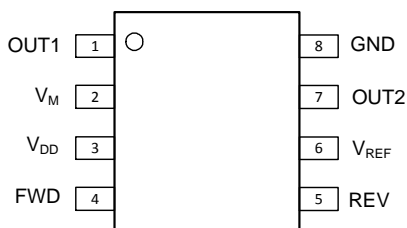


应用电路/照片

封装及引脚

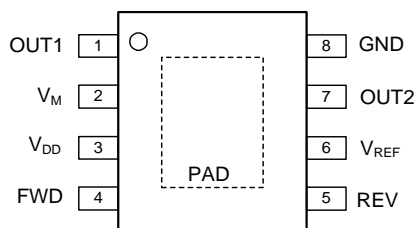
(Top View)



SO-8

引脚编号	引脚名称	功能
1	OUT1	驱动器输出
2	VM	电源电压
3	VDD	电源电压
4	FWD	正向控制输入 (逻辑电平, 最高达 5.5V)
5	REV	反向控制输入 (逻辑电平, 最高达 5.5V)
6	VREF	输入参考电压, 以设定内部 PWM 振荡器的占空比
7	OUT2	驱动器输出
8	GND	接地

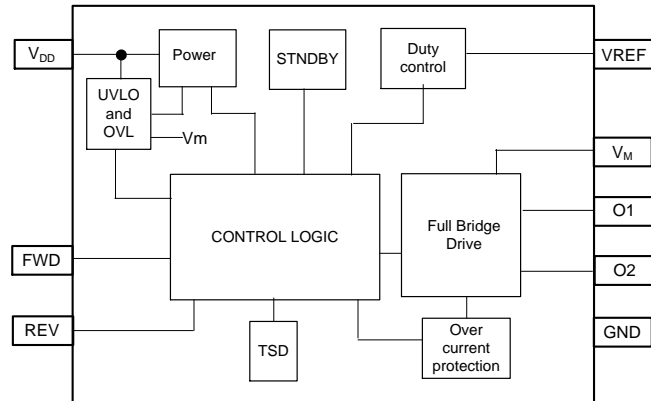
(Top View)



SO-8EP

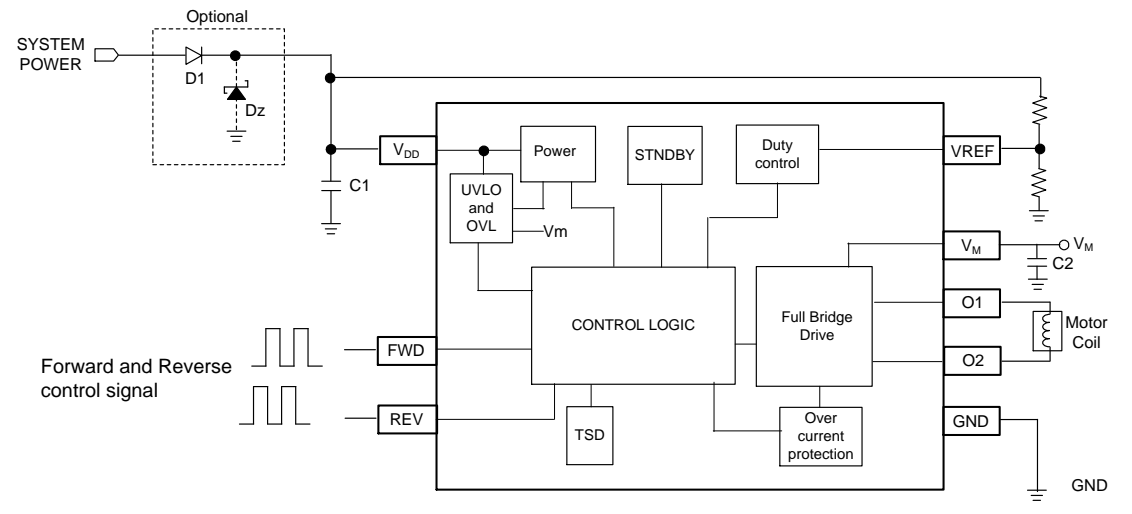
引脚编号	引脚名称	功能
1	OUT1	驱动器输出
2	VM	电源电压
3	VDD	电源电压
4	FWD	正向控制输入 (逻辑电平, 最高达 5.5V)
5	REV	反向控制输入 (逻辑电平, 最高达 5.5V)
6	VREF	输入参考电压, 以设定内部 PWM 振荡器的占空比
7	OUT2	驱动器输出
8	GND	接地
PAD	PAD	带散热焊盘用于热耗散, 而且内部与地面连接。在印刷电路板布线上, 此引脚可与 GND 连接或保持开路。

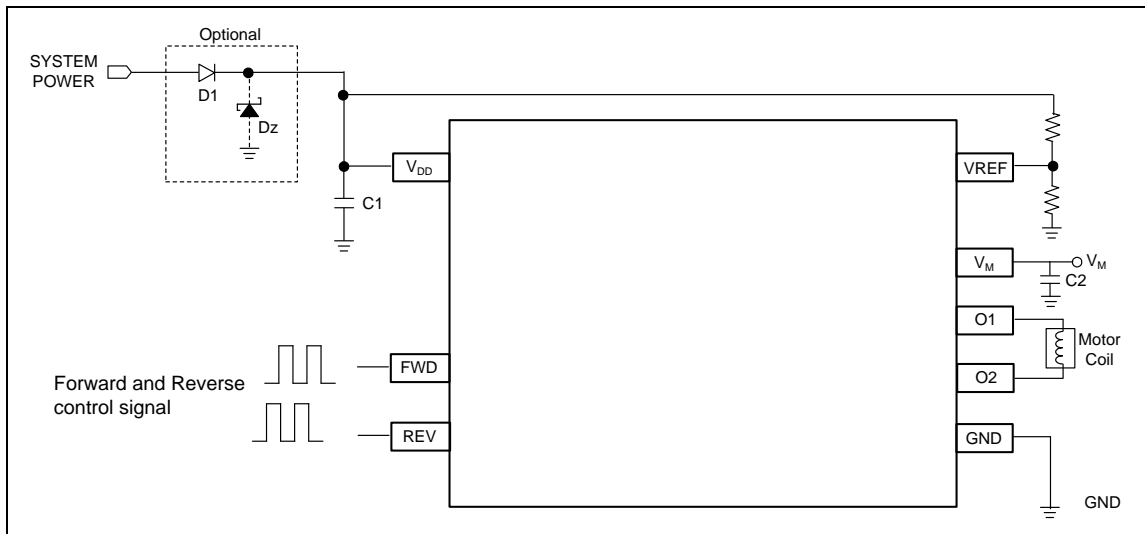
原理框图



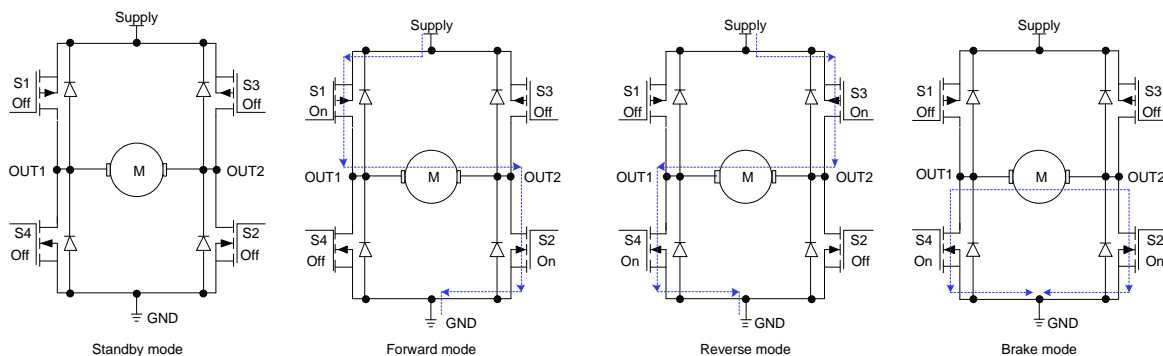
典型应用电路

二选一：第一个电路显示原理框图；第二个则没有显示原理框图

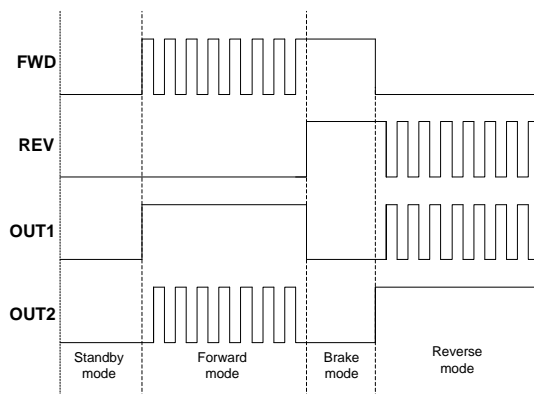


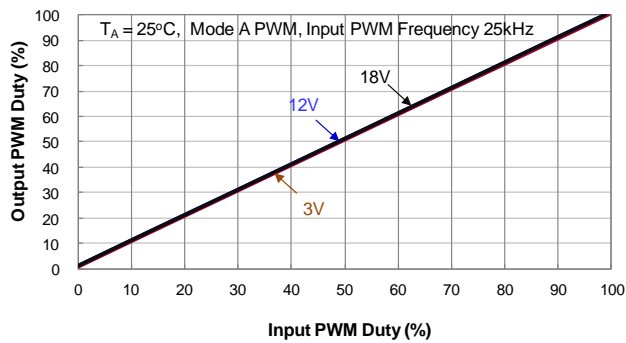


运作 - 控制模式

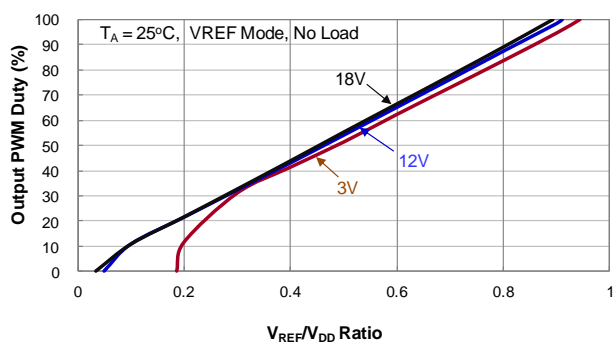


FWD	REV	V _{REF}	OUT1	OUT2	工作模式
L	L	x	开启	开启	待机模式 - 所有开关关断
H	L	3V 到 V _{DD}	H	L	正向模式 - 电流从 OUT1 流向 OUT2; V _{REF} 占空控制
L	H	3V 到 V _{DD}	L	H	反向模式 - 电流从 OUT2 流向 OUT1; V _{REF} 占空控制
H	H	x	L	L	制动模式 - 短路制动, 并开启低侧开关
PWM	L	V _{DD}	H	PWM	正向模式 - 电流从 OUT1 流向 OUT2; PWM 控制模式
L	PWM	V _{DD}	PWM	H	反向模式 - 电流从 OUT2 流向 OUT1; PWM 控制模式
H	H	x	L	L	制动模式 - 短路制动, 并开启低侧开关

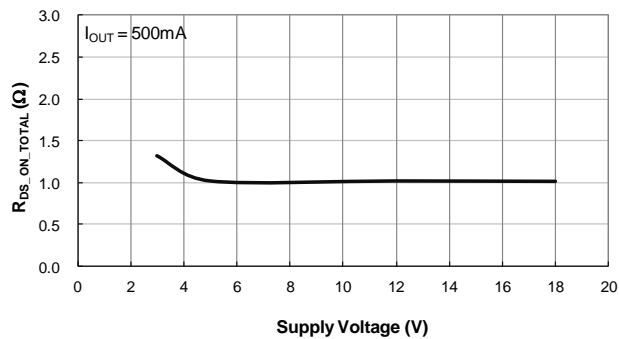




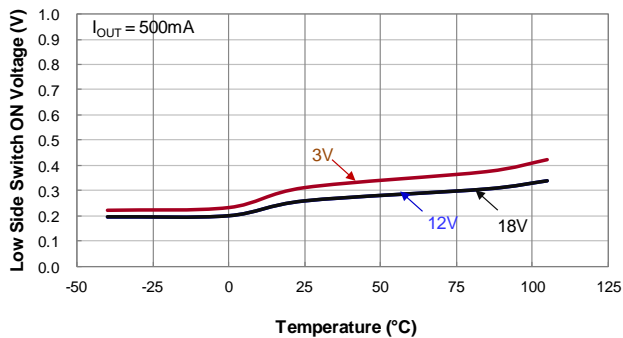
Output PWM Duty vs Input PWM Duty



Output PWM Duty vs V_{REF}/V_{DD} Ratio



High+Low Side Resistance $R_{DS_ON_TOTAL}$ vs. Voltage



Low Side Switch On Voltage V_{OL} vs. Temperature