L293DNE

El L293DNE es un controlador semi-H cuádruple de alta corriente. El L293DNE está diseñado para proporcionar corriente de accionamiento bidireccional de hasta 600mA a tensiones entre 4,5V y 36V. Este dispositivo está diseñado para impulsar cargas inductivas como relés, solenoides, motores paso a paso DC y bipolares, así como cualquier otra carga de alta corriente/alta tensión en aplicaciones de alimentación positiva. Todas las entradas son compatibles con TTL. Cada salida es un circuito de control push-pull completo con un drenador de transistor Darlington y una fuente pseudo-Darlington. Los controladores se habilitan en pares, de manera que los controladores 1 y 2 se habilitan mediante 1,2EN y los controladores 3 y 4 se habilitan mediante 3,4EN. Cuando una entrada de habilitación está elevada, los controladores asociados se habilitan y sus salidas están activas y en fase con sus entradas. Cuando la salida está baja, esos controladores se inhabilitan y sus salidas se desactivan y pasan

* Alimentación de entrada lógica separada
* Protección ESD interna
* Desconexión térmica
* Entradas de alta inmunidad a ruido
* Corriente de salida de 600mA por canal
* Diodos fijadores de salida para supresión de transitorios inductivos

**Tipo de Motor:** [Medio H](http://es.farnell.com/c/semiconductores-circuitos-integrados/circuitos-de-gestion-de-potencia-pmic/controladores/controladores-de-motor?tipo-de-motor=medio-h)

**Núm. de Salidas:** [4Salidas](http://es.farnell.com/c/semiconductores-circuitos-integrados/circuitos-de-gestion-de-potencia-pmic/controladores/controladores-de-motor?num-de-salidas=4salidas)

**Corriente de Salida:** [1.2A](http://es.farnell.com/c/semiconductores-circuitos-integrados/circuitos-de-gestion-de-potencia-pmic/controladores/controladores-de-motor?corriente-de-salida=1.2a)

**Tensión de Salida:** [39V](http://es.farnell.com/w/c/semiconductores-circuitos-integrados/circuitos-de-gestion-de-potencia-pmic/controladores/controladores-de-motor?tension-de-salida=39v)

**Encapsulado del Controlador:** [DIP](http://es.farnell.com/w/c/semiconductores-circuitos-integrados/circuitos-de-gestion-de-potencia-pmic/controladores/controladores-de-motor?encapsulado-del-controlador=dip)

**Número de Pines:** [16Pines](http://es.farnell.com/w/c/semiconductores-circuitos-integrados/circuitos-de-gestion-de-potencia-pmic/controladores/controladores-de-motor?numero-de-pines=16pines)

**Tensión de Alimentación Mín.:** [4.5V](http://es.farnell.com/w/c/semiconductores-circuitos-integrados/circuitos-de-gestion-de-potencia-pmic/controladores/controladores-de-motor?tension-de-alimentacion-min-=4.5v)

**Tensión de Alimentación Máx.:** [36V](http://es.farnell.com/w/c/semiconductores-circuitos-integrados/circuitos-de-gestion-de-potencia-pmic/controladores/controladores-de-motor?tension-de-alimentacion-max-=36v)