

# MOS 电机驱动板使用 说明

逐飞科技

目录

单路 MOS 电机驱动板..... 1

    接口及部件说明..... 1

    驱动板信号输入真值表..... 2

双路 MOS 电机驱动板..... 3

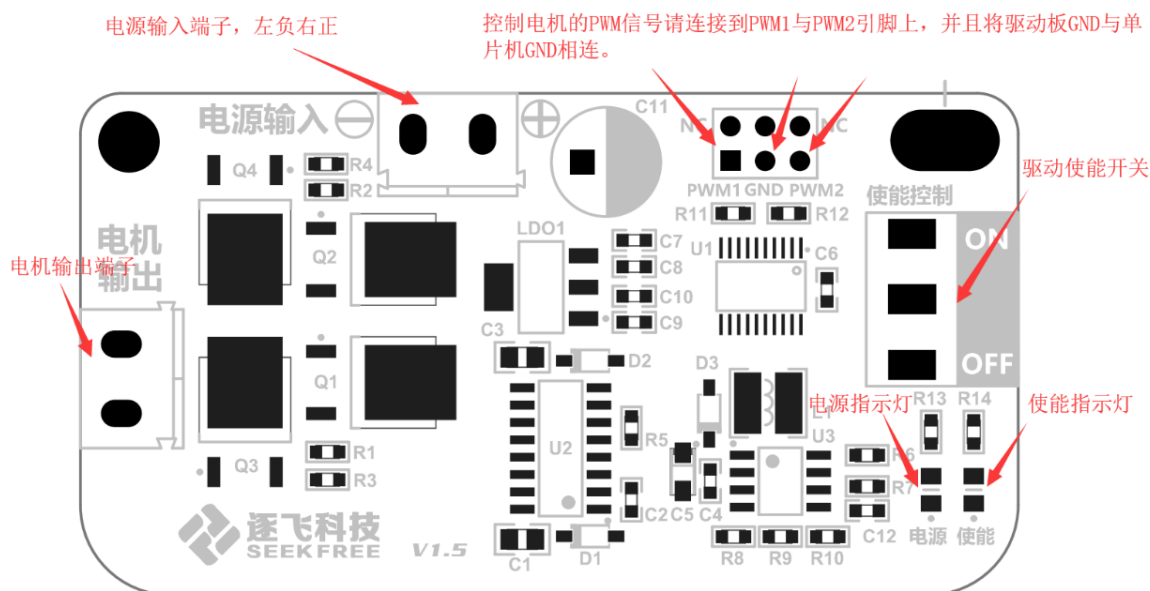
    接口及部件说明..... 3

    驱动板信号输入真值表..... 4

文档版本 ..... 5

# 单路 MOS 电机驱动板

## 接口及部件说明



1. MOS 驱动板的供电电压范围为 6V-10V，过高的电源电压可能导致驱动板永久损坏。过低的电源电压可能使驱动板无法正常工作。
2. 电源输入端子按上图所示，左侧为负极，右侧为正极，**严禁反接**，反接电源可能导致驱动板永久损坏。
3. 当驱动板正确接入电源后，电源指示灯将亮起。
4. 当驱动使能开关处于“ON”位置时，使能指示灯将亮起。
5. 控制电机的 PWM 信号与输入接口下排的 PWM1 及 PWM2 两个引脚相连，并且驱动板的 GND 必须与控制板的 GND 相连（共地）。
6. 使能开关用于控制驱动板是否输出，当开关拨钮处于“ON”位置时，驱动板正常输出，当开关拨钮处于“OFF”位置时，驱动板停止输出。

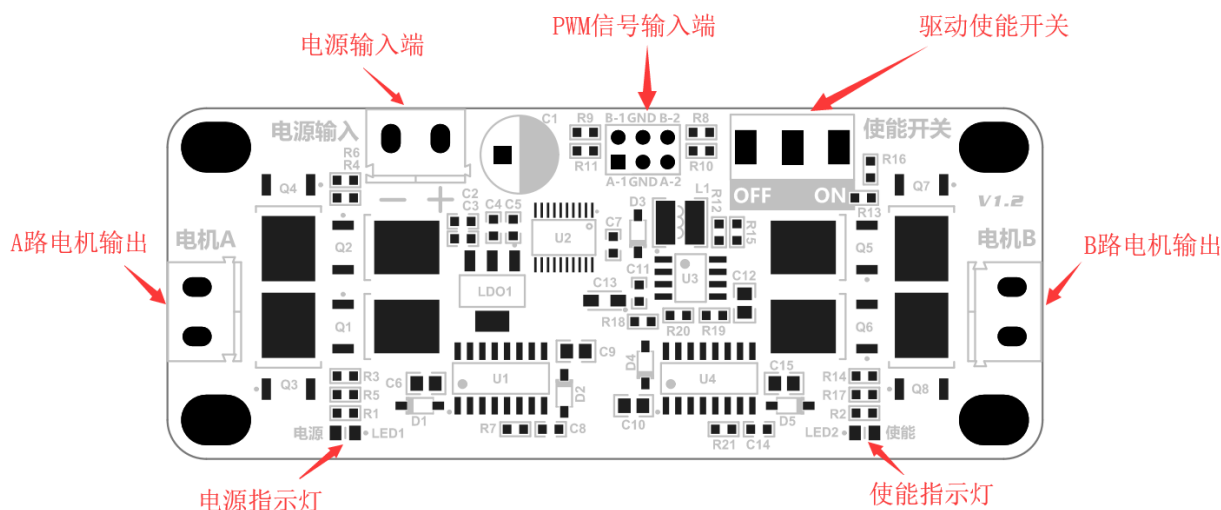
驱动板信号输入真值表

PWM1	PWM2	状态
0	0	停止
0	1	正转
1	0	反转
1	1	停止

1. 由于直流有刷电机并没有严格意义上的正负极，所以如果当电机的转动方向与预期方向不同时，可以通过简单的交换电机两根线的方式来改变电机的转动方向。
2. PWM 驱动信号的频率可以在 1KHz-100KHz 之间选择。（智能车推荐使用 10K-20K 频率）

# 双路 MOS 电机驱动板

## 接口及部件说明



1. MOS 驱动板的供电电压范围为 6V-10V，过高的电源电压可能导致驱动板永久损坏。过低的电源电压可能使驱动板无法正常工作。
2. 电源输入端子按上图所示，左侧为负极，右侧为正极，**严禁反接**，反接电源可能导致驱动板永久损坏。
3. 当驱动板正确接入电源后，电源指示灯将亮起。
4. 当驱动使能开关处于“ON”位置时，使能指示灯将亮起。
5. 控制 A 路电机的 PWM 信号与输入接口下排的 A-1 及 A-2 两个引脚相连，控制 B 路电机的 PWM 信号与输入接口上排的 B-1 及 B-2 两个引脚相连，并且**驱动板的 GND 必须与控制板的 GND 相连（共地）**。
6. 使能开关用于控制驱动板是否输出，当开关拨钮处于“ON”位置时，驱动板正常输出，当开关拨钮处于“OFF”位置时，驱动板双路都停止输出。

驱动板信号输入真值表

A-1	A-2	状态
0	0	停止
0	1	正转
1	0	反转
1	1	停止

1. 上表只列出 A 路电机的信号真值表，B 路与上表相同。
2. 由于直流有刷电机并没有严格意义上的正负极，所以如果当电机的转动方向与预期方向不同时，可以通过简单的交换电机两根线的方式来改变电机的转动方向。
3. PWM 驱动信号的频率可以在 1KHz-100KHz 之间选择。（智能车推荐使用 10K-20K 频率）

# 文档版本

版本号	内容变更
V1.0	初始版本。