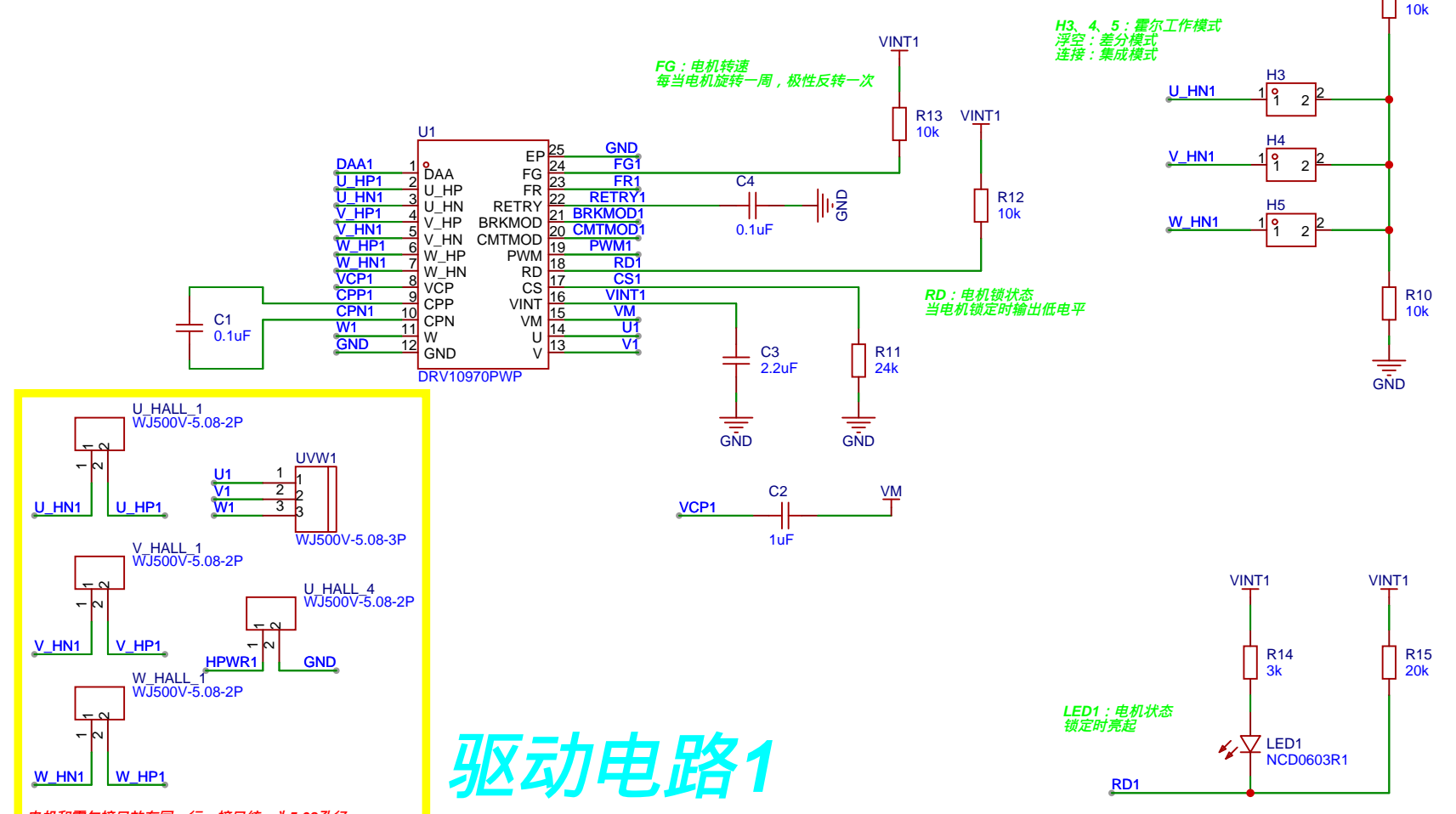


BRKMOD: 制动控制
BRKMOD上拉:当制动时是急刹
BRKMOD下拉:当制动时是缓慢刹车
焊接时默认上拉, 即不焊接R6

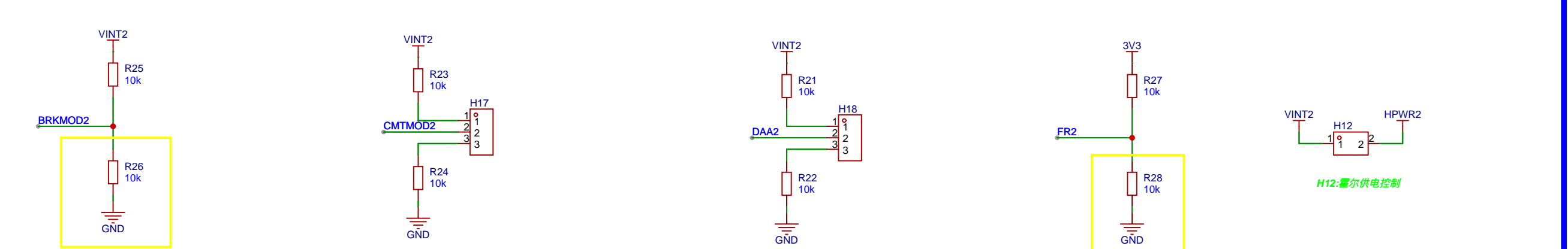
CMTMOD: 换相模式设置
CMTMOD上拉: 霍尔是正弦信号且霍尔信号与BEMF相位相差30度
CMTMOD下拉: 霍尔是正弦信号且霍尔信号与BEMF相位相差0度
CMTMOD浮空: 霍尔是梯形信号且霍尔信号与BEMF相位相差30度

DAA: 驱动角度调整
DAA拉高: 5度
DAA拉低: 10度
DAA浮空: 自适应

FR: 电机方向
FR拉高: 正向
FR拉低: 反向
默认上拉, 即R8不焊接



驱动电路1

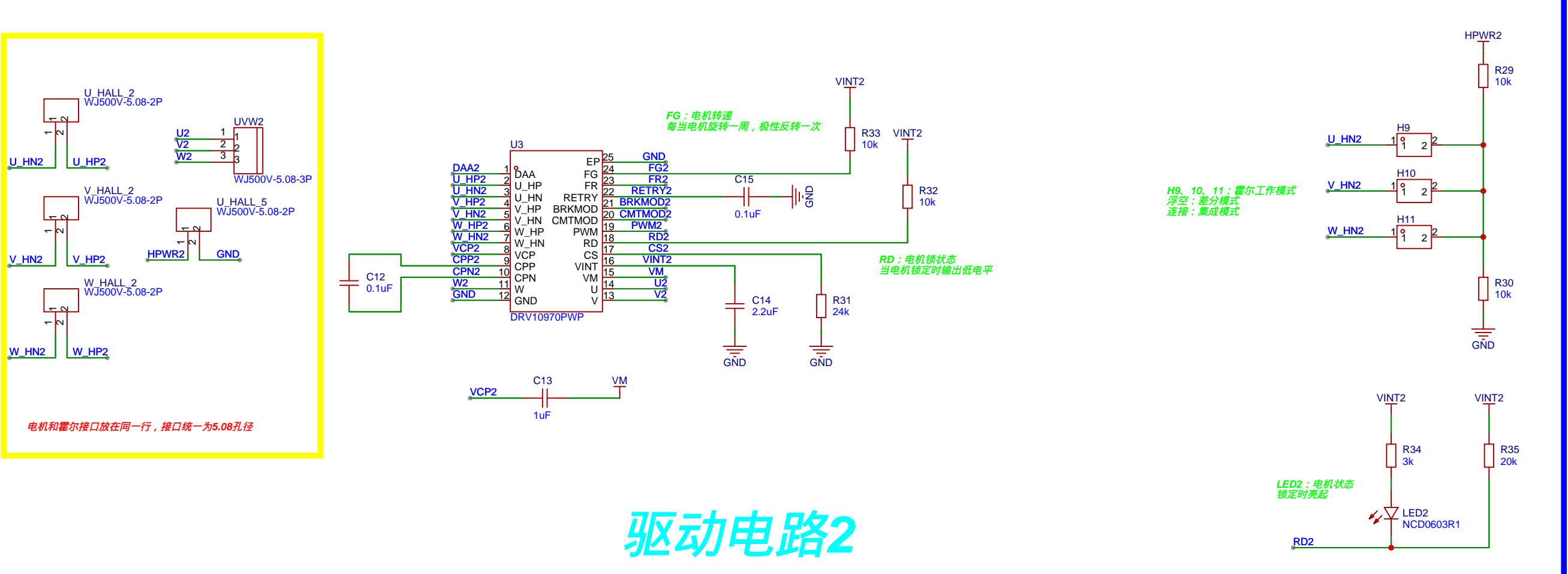


BRKMOD: 制动控制
BRKMOD上拉:当制动时是急刹
BRKMOD下拉:当制动时是缓慢刹车
焊接时默认上拉, 即不焊接R26

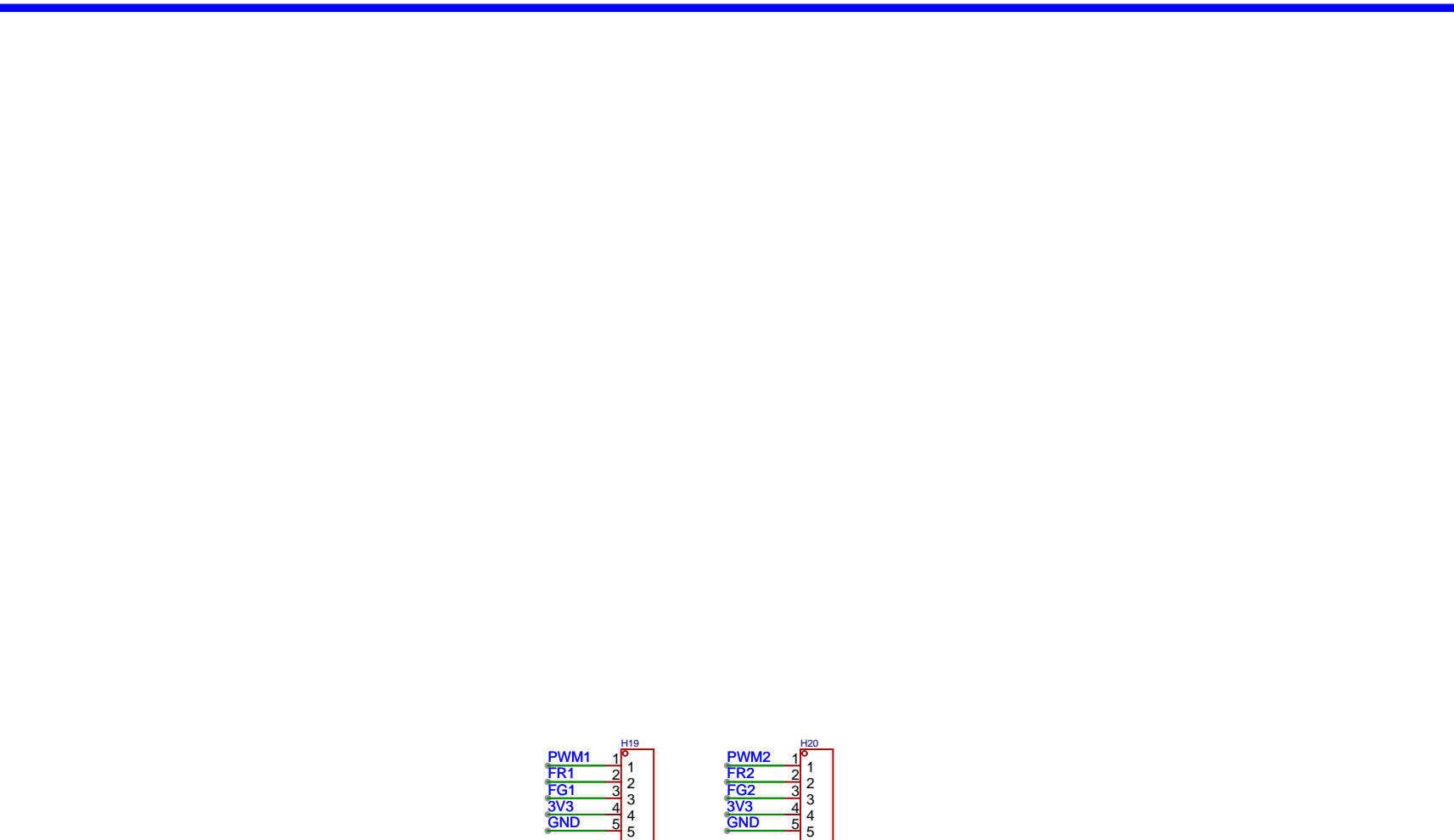
CMTMOD: 换相模式设置
CMTMOD上拉: 霍尔是正弦信号且霍尔信号与BEMF相位相差30度
CMTMOD下拉: 霍尔是正弦信号且霍尔信号与BEMF相位相差0度
CMTMOD浮空: 霍尔是梯形信号且霍尔信号与BEMF相位相差30度

DAA: 驱动角度调整
DAA拉高: 5度
DAA拉低: 10度
DAA浮空: 自适应

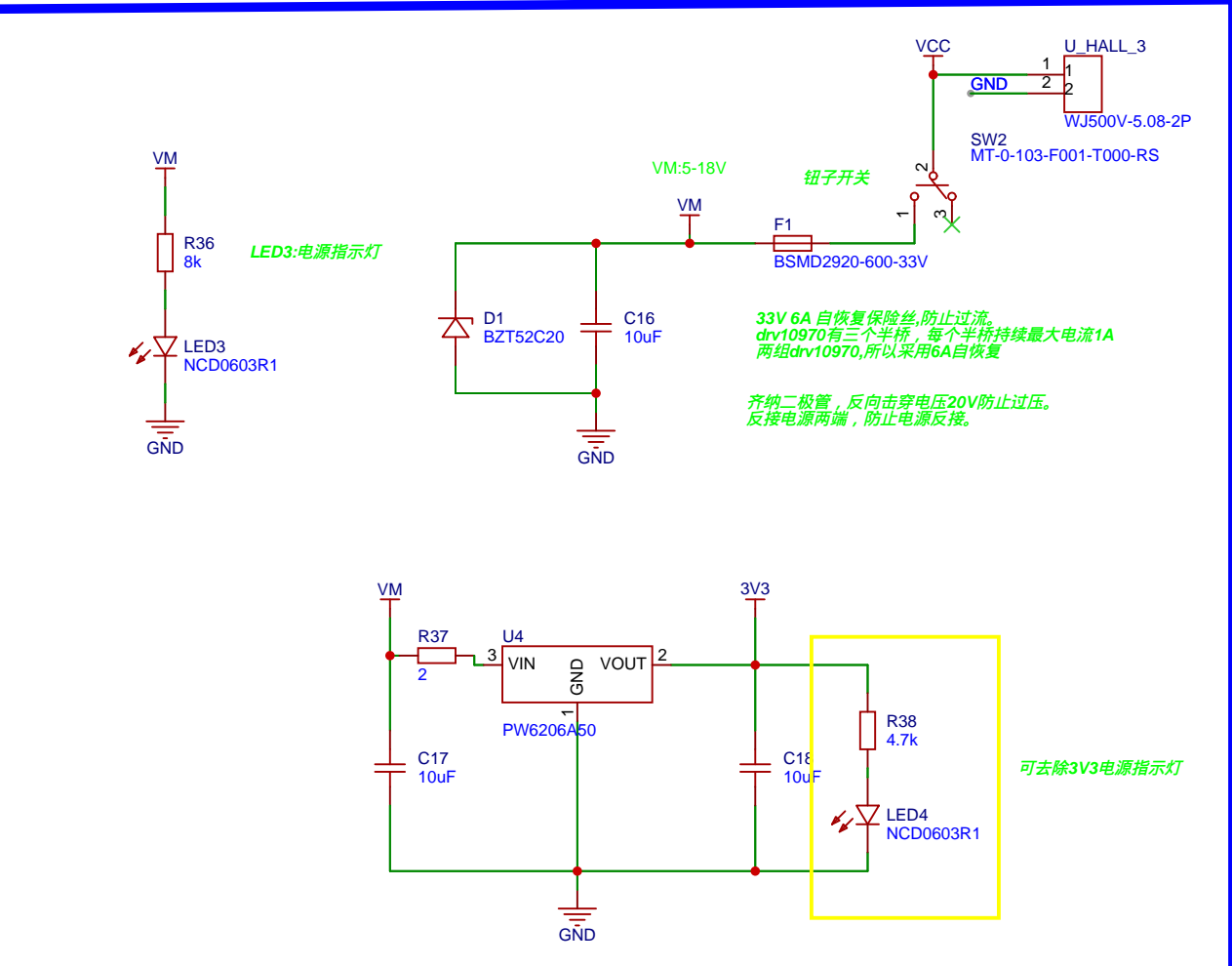
FR: 电机方向
FR拉高: 正向
FR拉低: 反向
默认上拉, 即R28不焊接



驱动电路2




主控芯片控制引脚



电源



| | | | | | |
|---|------------|----|---------|------|------------|
| 原理图 | Schematic1 | | | 更新日期 | 2024-04-16 |
| | | | | 创建日期 | 2024-04-11 |
| 图页 | P1 | | | 物料编码 | |
| 绘制 | 智芯-TI驱动板 | | | | |
| 审阅 | | | | | |
| | | | | | |
| | 版本 | 尺寸 | 页 1 共 1 | | |
|  | V1.0 | A4 | 嘉立创EDA | | |