

JTM2528

双通道直流马达驱动器

一、特点

- 双通道内置功率 MOS 全桥驱动

➤ 驱动前进、后退、停止及刹车功能

➤ 超低的待机电流和工作电流

➤ 低导通电阻（1.0Ω）
- 最大连续输出电流可达 1.8A/每通道,峰值 2.5A

➤ 宽电压工作范围

➤ 采用 SOP-16 封装形式

二、产品应用

- 玩具马达驱动

三、管脚图及管脚说明

管脚图	序号	符号	功能说明
NC 116 OUTA INA 215 PGND INB 314 AGND VDD 413 OUTB NC 512 OUTC INC 611 PGND IND 710 AGND VDD 89 OUTD SOP-16	1	NC	悬空
	2	INA	接合 INB 决定状态
	3	INB	接合 INA 决定状态
	4	VDD	电源正极
	5	NC	悬空
	6	INC	接合 IND 决定状态
	7	IND	接合 INC 决定状态
	8	VDD	电源正极
	9	OUTD	全桥输出 D 端
	10	AGND	地
	11	PGND	地
	12	OUTC	全桥输出 C 端
	13	OUTB	全桥输出 B 端
	14	AGND	地
	15	PGND	地
	16	OUTA	全桥输出 A 端

四、绝对最大额定值

参数	符号	额定值	单位
电源电压	VCC	5.5	V
控制输入电压	VIN	VCC	V
功耗	Pd	1.73	W
热阻	θJA	75	℃/W
工作温度	Topr	-20~85	℃
结温	Tj	150	℃
存储温度	Tstg	-55~150	℃
输出电流峰值/通道	Iop	2.5	A
最大连续输出电流/通道	Ioc	1.8	A

JTM2528

双通道直流马达驱动器

五、推荐工作条件 (Ta=25℃)

参数	符号	参数值	单位
电源电压	VCC	2.2~5.5	V
控制输入电压	VIN	0~VCC	V
正、反转输出电流	Iout	1.8	A

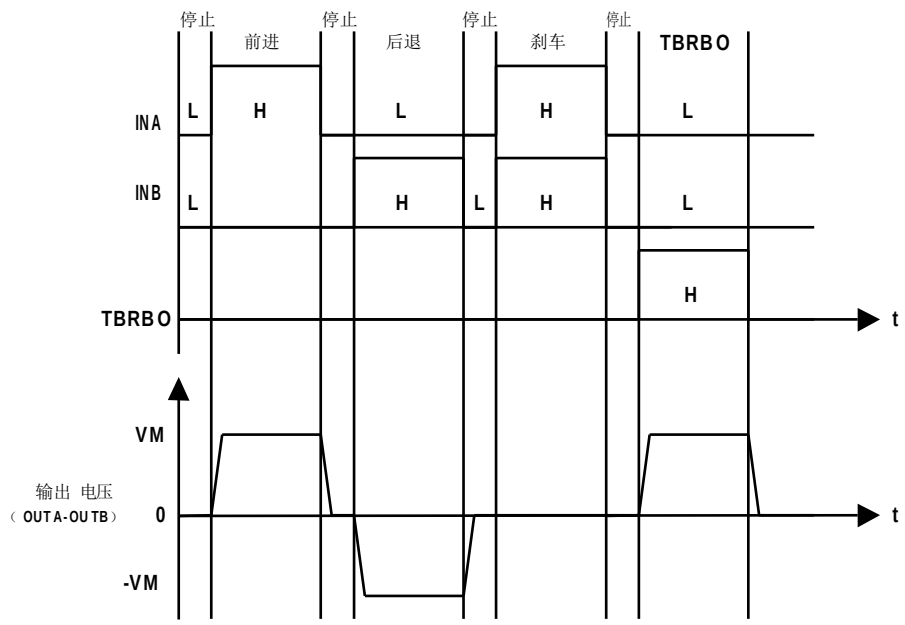
六、电气特性 (Ta=25℃，VCC=3V，RL=15Ω，特殊说明除外。)

参数	符号	测试条件	最小值	典型值	最大值	单位
整体线路						
电路关断电流	ICH	INA=INB=1	—	0	10	uA
工作电流	ICC	INA=H, INB=L or INA=L, INB=H or INA=H, INB=H	—	0.3	1	mA
控制输入						
高电平输入电压	VINH		2.0	—	—	V
低电平输入电压	VINL		—	—	0.8	V
高电平输入电流	IINH	VIN=3V	—	5	20	uA
低电平输入电流	IINL	VIN=0V	-1	0	—	uA
下拉电阻	RIN		—	1.5	—	MΩ
驱动						
输出导通阻抗	RON	I _o =±200mA	—	1	1.6	Ω
二极管						
漏电流	IDLEAK	VCC=5V	—	—	100	uA
二极管导通电压	VD	IOUT=400mA	—	—	1.7	V

七、输入/输出逻辑表

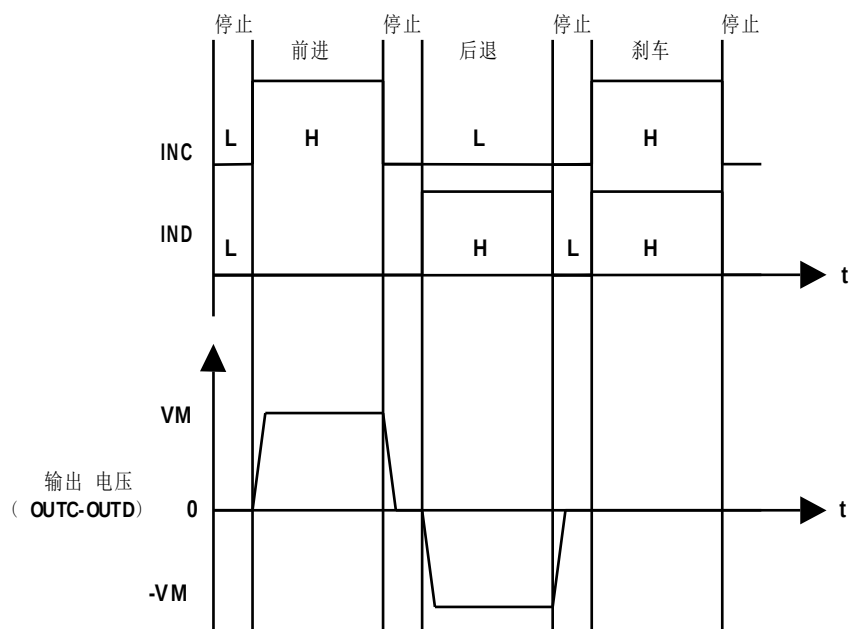
输入				输出				方式
INA	INB	INC	IND	OUTA	OUTB	OUTC	OUTD	
L	L			Hi-Z	Hi-Z			待命状态
H	L			H	L			前进
L	H			L	H			后退
H	H			L	L			刹车
		L	L			Hi-Z	Hi-Z	待命状态
		H	L			H	L	前进
		L	H			L	H	后退
		H	H			L	L	刹车

八、 输入/输出波形

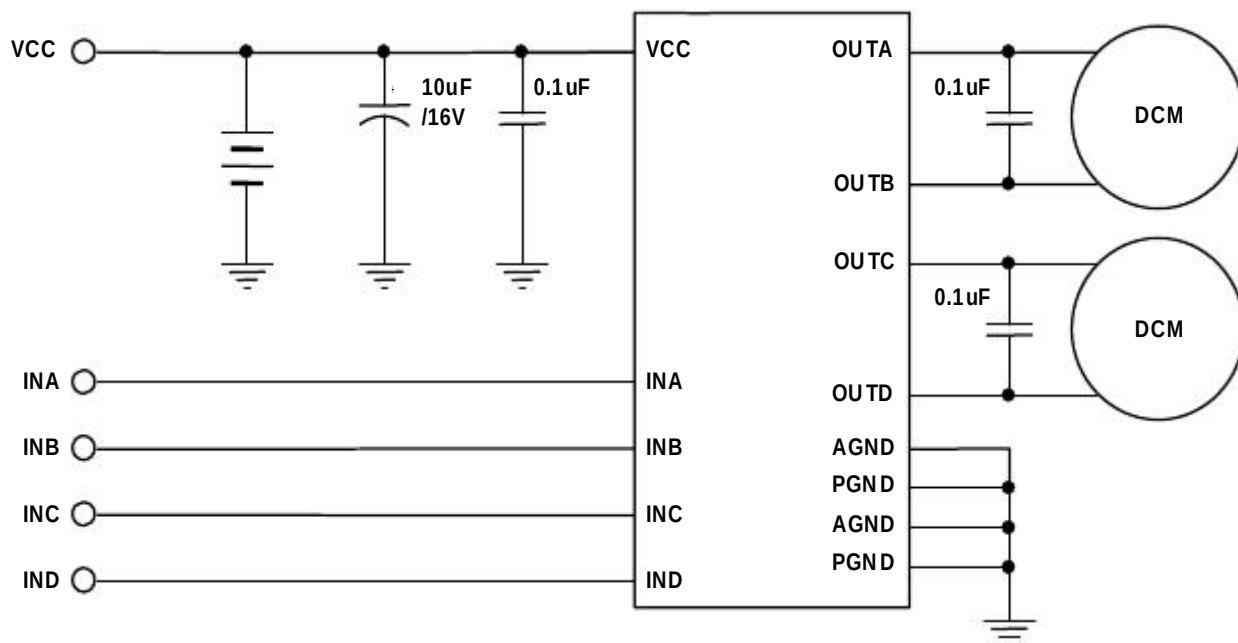


九、 芯片使用注意事项

- 1、 以上推荐电路及参数仅适用于普通遥控车玩具，其他玩具及电机驱动在使用JTM2528 时请根据实际情况来使用。
- 2、 持续电流驱动能力受封装形式、VDD、VCC、芯片差异及环境温度等因素影响，规格书给出参数仅供参考。在实际使用中请根据产品考虑一定的余量。
- 3、 JTM2528 采用 MOS 工艺设计制造，对静电敏感，要求在包装、运输、加工生产等全过程中需注意做好防静电措施。



十、 参考电路



十一、 封装尺寸图

