

FINE MADE MICROELECTRONICS GROUP CO., LTD.

FM116C(文件编号: S&CIC1994)

直流尾翼马达、舵机马达驱动 IC

概述

FM116C 是专为驱动小电流直流马达而设计的集成电路,该电路采用 SOT23-6 微型封装,为对空间敏感的系统设计提供理想选择。

电路采用 H 桥结构, 内置功率 MOSFET 开关,可实现对负载直流电机正转、反转、刹车以及待机四个功能的控制,刹车功能能使负载电机快速停止转动,待机功能使电路静态功耗极低(小于 1uA)。

电路内置低阻功率 MOSFET 开关,在 300mA 负载电流条件下,电路产生的压降 500mV,功耗为 150mW,在 SOT23-6 封装允许的范围之内,电路可长时间持续工作。

FM116C 内置带迟滞效应的热保护功能(TSD)。27℃, VDD=4V 条件下 FM116C 持续最大输出电流为 600mA。 受封装散热能力的影响随着环境温度的升高,最大持续输出电流必须适当降低。

特点

- ▶ 内置 PMOS/NMOS 功率开关的单通道 H 桥驱动器
- ▶ 有正转/反转/停止/刹车四个功能
- ▶ 低待机电流 (typ.0.1uA)
- ▶ 宽工作电压范围,适用于锂电池供电(2.5V~5V)
- ▶ 500mA 电流输出能力(VDD=4V,RL=5Ω)
- ▶ FM116C 内置带迟滞效应的热保护功能 (TSD)
- ▶ CMOS 输入,输入无需额外限流电阻
- ▶ 封装形式: SOT23-6

产品应用

- ▶ 玩具直流电机驱动
- ▶ 遥控玩具飞机尾翼马达驱动
- ➤ 遥控玩具飞机舵机马达驱动

引脚示意图及说明

OUT1 VDD IN1	序号	引脚名称	输入/输出	引脚说明
6 5 4	1	OUT2	0	反转驱动输出端
	2	GND		接地端
	3	IN2	1	反转控制信号输入端
1 2 3	4	IN1	I	正转控制信号输入端
OUT2 GND IN2	5	VDD	0	接电源端
SOT23-6	6	OUT1	0	正转驱动输出端

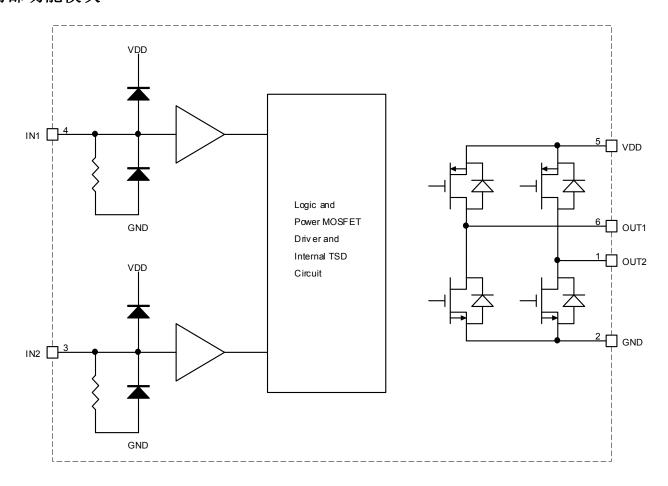


FINE MADE MICROELECTRONICS GROUP CO., LTD.

FM116C(文件编号: S&CIC1994)

直流尾翼马达、舵机马达驱动 IC

内部功能模块



功能描述

逻辑真值表

IN1	IN2	OUT1	OUT2	功能
L	L	Z	Z	待机 (停止)
Н	L	Н	L	正转
L	Н	L	Н	反转
Н	Н	L	L	刹车



FINE MADE MICROELECTRONICS GROUP CO., LTD.

FM116C(文件编号: S&CIC1994)

直流尾翼马达、舵机马达驱动IC

绝对最大额定值

(T_A=25°C)

参数	符号	值	单位
电源电压	V _{DDMAX}	6.5	V
最大外加输出电压	V _{OUTMAX}	VDD	V
最大外中输入电压	V _{INMAX}	VDD	V
峰值输出电流	I _{OUTMAX}	0.8	А
最大持续输出电流	l _{оитс}	0.60	Α
最大功耗		0.6	W
结温到环境热阻	θја	220	°C/W
工作温度范围	Topr	-20~+85	$^{\circ}$
结温	TJ	150	$^{\circ}$
储存温度	Tstg	-55~150	$^{\circ}$
焊接温度	T _{LED}	260℃,10 秒	

- 注: 1、使用过程中,超过上述绝对最大额定值规定的范围,可能会造成电路的击穿、烧毁等问题。
 - 2、电路的最大功耗在不同的环境温度下有所不同,环境温度越高,电路的最大功耗越低。不同温度下的最大功耗计算公式如下: P_{DMAX}=(150-T_A)/220 其中 T_A表示工作环境温度,采用此公式计算的功耗单位为 W。
 - 3、求得最大允许功耗后,可根据 I²R=P_{DMAX},求得最大允许电流 I。其中 R 为电路输出阻抗。
 - 4、人体模型, 100pF 电容通过 1.5KΩ电阻放电。

推荐工作条件

(T_A=25°C)

参数	符号	最小值	典型值	最大值	单位
电源电压	VDD	2.0		6	٧
输入电压	VIN	0		VDD	V
OUT1 至 OUT2 持续输出电流	loc		±400	±600	mA



FINE MADE MICROELECTRONICS GROUP CO., LTD.

FM116C(文件编号: S&CIC1994)

直流尾翼马达、舵机马达驱动 IC

电特性

(T_A=25℃, VDD=3V, 除非另有说明)

参数	符号	测试图	测试条件	最小值	典型值	最大值	单位
VDD 待机电流	I _{VDDST}	图 1	INA=INB=L 输出空载		1	10	uA
VDD 静态电流	I _{VDD}	图 2	INA=H, INB=L or INA=L, INB=H or INA=H, INB=H 输出空载		72		uA
输入高电平电流	I _{VINH}		VIN=3V		1.4		uA
输入下拉电阻阻值	R _{IN}		VIN=3V		2.14		mΩ
输入最低高电平电压	V _{INH}		VDD=3V	0.7VDD			V
输入最高低电平电压	V _{IN} L		VDD=3V			0.2VDD	V
	R _{ON1}		IO=±100mA		1.5		Ω
输出电阻	R _{ON2}	图 3	IO=±200mA		1.6		Ω
	R _{ON3}		IO=±300mA		1.7		Ω
保护温度	T _{SD}				160		$^{\circ}$
TSD 滞回	T _{SDH}				25		$^{\circ}$ C

测试原理图

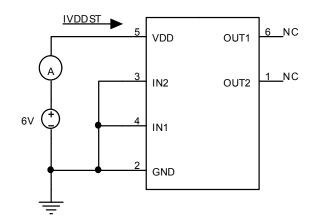


图 1 待机电流测试原理图

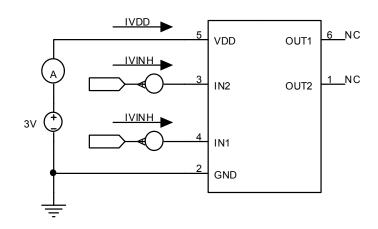


图 2 静态电流以及输入高电平电流、下拉电阻测试原理图



FINE MADE MICROELECTRONICS GROUP CO., LTD.

FM116C(文件编号: S&CIC1994)

直流尾翼马达、舵机马达驱动 IC

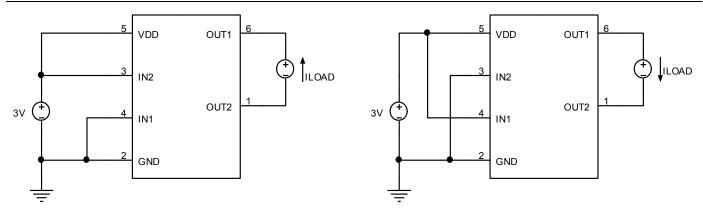


图 3 输出电阻测试波形图

注:测试时利用电流源产生负载电流,当输入信号 IN2=H,IN1=L 时,负载电流方向为从 OUT2 流出,OUT1 流进;当输入信号 IN2=L,IN1=H 时,负载电流方向从 OUT1 流出,OUT2 流入。测试 OUT1 和 OUT2 端口对电源或者对地的电压差,由此计算输出电阻。

典型波形图

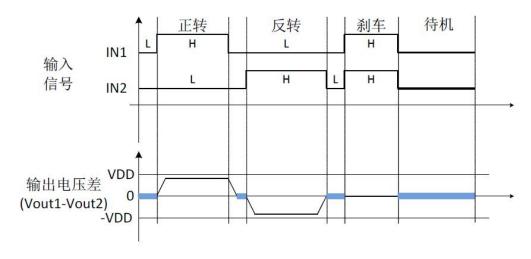


图 4 FM116C 典型波形图

www.superchip.cn 第 5 页 共 7 页 Version 1.0



FINE MADE MICROELECTRONICS GROUP CO., LTD.

FM116C(文件编号: S&CIC1994)

直流尾翼马达、舵机马达驱动 IC

重要应用信息

1、 热关断 (TSD)

通常当结温达到 **160**℃时,关断电路关断所有输出。其目的是防止因结温过高而导致的电路烧毁。 热关断有约 **25**℃的迟滞。

2、 遥控飞机尾翼、舵机直流电机驱动应用线路图

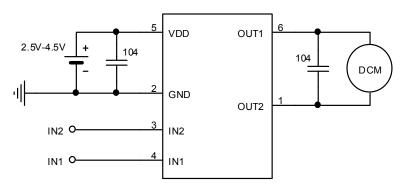


图 5 FM116C 的典型应用图

注:如上图中右边 104 电容为并接于马达上不是置于 PCB 板上。在不同的应用中,左边电容 104 是在 3V 应用中使用,在 4.5V 应用中建议用一个 1uF 或以上,均为使用贴片电容; C 靠近 IC 之 VDD 管脚放置且电容的负极和 IC 的 GND 端之间的连线也需尽量短。即不要电容虽然近,但布线、走线却绕得很远。当应用板上有大电容在为其它芯片滤波时且离 FM116C 较远也需按如上要求再放置一个小电容于 FM116C 的 VDD 脚上。

3、 2-3 节电池遥控玩具车转向电机驱动应用线路图

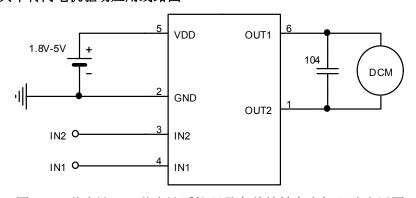


图 6 二节电池、三节电池遥控玩具车前轮转向电机驱动应用图

将 FM116C 用于遥控玩具车转向电机驱动时,堵转电流不能超过 600mA。FM116C 的电源到地电容可共用后轮驱动电路 TC118 的电源到地电容。如果单独使用 FM116C 用于前轮驱动,后轮驱动没有使用 TC118,FM116C 电源到地必须加 100uF-330uF 电解电容,具体根据实际应用选择。

特别注意事项

- ▶ FM116C 输入口不允许悬空。高温时,由于反偏结存在微弱漏电流,该漏电流流过下拉电阻会导致悬空引脚 的输入电平由低电平变为高电平,会导致电路输出错误的信号;
- ➤ FM116C 应用于遥控玩具车前轮转向驱动时,只能应用在堵转电流小于 550mA 的应用场合,超过 550mA, FM116C 容易进入过热状态,影响正常玩具操控。
- ➤ FM116C 采用 MOS 工艺设计制造,对静电敏感。电路的抗静电等级为 1500V(人体模型),要求在包装、传输、加工生产等全过程中必须防静电。

www.superchip.cn 第 6 页 共 7 页 Version 1.0



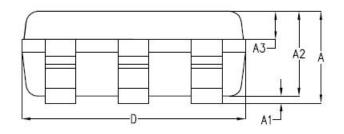
FINE MADE MICROELECTRONICS GROUP CO., LTD.

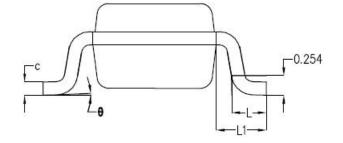
FM116C(文件编号: S&CIC1994)

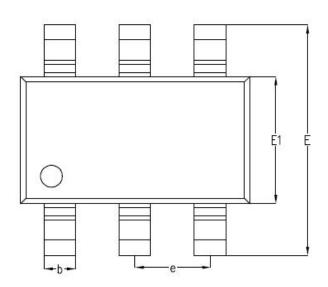
直流尾翼马达、舵机马达驱动 IC

封装信息

➢ SOT23-6







SYMBOL_	MILLIMETER					
	MIN	NOM	MAX			
A		1. 19	1.24			
A1	9 44	0. 05	0.09			
A2	1.05	1. 10	1. 15			
A3	0. 31	0. 36	0.41			
b	0.35	0. 40	0.45			
С	0. 12	0. 17	0. 22			
D	2. 85	2. 90	2. 95			
Е	2. 80	2. 90	3. 00			
E1	1. 55	1.60	1. 65			
е	0.95BSC					
L	0. 37	0. 45	0. 53			
L1	0. 65BSC					
θ	0°	2°	8°			