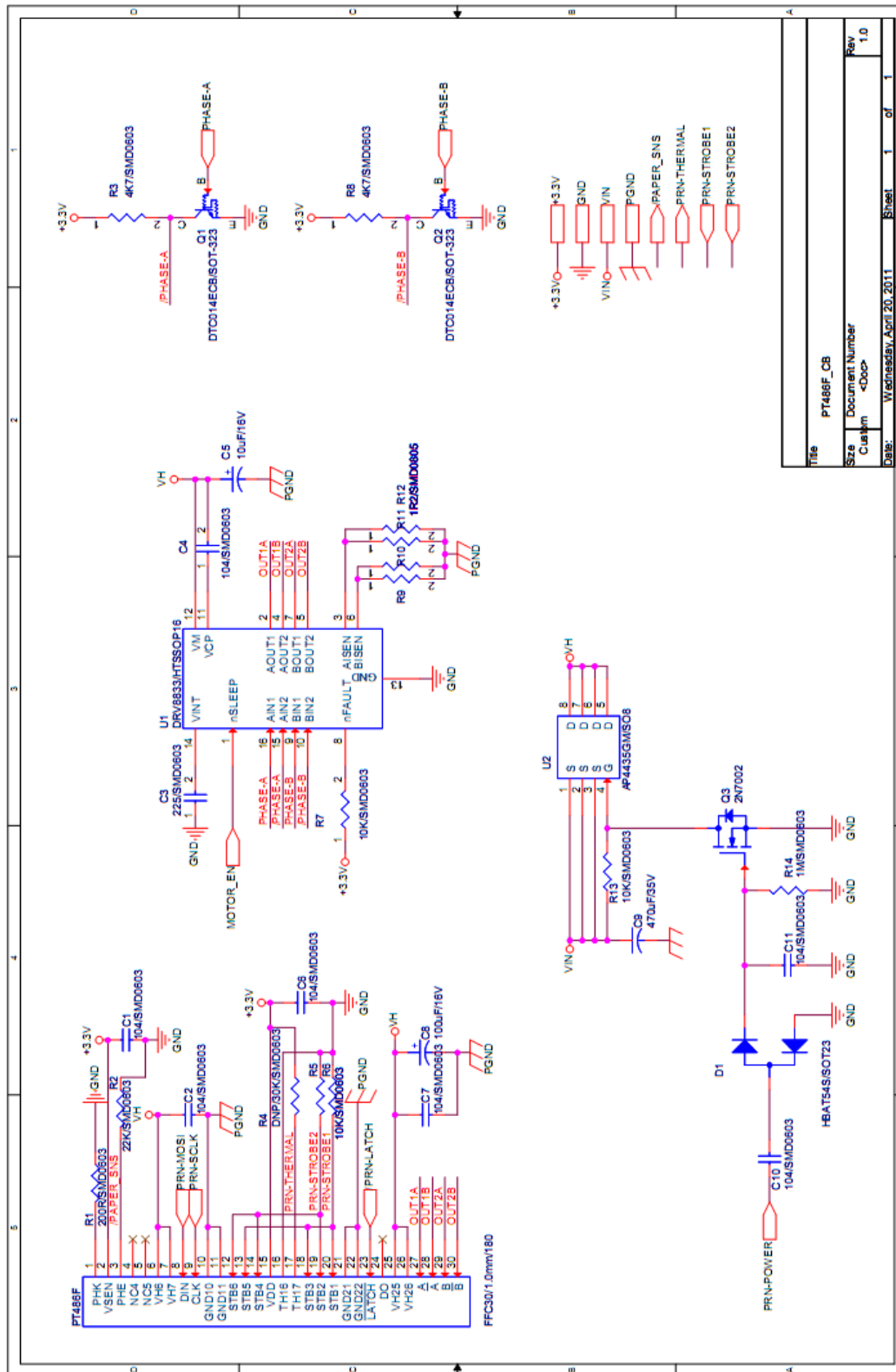
一般 公差	
尺寸范围	容许公差
角度	$\pm 1^{\circ}$
X. XX	± 0.05
X. X	± 0.5
X	± 1

[Unit: mm]



一般 公差	
尺寸范围	容许公差
角度	$\pm 1^{\circ}$
X.XX	± 0.05
X.X	± 0.5
X	± 1

3.2 DEMO 电路原理图



电路说明:

1. 设计电路时, 必须保证 VH (图中为+7V) 必须比系统电源 (5V) 更迟上电, 推荐加一个 PMOS 控制 VH 的上电。
2. 程序在开始打印的过程中, PRN-POWER 控制线输出高/低脉冲 (建议在控制马达步进的定时中断中对该控制线不断取反, 而如果没有驱动打印时关闭该脉冲。这样可以防治系统错误 (如程序死机) 造成打印机损坏。