

单相无刷电机  
驱动芯片

KA44169A  
产品规格

*The information described in this document is the exclusive intellectual property of Nuvoton Technology Corporation Japan and shall not be reproduced without permission from Nuvoton.*

*Nuvoton is providing document only for reference purposes of KA44169A driver IC based system design. Nuvoton assumes no responsibility for errors or omissions.*

*All data and specifications are subject to change without notice.*

For additional information or question, please contact Nuvoton Technology Corporation Japan  
[www.nuvoton.co.jp](http://www.nuvoton.co.jp)

## ■ 重要通知

**Regarding the specifications of this product, it is considered that you have agreed to the quality level and disclaimer described below.**

### Support for industry standards and quality standards

|   |              |
|---|--------------|
| <b>Functional safety standards for automobiles ISO26262</b> | <b>No</b>    |
| <b>AEC-Q100</b>   | <b>No</b>    |
| <b>Market failure rate</b>                                  | <b>50Fit</b> |

### Disclaimer

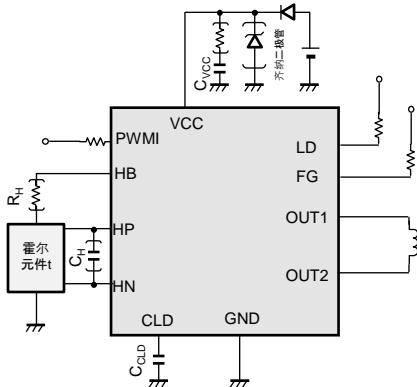
1. When the application system is designed using this IC, please design the system at your own risk. Please read, consider, and apply appropriate usage notes and description in this standard.
2. When designing your application system, please take into the consideration of break down and failure mode occurrence and possibility in semiconductor products. Measures on the systems such as, but not limited to, redundant design, mitigating the spread of fire, or preventing glitch, are recommended in order to prevent physical injury, fire, social damages, etc. in using the Nuvoton Technology Japan Corporation (hereinafter referred to as NTCJ) products.
3. When using this IC, for each actual application systems, verify the systems and the all functionality of this IC as intended in application systems and the safety including the long-term reliability at your own risk
4. Please use this IC in compliance with all applicable laws, regulations and safety-related requirements that regulate the inclusion or use of controlled substances, including without limitation, the EU RoHS Directive. NTCJ shall not be held responsible for any damage incurred as a result of this IC being used not in compliance with the applicable laws, regulations and safety-related requirements.
5. This IC does not have any security functions using cryptographic algorithms, such as authentication, encryption, tampering detection.
6. Unless this IC is indicated by NTCJ to be used in applications as meeting the requirements of a particular industry standard (e.g., ISO 9001, IATF 16949, ISO 26262, etc.), this IC is neither designed nor intended for use in such environments for that applications. NTCJ shall not be held responsible for not meeting the requirements of a particular industry standard.
7. Using IC that have been indicated as compliant with industry functional safety standards does not warrant that the application meets the requirements of industry functional safety standards. NTCJ shall not be held responsible for the application compliance with requirements of the particular industry functional safety standard.
8. Unless this IC is indicated by NTCJ to be used in applications as meeting the requirements of a particular quality standard (e.g., AECQ-100, etc.), this IC is neither designed nor intended for use in such the environments for that applications. NTCJ shall not be held responsible for not meeting the requirements of a particular quality standard.
9. In case of damages, costs, losses, and/or liabilities incurred by NTCJ arising from customer's non-compliance with above from 1 to 8, customer will indemnify NTCJ against every damages, costs, losses and responsibility.

## 特点

- 电源电压范围: 5.0 V ~ 28 V
- 自动相位调整及内置软切换
- 宽输入电压范围 (12V/24V)
- 直接PWM输入进行速度控制
- 电机锁保护和内置的自动恢复机制  
可通过外部电容调节
- FG脉冲信号的输出引脚 (漏极开路)
- 有用于锁定检测的输出引脚 (漏极开路)
- 多款保护机制:  
欠压锁定 (UVLO), 过热保护  
GND短路保护, 及 过流保护
- 封装 : TSSOP 14L  
(4.4x5.0x0.9mm3, 脚距 0.65mm)



## 典型应用



**注意事项:** 这应用电路仅是一个例子, 不保证批量生产设备的操作。在批量生产装备的设计中, 需要对其进行充分的评估和验证。客户须完全负责将以上的应用电路并入设备设计中。

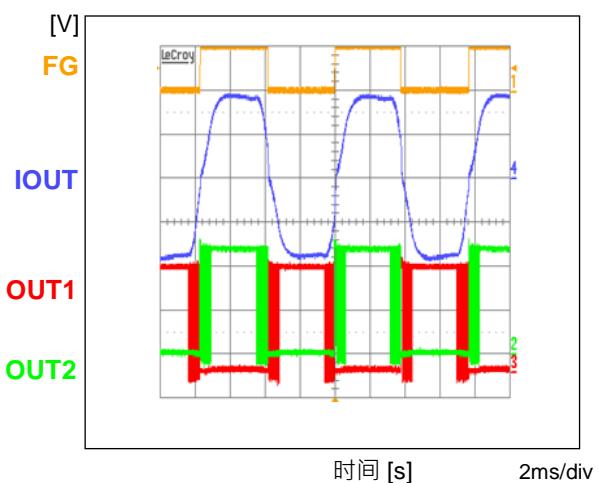
## 说明

- KA44169A 是一款高效率的单相电机驱动器芯片。它内置软切换功能, 以实现低噪声运行。软切换功能是根据电机电流而自动调整周期, 所以就无需根据电机的规格单独调整软开关周期。
- 此芯片具备12V / 24V的宽输入电压范围, 适用于 OA 和 FA 设备。

## 应用

- 冰箱, 投影仪, 打印机, 工厂自动化

## 典型特征



条件:

$V_{CC} = 12 \text{ V}$ ,  $PWMI = 100\% \text{ 占空比}$ ,  $C_{VCC} = 1 \mu\text{F}$

## 目录

|                     |    |
|---------------------|----|
| ■ <u>重要通知</u>       | 2  |
| ■ <u>特点</u>         | 3  |
| ■ <u>说明</u>         | 3  |
| ■ <u>应用</u>         | 3  |
| ■ <u>典型应用</u>       | 3  |
| ■ <u>典型特征</u>       | 3  |
| ■ <u>目录</u>         | 4  |
| ■ <u>绝对最大额定值</u>    | 5  |
| ■ <u>额定功耗</u>       | 5  |
| ■ <u>推荐操作条件</u>     | 6  |
| ■ <u>电气特点</u>       | 7  |
| ■ <u>引脚配置</u>       | 9  |
| ■ <u>引脚功能</u>       | 9  |
| ■ <u>功能框图</u>       | 10 |
| ■ <u>操作 / 保护机制</u>  | 11 |
| ■ <u>操作 / 驱动状态图</u> | 12 |
| ■ <u>操作 / 功能说明</u>  | 13 |
| ■ <u>等效引脚电路</u>     | 19 |
| ■ <u>应用信息</u>       | 22 |
| ■ <u>封装信息</u>       | 26 |
| ■ <u>注意事项</u>       | 27 |

## 绝对最大额定值

| 参数          | 符号                           | 额定值          | 单位 | 注意事项 |
|-------------|------------------------------|--------------|----|------|
| 电源          | $V_{CC}$                     | -0.3 to +36  | V  | *1   |
| 工作环境温度      | $T_{opr}$                    | -40 to +105  | °C | *2   |
| 结温          | $T_j$                        | -40 to +150  | °C | *2   |
| 储存温度        | $T_{stg}$                    | -55 to +150  | °C | *2   |
| 输入电压范围      | $V_{CLD}, V_{HP}, V_{HN}$    | -0.3 to +6   | V  | —    |
|             | $V_{PWM}$                    | -0.3 to +36  | V  | —    |
| 输出电压范围      | $V_{OUT1}, V_{OUT2},$        | -0.3 to +36  | V  | *1*3 |
|             | $V_{FG}, V_{LD}$             | -0.3 to +36  | V  | —    |
|             | $V_{HB}$                     | -0.3 to +6   | V  | *3   |
| 输出电流范围      | $I_{OUT1peak}, I_{OUT2peak}$ | -1.4 to +1.4 | A  | *5   |
|             | $I_{OUT1}, I_{OUT2}$         | -0.8 to +0.8 | A  | *6   |
|             | $I_{FG}, I_{LD}$             | -5 to +10    | mA | —    |
|             | $I_{HB}$                     | -10 to 0     | mA | *4   |
| 静电放电防护(ESD) | HBM                          | 2            | kV | —    |
|             | MM                           | 200          | V  | —    |

注意事项: 如果在高于上述绝对最大额定值的条件下使用, 此产品可能会遭受永久性损坏。

此额定值是最大额定值, 超出此范围的设备将无法保证工作, 因为它高于我们规定的建议工作范围。  
长时间在绝对最大额定值下工作, 可能会影响产品的可靠性。

\*1: 在不超过上述绝对最大额定值和功耗的条件下的值。

\*2: 除功耗, 工作环境温度和存储温度外, 所有额定值都在 $T_a = 25^{\circ}\text{C}$ 的情况下得到。

\*3: 禁止在这些引脚上施加外部电压。在瞬态下也不要超过规定的额定值。

\*4: 禁止在这些引脚上施加外部电流。在瞬态下也不要超过规定的额定值。

\*5: 对于 $V_{CC} \geq 6\text{V}$ , 仅在1s内允许输出±1.4A的电流。

\*6: 禁止将外部电流应用于这些引脚上, 在满足额定功耗和其他额定值的情况(\*1)下, 该值为最大值。

## 额定功耗

| 封装   | $\theta_{j-a}$ | $P_D$<br>( $T_a=25^{\circ}\text{C}$ ) | $P_D$<br>( $T_a=105^{\circ}\text{C}$ ) |
|--|----------------|---------------------------------------|--|
| TSSOP 14L (4.4x5.0x0.9mm <sup>3</sup> , 脚距 0.65mm) | 157.7 °C/W     | 792.8mW                               | 285.3mW                                |

注意事项: 在实际应用下, 须遵循电源电压, 负载和环境温度条件, 以确保有足够的余量, 并且确保散热设计不会超过允许值。

\*1: 玻璃环氧基材(1 层板) [70 × 70 × 1.6 t](mm)



### 警告

尽管此芯片具有内置的ESD保护电路, 但如果处理不当, 仍可能遭受永久性损坏。  
因此, 建议采取适当的ESD预防措施, 以避免静电损坏 MOS 槽极。

## 推荐操作条件

| 参数     | 符号               | 最小值 | 典型值 | 最大值 | 单位 | 注意事项 |
|--------|------------------|-----|-----|-----|----|------|
| 电源范围   | V <sub>CC</sub>  | 5.0 | —   | 28  | V  | *1   |
| 输入电压范围 | V <sub>HP</sub>  | 0   | —   | 1.5 | V  | *2   |
|        | V <sub>HN</sub>  | 0   | —   | 1.5 | V  | *2   |
|        | V <sub>PWM</sub> | 0   | —   | 28  | V  | *2   |
| 外部元件常数 | C <sub>VCC</sub> | —   | 1   | —   | μF | *3   |
|        | C <sub>CLD</sub> | —   | 330 | —   | pF | *3   |

注意事项：

\*1：在不超过上述绝对最大额定值和功耗的条件下的值。

\*2：有关输入控制电压的设置范围，请参阅电气特性和操作。

\*3：不保证批量生产的设计。须对批量生产的设计进行足够的评估和验证。

如果在启动或停止操作时，VCC端子电压因再生电流而升高，请在VCC – GND端子之间连接一个齐纳二极管。

## 电气特点

$V_{CC} = 12.0 \text{ V}, 24.0 \text{ V}$

注意事项: 除非另有说明, 否则均在  $T_a = 25^\circ\text{C} \pm 2^\circ\text{C}$  时测量。

| 参数                 | 符号            | 条件                   | 极限值  |     |      | 单位            | 注意<br>事项 |
|--------------------|---------------|----------------------|------|-----|------|---------------|----------|
|                    |               |                      | 最小   | 典型  | 最大   |               |          |
| <b>电路电流</b>        |               |                      |      |     |      |               |          |
| $V_{CC}$ 电流 1      | $I_{CC1}$     | 输出开路, 锁定状态           | —    | 1.5 | 3    | mA            | —        |
| $V_{CC}$ 电流 2      | $I_{CC2}$     | 输出开路, 50%占空比         | —    | 2.0 | 4    | mA            | —        |
| <b>FG 区块</b>       |               |                      |      |     |      |               |          |
| 低位输出电压             | $V_{OLFG}$    | $I_O = 5 \text{ mA}$ | —    | 0.1 | 0.3  | V             | —        |
| 输出漏电流              | $I_{LFG}$     | $V_o=28\text{V}$     | —    | —   | 30   | $\mu\text{A}$ | —        |
| <b>LD 区块</b>       |               |                      |      |     |      |               |          |
| 低位输出电压             | $V_{OLD}$     | $I_O = 5 \text{ mA}$ | —    | 0.1 | 0.3  | V             | —        |
| 输出漏电流              | $I_{LLD}$     | $V_o=28\text{V}$     | —    | —   | 30   | $\mu\text{A}$ | —        |
| <b>电源 区块</b>       |               |                      |      |     |      |               |          |
| 阻抗<br>(高端 + 低端)    | $R_{ONHL}$    | $I = 200 \text{ mA}$ | —    | 1.6 | 2.25 | $\Omega$      | —        |
| 二极管正向电压            | $V_{DI}$      | $I = 200 \text{ mA}$ | 0.6  | 0.8 | 1    | V             | —        |
| <b>霍尔区块</b>        |               |                      |      |     |      |               |          |
| 输入动态范围             | $V_{HA}$      | —                    | 0    | —   | 1.5  | V             | —        |
| 引脚输入电流             | $I_{HA}$      | —                    | -2   | 0   | 2    | $\mu\text{A}$ | —        |
| 最小输入电压振幅           | $V_{HA}$      | —                    | 25   | —   | —    | mV            | —        |
| 迟滞宽度               | $V_{HHYS}$    | —                    | —    | 10  | 20   | mV            | —        |
| <b>霍尔偏置</b>        |               |                      |      |     |      |               |          |
| 输出电压               | $V_{HB}$      | $I_o = -2\text{mA}$  | 1.05 | 1.2 | 1.35 | V             | —        |
| <b>PWM 输入</b>      |               |                      |      |     |      |               |          |
| 停止控制输入             | $V_{PWMIN}$   |                      | 2    | 4   | 6    | %             | —        |
| 最大速度输入             | $V_{PWMMAX}$  |                      | —    | 100 | —    | %             | *1*2     |
| 低位输入电压             | $V_{PWML}$    |                      | —    | —   | 0.55 | V             | —        |
| 高位输入电压             | $V_{PWMH}$    |                      | 2.0  | —   | —    | V             | —        |
| 低位输入电流             | $I_{PWMINL}$  | $Vi=0\text{V}$       | -39  | -26 | -13  | $\mu\text{A}$ | —        |
| 高位输入电流             | $I_{PWMINH}$  | $Vi=3.3\text{V}$     | 5.5  | 11  | 16.5 | $\mu\text{A}$ | —        |
| 最大 $V_{CC}$ 时的输入电流 | $I_{PWMINHH}$ | $Vi=35\text{V}$      | 480  | 686 | 892  | $\mu\text{A}$ | —        |
| 输入频率范围             | $F_{PWM}$     | —                    | 15   | —   | 50   | kHz           | —        |

注意事项 : \*1: 设计检查值, 非量产测试值

\*2: 典型设计值

## 电气特点(续)

$V_{CC} = 12.0 \text{ V}, 24.0 \text{ V}$

注意事项: 除非另有说明, 否则均在  $T_a = 25^\circ\text{C} \pm 2^\circ\text{C}$  时测量

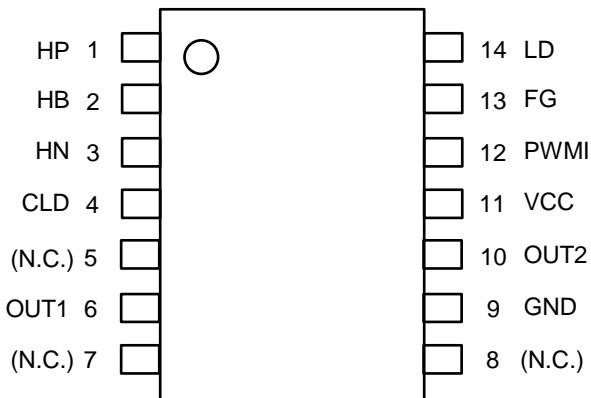
| 参数              | 符号           | 条件                     | 极限值 |      |      | 单位  | 注意事项 |
|-----------------|--------------|------------------------|-----|------|------|-----|------|
|                 |              |                        | 最小  | 典型   | 最大   |     |      |
| <b>电机锁定保护</b>   |              |                        |     |      |      |     |      |
| 参考时钟频率的锁定保护时间设定 | $F_{LOCK}$   | $C_{CLD}=330\text{pF}$ | 7.6 | 10.2 | 12.8 | kHz | —    |
| 锁定触发时间          | $t_{LOCK1}$  | $C_{CLD}=330\text{pF}$ | —   | 0.48 | —    | s   | *1*2 |
| 锁定解除时间          | $t_{LOCK2}$  | $C_{CLD}=330\text{pF}$ | —   | 4.8  | —    | s   | *1*2 |
| 锁定保护比例          | $LD_{RATIO}$ | —                      | —   | 10   | —    | —   | *1*2 |
| <b>过热保护</b>     |              |                        |     |      |      |     |      |
| 保护工作温度          | $TSD_{ON}$   | —                      | —   | 160  | —    | °C  | *1*2 |
| 迟滞宽度            | $TSD_{HYS}$  | —                      | —   | 25   | —    | °C  | *1*2 |
| <b>欠压锁定</b>     |              |                        |     |      |      |     |      |
| 保护工作温度          | $V_{LVON}$   | —                      | —   | 3.5  | —    | V   | *1*2 |
| 迟滞宽度            | $V_{LVOHYS}$ | —                      | —   | 0.2  | —    | V   | *1*2 |
| <b>过流保护</b>     |              |                        |     |      |      |     |      |
| 输出极限电流          | $I_{OCL}$    | 电机正常运行                 | 1.0 | 1.2  | 1.4  | A   | —    |

注意事项:

\*1: 设计检查值, 非量产测试值

\*2: 典型设计值

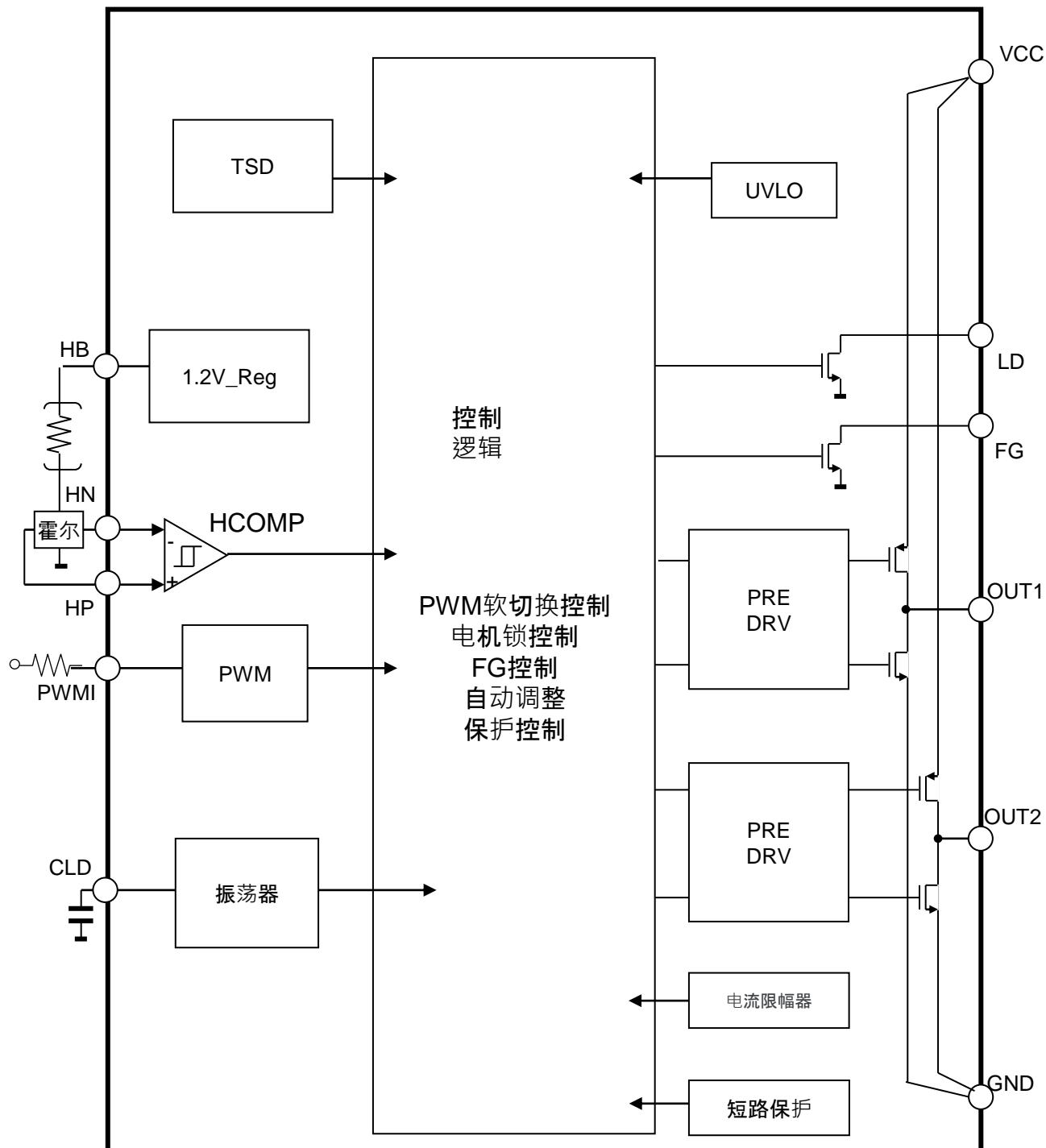
## 引脚配置



## 引脚功能

| 引脚编号 | 引脚名    | 形式 | 说明              |
|------|--------|----|-----------------|
| 1    | HP     | 输入 | 霍尔放大器输入(+)      |
| 2    | HB     | 输出 | 霍尔偏置电压输出        |
| 3    | HN     | 输入 | 霍尔放大器输入(-)      |
| 4    | CLD    | 输入 | 电容器连接引脚用于参考时钟   |
| 5    | (N.C.) | —  | 无连接             |
| 6    | OUT1   | 输出 | OUT1 : 电机驱动输出 1 |
| 7    | (N.C.) | —  | 无连接             |
| 8    | (N.C.) | —  | 无连接             |
| 9    | GND    | 接地 | 接地              |
| 10   | OUT2   | 输出 | OUT2 : 电机驱动输出 2 |
| 11   | VCC    | 电源 | 内部电路的电源         |
| 12   | PWM1   | 输入 | 电压输入用于设置转速      |
| 13   | FG     | 输出 | FG 外部输出         |
| 14   | LD     | 输出 | LD 外部输出         |

## 功能框图



## 操作

### ■保护机制

注) 下列得特性是从芯片设计得出得参考值, 将不被保证。

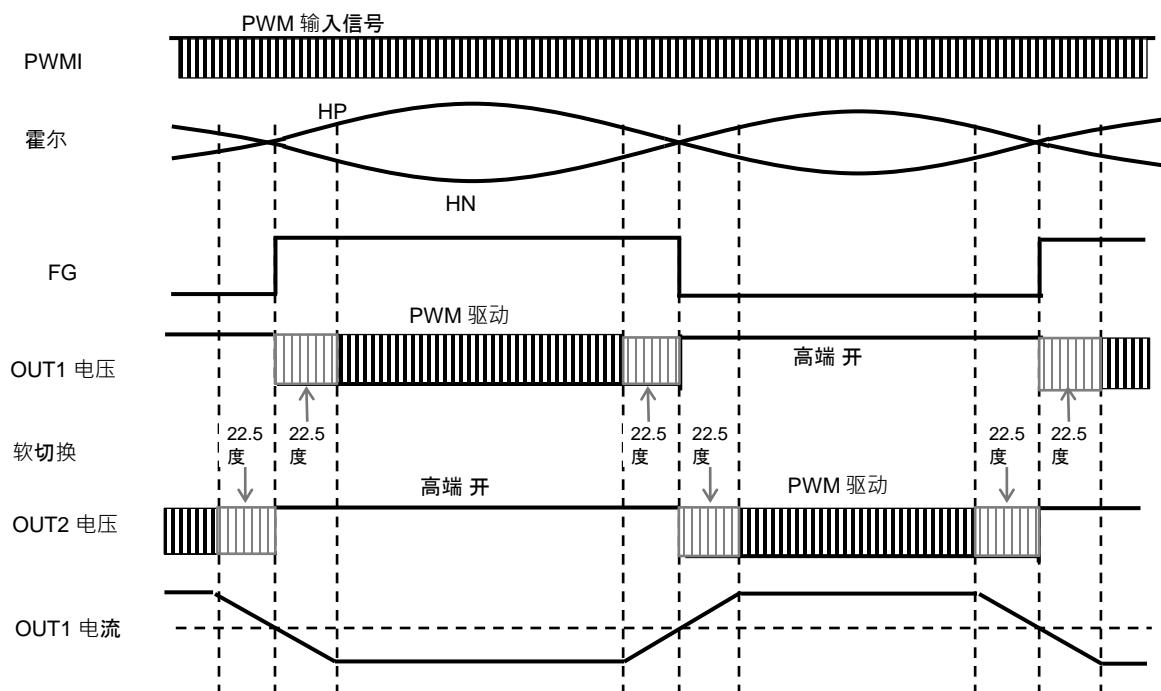
| 机制名称            | 运行条件                     | 解除条件   | 注意事项  |
|-----------------|--------------------------|--|---|
| TSD             | 160°C                    | 135°C  | 当保护功能运行时, 电机将断电。  |
| 电流限制            | 1.2A                     | 经过固定时间后  | 如果电动机电流达到1.2A, 输出电流将被限制输出一段时间。<br>开启时间和关闭时间如下。<br>ON:2usec, OFF:10.0μsec<br>(在启动期间, ON:1.5μsec, OFF:40μsec) |
| 欠压锁定UVLO (VCC)  | 3.5V                     | 3.7V   | 它是保护电源电压的低电压状态。<br>如果执行保护操作, 电机将断电。   |
| 电机锁定保护          | 在 FG 脉冲信号在设置时间内无变化(闩锁保护) | <ul style="list-style-type: none"> <li>·UVLO 触发时</li> <li>·经过固定时间后</li> <li>·在 PWM停止控制时</li> </ul> | UVLO和PWM停止控制接触保护并复位计数。<br>保护设置时间取决于连接到CLD引脚的外部电容。<br>(时间=外部电容(pF) × 0.00145)<br>10倍以上时间以后重启                 |
| 电机至 VCC 之间的短路保护 | 电流限制                     | 经过固定时间后  | 输出电流限制保护  |
| 电机至 GND 之间的短路保护 | 通过恒定时间检测进行闩锁保护           | <ul style="list-style-type: none"> <li>·at UVLO 触发时</li> </ul>                                     | 闩锁保护。<br>触发UVLO来解除保护机制。   |

注 : 以上参考值已通过设计检查, 但未经量产测试

## 操作 (续)

### ■ 驱动状态图 (软切换)

注) 下列得特性是从芯片设计得出得参考值, 将不被保证。



## 操作 (续)

### ■ 功能说明

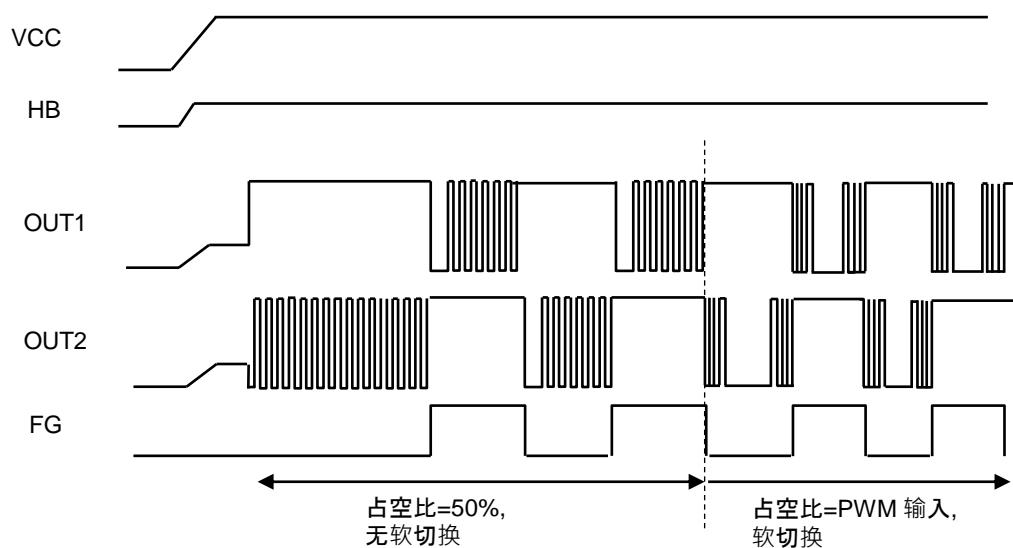
注) 下列得特性是从芯片设计得出得参考值, 将不被保证。

#### 1. 启动, 正常驱动

在工作范围内给 VCC 供电, 芯片将进入启动模式。

在启动时, 以固定占空比 (占空比=50%)启动 PWM 操作。

然后将切换成正常驱动, 即 PWM 输出占空比及频率与 PWM 输入匹配。



#### 2. 速度控制

电机的转速可通过 PWMI 引脚的 PWM 信号的占空比进行控制。

PWM 输出占空比和频率与 PWM 输入相同。

## 操作 (续)

### ■ 功能说明 (续)

注) 下列得特性是从芯片设计得出得参考值, 将不被保证。

#### 4. 电机锁定保护电路

在电动机正常运行模式下, 如果FG无信号状态持续一定时间, 则锁定保护电路开始工作。

在锁定保护模式下, 电机将断电。

锁定保护时间的值可以通过以下等式计算。

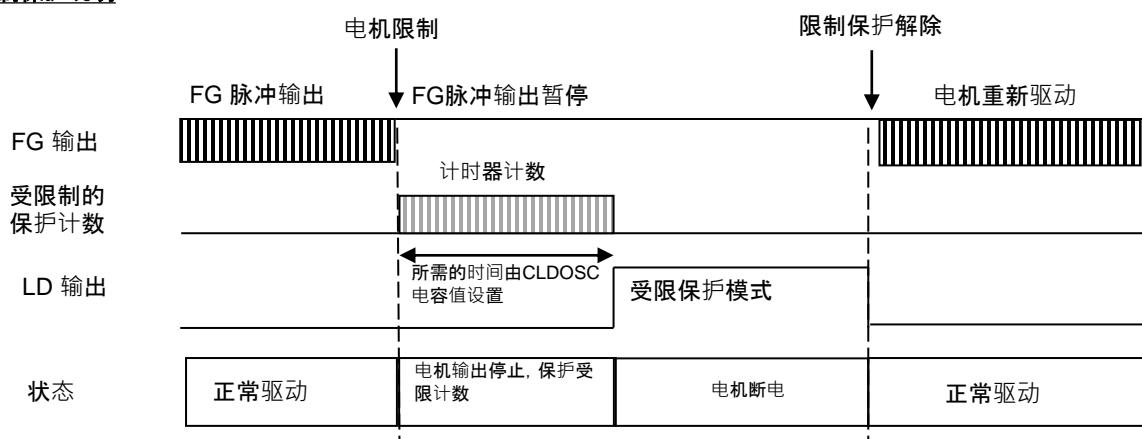
$$\text{限制保护设置时间(秒)} = \text{CLD的电容值 (pF)} \times 0.00145$$

如果在CLD引脚上连接330pF的电容, 则限制的保护时间约为0.48s  
需为电器启动时间保留余量。

解除电机限制保护并复位计数器的条件如下:

- 在检测UVLO模式下
- 经过一定时间后(限制保护设定时间x 10(秒): 约4.8秒/ CCLD = 330pF)
- 在输入PWMI停止控制时

#### • 限制保护说明



## 操作 (续)

### ■ 功能说明 (续)

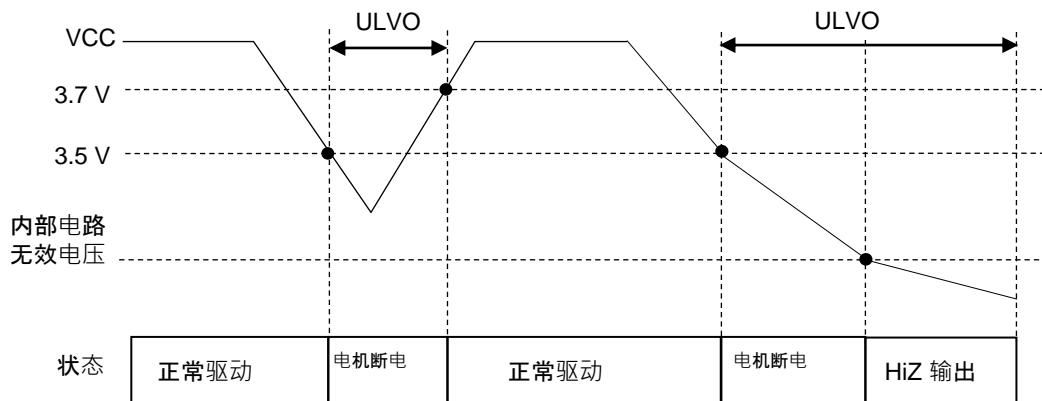
注) 下列得特性是从芯片设计得出得参考值, 将不被保证。

#### 5. 低电压保护

该芯片监视电压VCC。如果VCC电压变为3.5V或更低, 则会启动低压保护。  
在低电压保护操作中, 电机将断电。

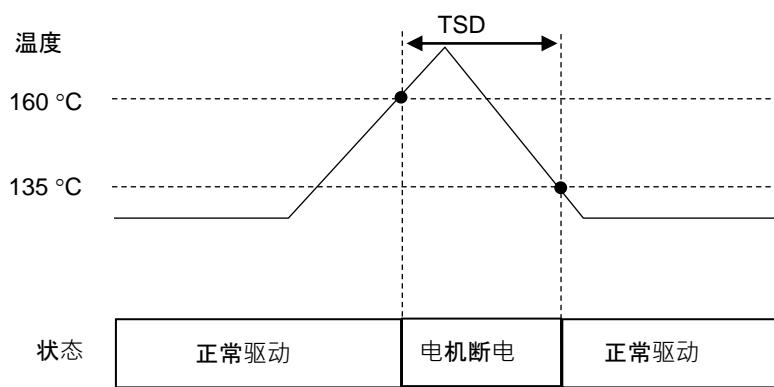
另外, 如果VCC电压进一步下降, 则内部电路将无法正常工作, 所有相的输出均为HiZ(所有相均关闭)。

VCC低压保护功能设置了0.2V的迟滞。如果VCC从保护模式恢复到3.7V, 则解除低压保护



#### 6. 过热保护 (TSD)

如果芯片结温为160°C(设计目标值)或更高, 则会启动热保护, 电机将断电。  
如果芯片结温为135°C(设计目标值)或更低, 则保护被解除。



## 操作 (续)

### ■ 功能说明 (续)

注) 下列得特性是从芯片设计得出得参考值, 将不被保证。

#### 7. 过电流保护 (PWMIN 模式)

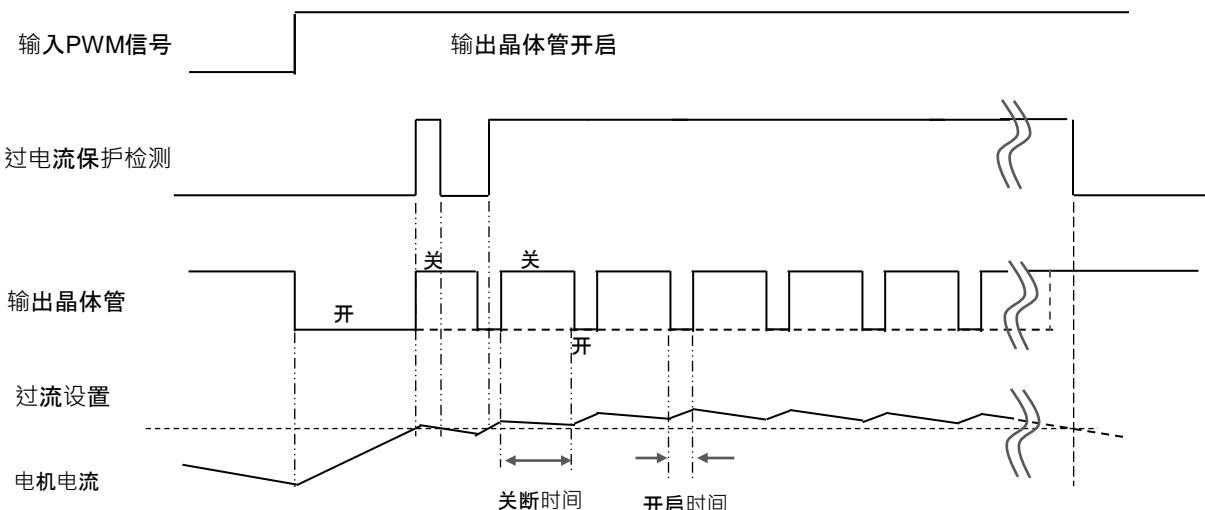
此部分将解释过电流保护。

过电流检测在 1.2A, 所以过高的电流不会流过 OUT1, OUT2。

在检测到大于设定值的电流之后, 通过在预定时间内关闭输出晶体管, 借此达成过电流保护。

开启时间 2  $\mu$ sec (启动期间 1.5 $\mu$ sec)

关断时间 10  $\mu$ sec (启动期间 40 $\mu$ sec)



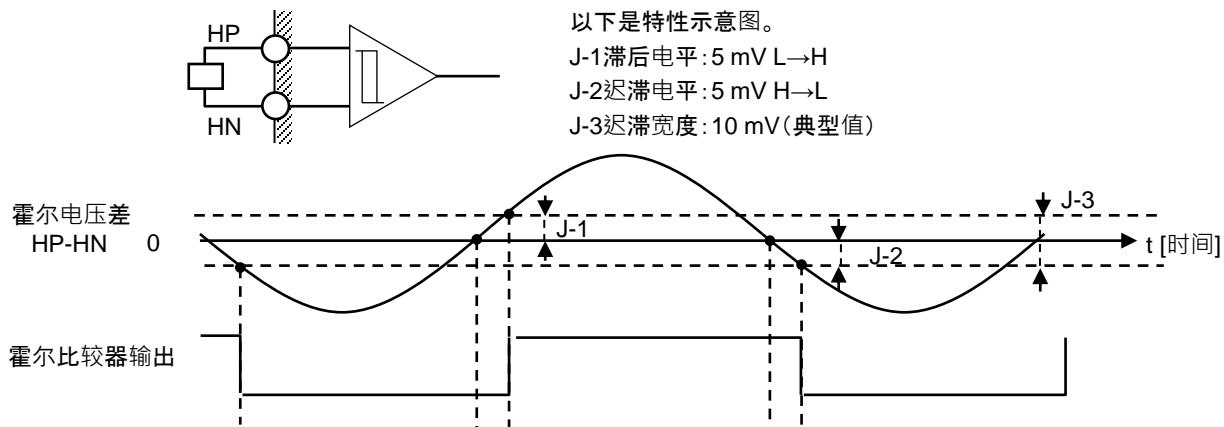
## 操作 (续)

### ■ 功能说明 (续)

注) 下列得特性是从芯片设计得出得参考值, 将不被保证。

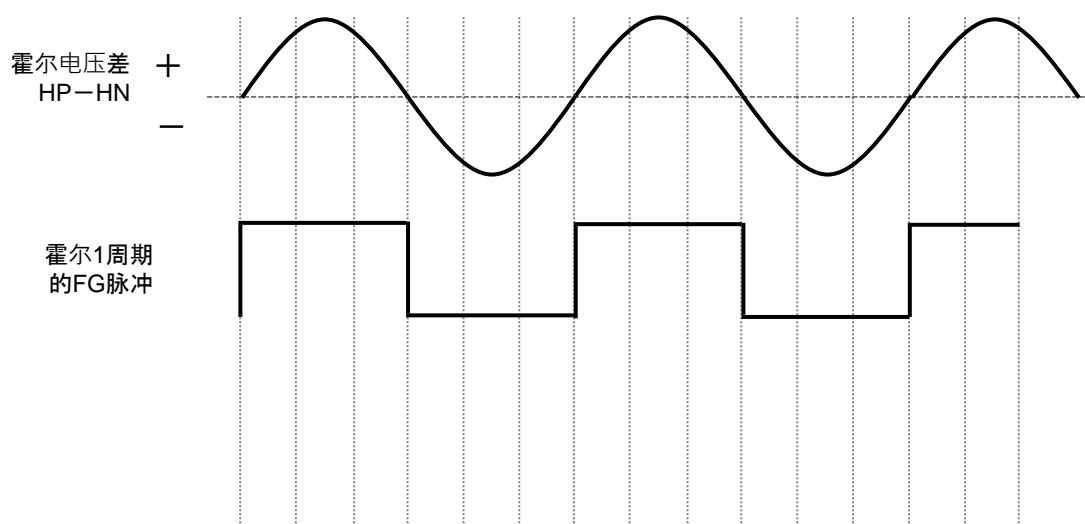
#### 8. 霍尔输入

霍尔迟滞比较器执行位置检测。如果正弦波的幅度较小, 则比较器输出的相位延迟会变得很明显, 因此请增加幅度。建议层架至200 mV或更高。另外, 如果发生孔振颤, 请在HP(1引脚)和HN(3引脚)之间放置电容器。



### 霍尔电压与FG的关系

每个周期的霍尔弦波, 将对应地输出一个周期的FG (13) 脉冲信号。



## 操作 (续)

### ■ 功能说明 (续)

注) 下列得特性是从芯片设计得出得参考值, 将不被保证。

#### 9. CLD 引脚

CLD引脚是产生时钟以进行锁定保护的端子。

通过改变连接到该端子的电容器来设置保护时间。

当使用330pF时, 它会被0.48秒检测到, 并在4.8秒内停止后重新启动。

#### 10. LD 引脚

LD引脚输出锁定保护的判断。

由于它是漏极开路输出, 因此请连接一个上拉电阻至电源,

使用此功能时。在正常操作中, LD在检测期间输出低电平, 而LD在保护期间输出高电平。

#### 11. FG 引脚

FG引脚输出霍尔信号的切换。

由于它是漏极开路输出, 因此请连接一个上拉电阻至电源,

使用此功能时,

如果HP电压> HN电压, FG将输出高电平

#### 12. PWMI 引脚

当打开PWMI端子时, 内部电路会将其偏置为1.9V,

并将以100%输出占空比驱动电机。

#### 13. HB 引脚

HB引脚是用于向霍尔元件提供偏置电压的端子。

HB端子输出为1.2V。

如果有必要采取措施防止噪声, 请在HB端子和GND端子之间添加霍尔电容。

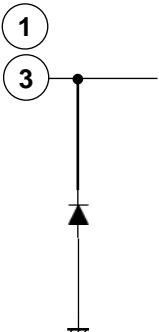
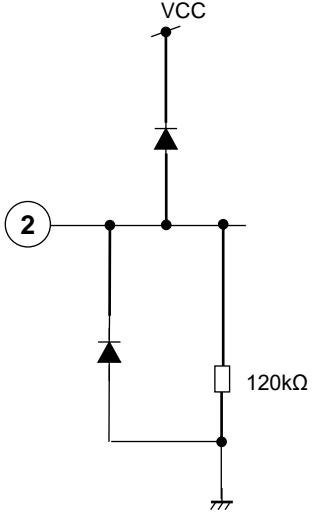
霍尔电容的最大值为0.1 $\mu$ F。

在霍尔元件上增加一个串联电阻可以抑制芯片发热。

但是霍尔的电压幅度会依电阻比例相应地变小, 因此需对它进行充分的评估。

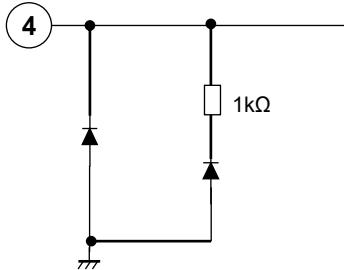
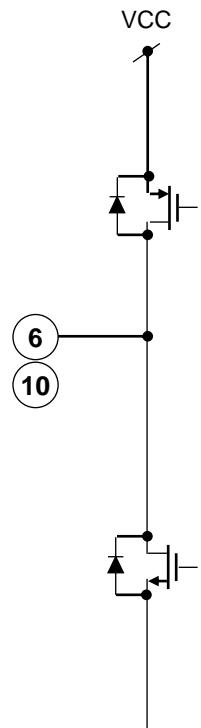
## 等效引脚电路

注) 下列得特性是从芯片设计得出得参考值, 将不被保证。

| 引脚号     | 内部电路  | 阻抗    | 描述   |
|---------|---|-------|--|
| 1,<br>3 |    | —     | 引脚 1 (HP)<br>:霍尔放大器 + 输入引脚<br><br>引脚 3 (HN)<br>:霍尔放大器 - 输入引脚 |
| 2       |  | 120kΩ | 引脚 2 (HB)<br>:霍尔偏置 1.2V 输出引脚                                 |

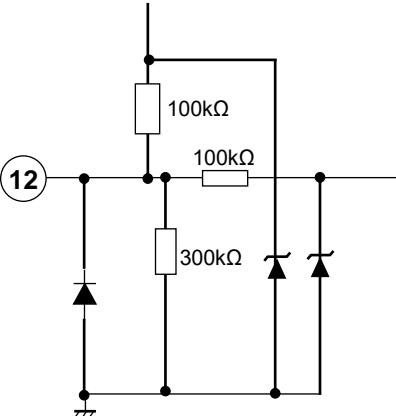
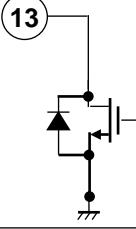
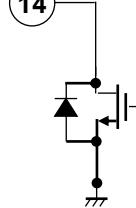
## 等效引脚电路(续)

注) 下列得特性是从芯片设计得出得参考值, 将不被保证。

| 引脚号   | 内部电路  | 阻抗 | 描述                                     |
|-------|---|----|--|
| 4     |    | —  | 引脚 4 (CLD)<br>:连接电容器以设置电机限制保护引脚的振荡频率   |
| 6, 10 |  | —  | 引脚 6 (OUT1), 引脚 10 (OUT2)<br>:电机驱动输出引脚 |

## 等效引脚电路(续)

注) 下列得特性是从芯片设计得出得参考值, 将不被保证。

| 引脚号 | 内部电路  | 阻抗    | 描述   |
|-----|---|-------|--|
| 9   |    | —     | 引脚 9 (GND)<br>:GND 引脚                        |
| 11  |    | —     | 引脚 11 (VCC)<br>:电源引脚                         |
| 12  |   | 300kΩ | 引脚 12 (PWMI)<br>:PWM 信号输入引脚,<br>高时段开启, 低时段关闭 |
| 13  |  | —     | 引脚 13 (FG)<br>:FG 信号输出引脚                     |
| 14  |  | —     | 引脚 14 (LD)<br>:电机锁保护信号输出引脚                   |

## 应用信息

### 1. 减速中的重启注意事项

当芯片接通时，在没有自动相移和软切换的情况下，PWM脉冲的占空比将固定在50%，直至第二个FG脉冲的出现。

当电动机减速的情况下重启，电动机电流变为零之前电动机电流被切换的可能性很高，因此电动机电流将会流入VCC，而VCC会升高至高于设定电压，进而有可能超过芯片的绝对最大电压。如果发生这种情况，芯片可能在最坏的情况下损坏。

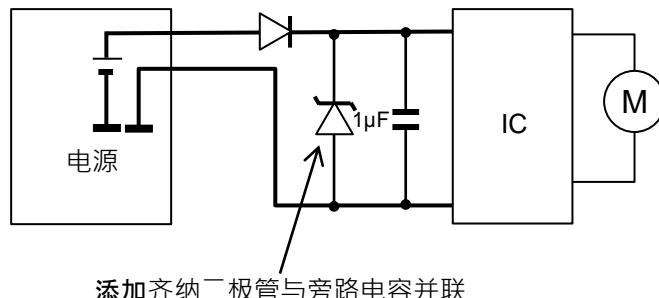
### 2. 关闭VCC时的注意事项

在高速旋转下关闭电源电压时，因为电机的BEMF电压较高，而VCC由BEMF电压提供，并且芯片反复地启动和停止。

所以电动机电流流入VCC的可能性很高，VCC升高会超过设定电压，并且可能超过芯片的绝对最大电压。

如果出现VCC的反向电流(包括以上1或2的情况)并且需要解决时，请采取对策，在并联旁路电容的同时增加齐纳二极管，以限制VCC电压，并确保进行充分的评估以验证是否存在问题

(应对电路)



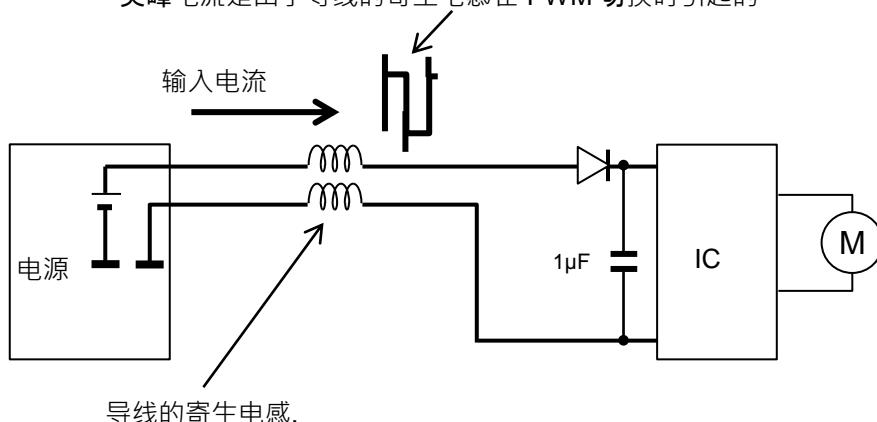
## 应用信息 (续)

### 3. PWM运动时的注意事项

当VCC和GND导线较长时，由于导线的寄生电感，有可能在PWM切换时导致电机输入的尖峰电流。  
请采取措施，通过增加一个与旁路电容串联的电阻来降低电动机输入的尖峰电流。必须进行充分的评估以确保问题已被解决。

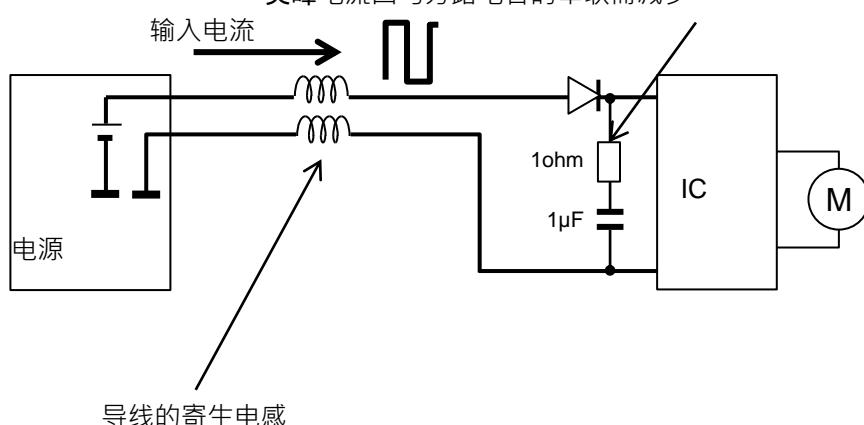
(电路)

尖峰电流是由于导线的寄生电感在 PWM 切换时引起的。



(应对电路)

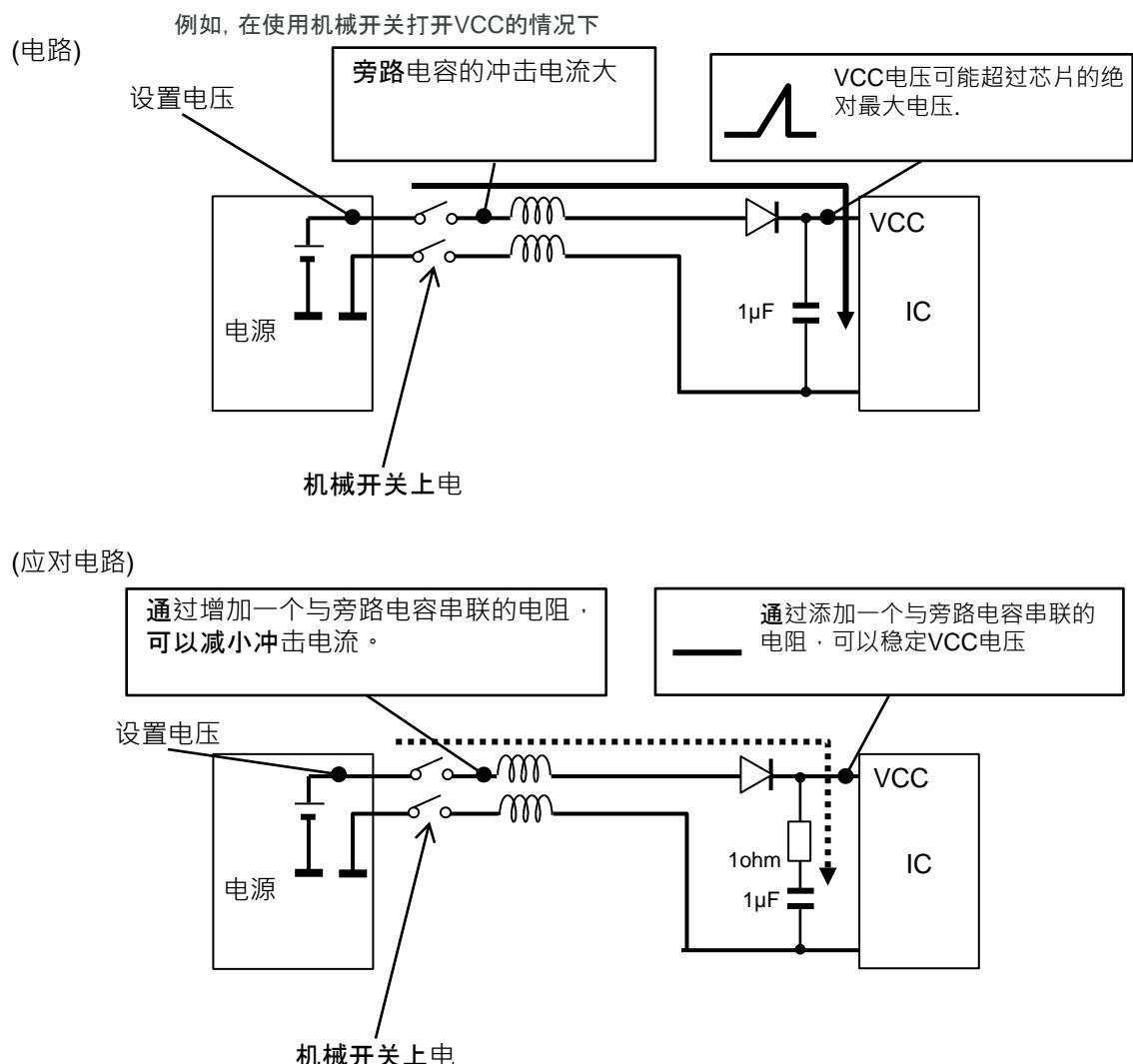
尖峰电流因与旁路电容的串联而减少



## 应用信息 (续)

### 4. 向VCC输入电源时的注意事项

芯片上电时，建议VCC电压上升速度低于 $0.24V / \mu s$ ，芯片关机时，建议VCC电压下降速度高于 $-0.24V / \mu s$ 。高速上电时，冲击电流必须流入VCC和GND之间的旁路电容。因此，由于导线的寄生电感，VCC上升会到高于设定电压的水平，所以VCC电压有可能超过芯片的绝对最大电压。  
请采取措施，通过增加一个与旁路电容串联的电阻来减少冲击电流，并确保进行充分的评估以确认没有问题。



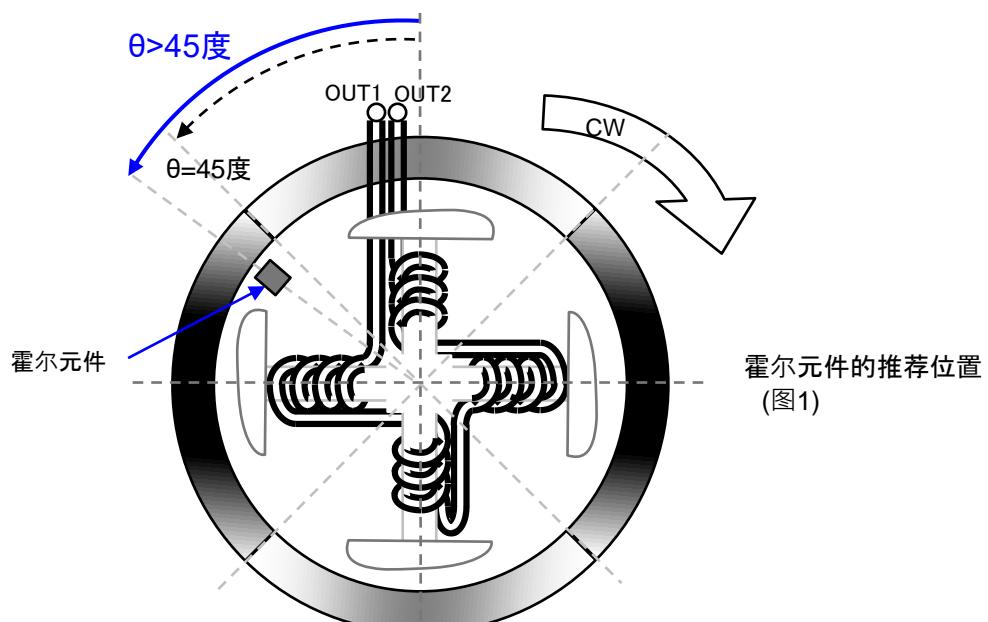
## 应用信息 (续)

### 5. 霍尔元件的推荐位置

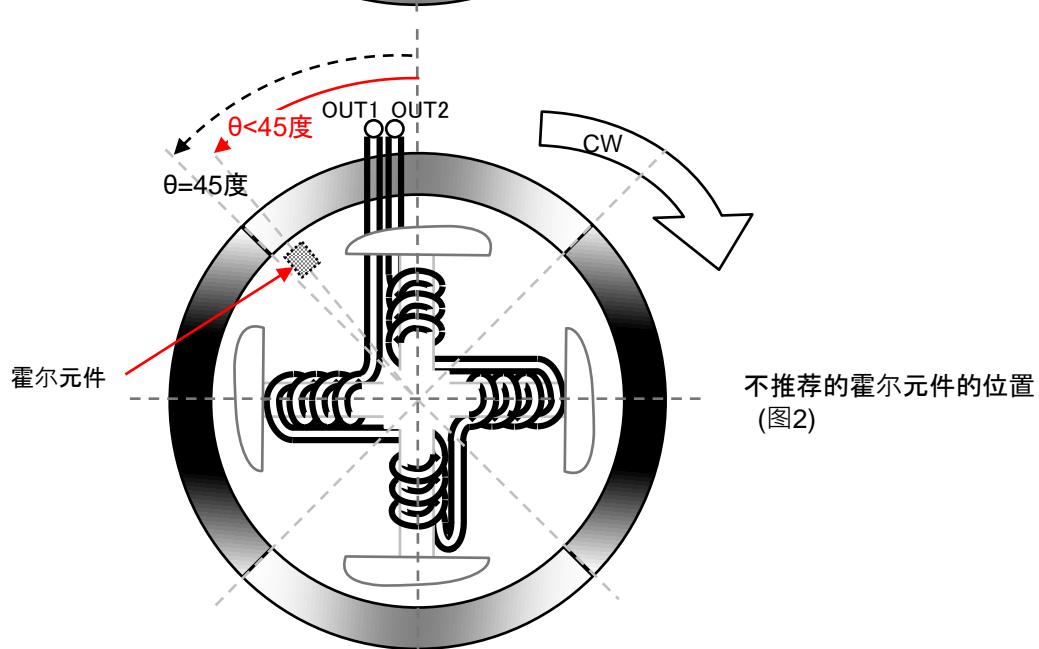
该驱动器具备自动相位调整功能，可优化电动机电流。

我们建议您将霍尔元素设置在下图1所示的位置。

如果将霍尔元件设置在下图2所示的位置，则可能导致电机无法启动，或自动相位调整的效果不佳。



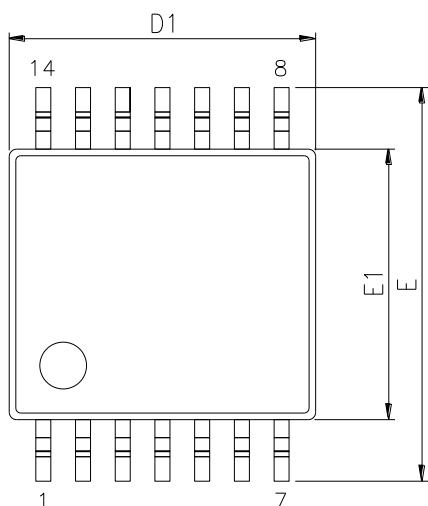
霍尔元件的推荐位置  
(图1)



不推荐的霍尔元件的位置  
(图2)

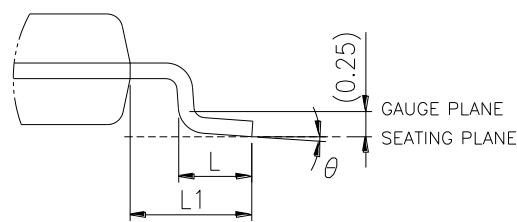
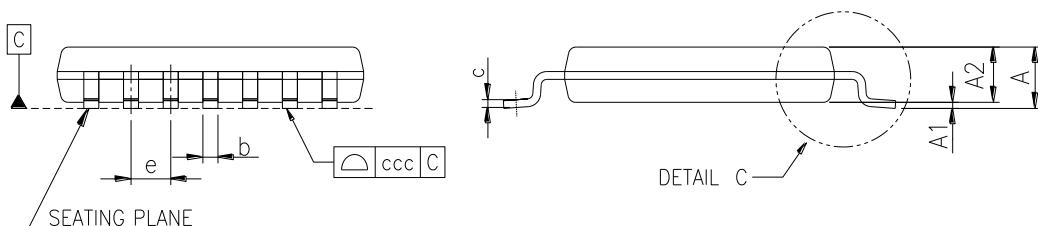
## 封装信息

轮廓图

TSSOP 14L 4.4x5.0mm<sup>2</sup>, 厚度 0.9mm, 脚距 0.65mm, 脚长 1mm

VARIATIONS (ALL DIMENSIONS SHOWN IN MM)

| SYMBOLS | MIN.    | NOM. | MAX. |
|---------|---------|------|------|
| A       | —       | —    | 1.10 |
| A1      | 0.05    | —    | 0.15 |
| A2      | 0.85    | 0.90 | 0.95 |
| D1      | 4.90    | 5.00 | 5.10 |
| E       | 6.30    | 6.40 | 6.50 |
| E1      | 4.30    | 4.40 | 4.50 |
| b       | 0.19    | —    | 0.30 |
| c       | 0.13    | —    | 0.20 |
| ccc     | 0.10    |      |      |
| L       | 0.45    | 0.60 | 0.75 |
| L1      | 1.00REF |      |      |
| e       | 0.65BSC |      |      |
| θ       | 0.0°    | —    | 8.0° |



DETAIL C

## 注意事项

1. Pay attention to the direction of the IC. When mounting it in the wrong direction onto the PCB (printed-circuit-board), it might be damaged.
2. Pay attention in the PCB (printed-circuit-board) pattern layout in order to prevent damage due to short circuit between pins. In addition, refer to the Pin Description for the pin configuration.
3. Perform visual inspection on the PCB before applying power, otherwise damage might happen due to problems such as solder-bridge between the pins of the IC. Also, perform full technical verification on the assembly quality, because the same damage possibly can happen due to conductive substances, such as solder ball, that adhere to the IC during transportation.
4. Take notice in the use of this IC that it might be damaged and be emitted a little smoke when an abnormal state occurs such as output pin-VCC short (Power supply fault), output pin-GND short (Ground fault), or output-to-output-pin short (load short). Safety measures such as installation of fuses are recommended because the extent of the above-mentioned damage will depend on the current capability of the power supply.

Although the following pins comes with short circuit protection function, the IC may be damaged and emit smoke depending on the VCC voltage. Pins with short circuit protection function: Pin6(OUT1) and Pin10(OUT2).

5. The protection circuit is for maintaining safety against abnormal operation.

When sudden voltage or current change is applied to the pin, it may exceed the designated voltage and current level and therefore, customer shall perform sufficient evaluation and verification to ensure these are not exceeded in the usage.

Especially for the thermal protection circuit, if the area of safe operation or the absolute maximum rating is momentarily exceeded due to output pin to VCC short (Power supply fault), or output pin to GND short (Ground fault), the IC might be damaged and emit smoke before the thermal protection circuit could operate.

6. Unless specified in the product specifications, make sure that negative voltage or excessive voltage are not applied to the pins because the IC might be damaged, which could happen due to negative voltage or excessive voltage generated during the ON and OFF timing when the inductive load of a motor coil or actuator coils of optical pick-up is being driven.
7. Product which has specified ASO (Area of Safe Operation) should be operated in ASO
8. Verify the risks which might be caused by the malfunctions of external components.
9. Comply with the instructions for use in order to prevent breakdown and characteristics change due to external factors (ESD, EOS, thermal stress and mechanical stress) at the time of handling, mounting or at customer's process.
10. Dip soldering is not recommended.
11. Follow the power supply voltage, load and ambient temperature conditions to ensure that there is enough margin and the thermal design does not exceed the allowable value.

12. When designing your equipment, comply with the range of absolute maximum rating and the guaranteed operating conditions (operating power supply voltage and operating environment, etc.). Especially, please be careful not to exceed the range of absolute maximum rating on the transient state, such as power-on, power-off and mode switching. Otherwise, we will not be liable for any defect which may arise later in your equipment.

Even when the products are used within the guaranteed values, take into the consideration of incidence of break down and failure mode, possible to occur to semiconductor products. Measures on the systems such as redundant design, arresting the spread of fire or preventing glitch are recommended in order to prevent physical injury, fire, social damage, for example, by using the products.

13. Pin 12(PWMIN) pins are MCU interface. In the case that the current setting of the motor is large and lead line of GND is long, the potential of GND pin of the IC may be increased.  
If 0V is input from the microcomputer, there is a case to be negative potential in the potential difference between the GND pin of this IC and the interface pin. If these pins detect under -0.3V, note that there is a possibility to break or malfunction.

## 修订记录

| Date       | Revision | Description  |                                  |
|------------|----------|--|----------------------------------|
| 2020.10.31 | 1.00     | 1 Initially issued.  |                                  |
| 2022.01.28 | 1.05     | 1 Changed important notice<br>2 Remove important notice page from previous version page31,32<br>3 Added usage notes              | Page2<br>-<br>Page32             |
| 2023.8.31  | 1.06     | 1 Changed power dissipation rating notice<br>2 Changed block diagram composition<br>3 Changed pin equivalent circuit composition | Page5<br>Page10<br>Page22-<br>24 |

## Important Notice

Nuvoton Products are neither intended nor warranted for usage in systems or equipment, any malfunction or failure of which may cause loss of human life, bodily injury or severe property damage. Such applications are deemed, "Insecure Usage".

Insecure usage includes, but is not limited to: equipment for surgical implementation, atomic energy control instruments, airplane or spaceship instruments, the control or operation of dynamic, brake or safety systems designed for vehicular use, traffic signal instruments, all types of safety devices, and other applications intended to support or sustain life.

All Insecure Usage shall be made at customer's risk, and in the event that third parties lay claims to Nuvoton as a result of customer's Insecure Usage, customer shall indemnify the damages and liabilities thus incurred by Nuvoton.

---

Please note that all data and specifications are subject to change without notice.  
All the trademarks of products and companies mentioned in this datasheet belong to their respective owners.