



三洋半導体
ニュース

No.1518

4164

STK6962C

厚膜混成集積回路
DCモータドライバ

用途 VTR CD 等 DC モーター

- 特長
- ・リニア動作、正逆転可能
 - ・入力電圧に比例したリニアな出力が得られ
 - ・入力オープンで、ブレーキ機能を持ちます。
 - ・正転、逆転同時入力での保護機能があります。

最大定格 / $T_a = 25^\circ\text{C}$

最大電源電圧	$V_{CC \text{ max}}$	無信号時	25	unit	V
入力印加電圧	V_{in}		25	V	
出力電流	I_c		2.0	A	
電力損失	$P_d * 1$	$T_c = 25^\circ\text{C}$	7.5	W	
動作時基板温度	T_c		100	$^\circ\text{C}$	
接合部温度	T_j		+150	$^\circ\text{C}$	
保存周囲温度	T_{stg}		-40 ~ +125	$^\circ\text{C}$	

* 1 P_d はTR3, TR6の1石当りの値

動作特性 / $T_a = 25^\circ\text{C}$, $V_{CC} = 12\text{V}$, $R_L = 10\Omega$

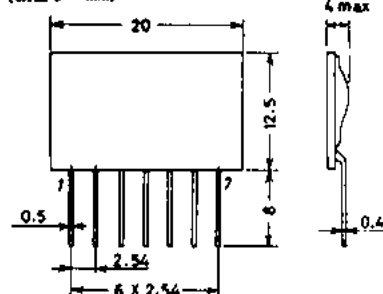
			min	typ	max	unit
無信号電流	I_{CC0}	$V_{in} = \text{オープン}$		11.5	15	mA
入力電流-1	I_{i-1}	$I_o = 0.5\text{A}$		170	350	μA
入力電流-2	I_{i-2}	$I_o = 0.9\text{A}$, $V_{in} = 12\text{V}$		0.34	0.7	mA
入力電圧	V_i	$I_o = 0.5\text{A}$		6.45	7.2	V
出力飽和電圧-1	V_{sat1}	$I_{in} = 1\text{mA}$, $V_{in} = 12\text{V}$		1.37	2.0	V
出力飽和電圧-2	V_{sat2}	$I_{in} = 1\text{mA}$, $V_{in} = 12\text{V}$		0.40	1.0	V
ダイオード順電圧	V_{df}	$I_f = 1\text{A}$		1.20	1.8	V

■特許の非保証について:

この資料は正確かつ信頼すべきものであると確信しております。ただしその使用にあたって、工業所有権その他の権利の実施に対する保証、または実施権の許諾を行なうものではありません。

Information furnished by SANYO is believed to be accurate and reliable. However, no responsibility is assumed by SANYO for its use; nor for any infringements of patents or other rights of third parties which may result from its use, and no license is granted by implication or otherwise under any patent or patent rights of SANYO.

外形図 4052
(unit: mm)



* これらの仕様は、改良などのため変更することがあります。

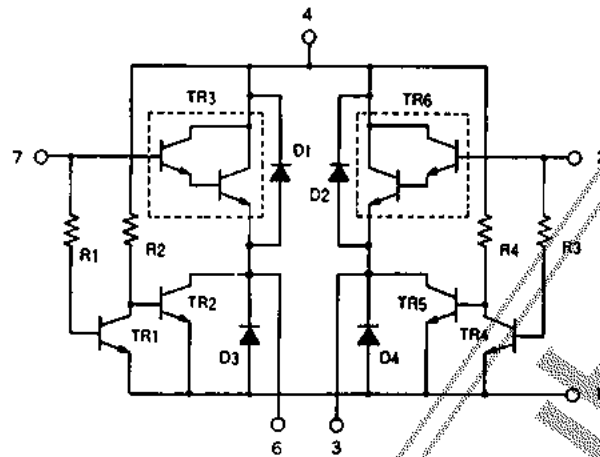
〒370-05 群馬県大泉町坂田180

東京三洋電機(株)半導体事業部

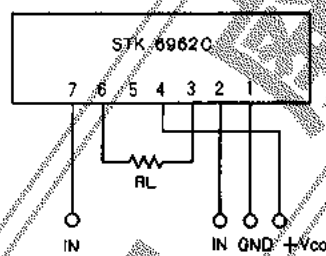
TEL 0276-63-2111 (大代表)

4164Y0111 5-1944, 1729 No.1518-1/5

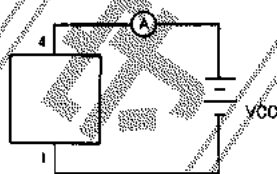
等価回路



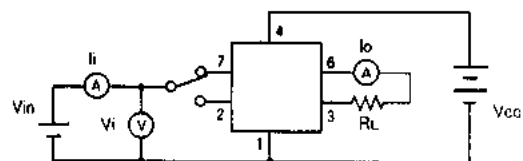
測定回路



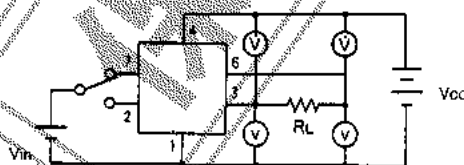
I_{CC}



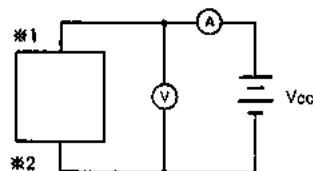
I_{i-1} , I_{i-2} , V_i



V_{sat1} , V_{sat2}



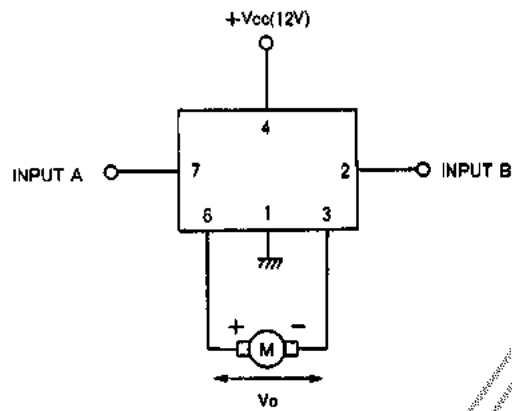
V_{of}



	Anode	Cathode
*1	3.6	+Vcc
*2	GND	3.6

応用例

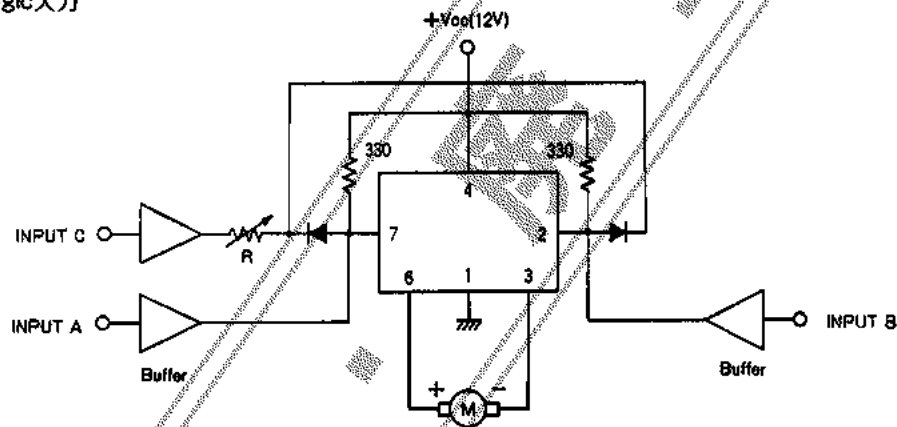
Linear 入力



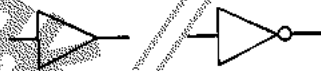
		INPUT A	INPUT B
高速	正転	H	L
高速	逆転	L	H
中低速	正転	MH	L
中低速	逆転	L	MH
ブレーキ待機		L	L

L : 0V
H : 12V
MH : $\approx V_0$

Logic入力



上記は Active Hight ですが、
Active Low の応用時は
Buffer → Inverter



を使用すること。

		INPUT A	INPUT B	INPUT C
高速	正転	H	L	H
高速	逆転	L	H	H
中低速	正転	H	L	L
中低速	逆転	L	H	L
ブレーキ待機		L	L	L

L : 0V, H : 5V

