

1 简介

CN8043 是用于驱动可逆电机的 H 桥电机驱动器, 可驱动一个 DC 电机, 一个步进电机的绕组或其他负载。

CN8043 在 4.4V 至 40V 的电动机电源电压下工作, 具有 4.5A 的过流保护。

CN8043 由两个输入引脚控制。两个开/关输入确定输出模式: 前进, 后退, 惯性或制动。当两个输入均处于低电平时, 可以实现非常低的待机电路电流。

CN8043 可提供 ESOP-8、SOP-8 封装。

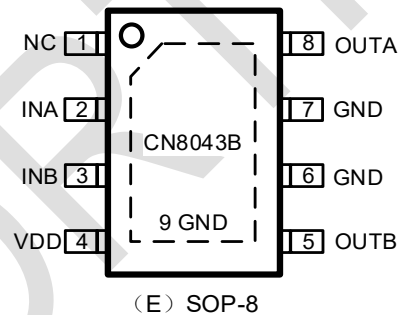
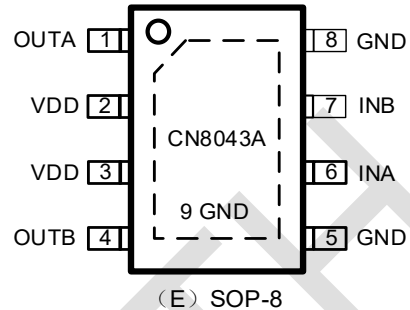
2 特征

- 宽功率范围: 4.4V 至 40V
- 4.5A 过流保护
- 低 MOSFET 导通电阻: $R_{hs} = 0.45\Omega$, $R_{ls} = 0.25\Omega$
- 正向, 反向, 惯性或制动输出模式
- 适用于广泛的 MCU 控制逻辑
- 输入逻辑迟滞
- 过热关断

3 应用领域

- 智能断路器
- 智能锁
- 智能水/气表
- 玩具

4 引脚排列



5 订购信息

产品料号	封装	数量/编带
CN8043AEHR	ESOP-8	4000/盘
CN8043BEHR	ESOP-8	4000/盘
CN8043ASHR	SOP-8	4000/盘
CN8043BSHR	SOP-8	4000/盘

6 丝印

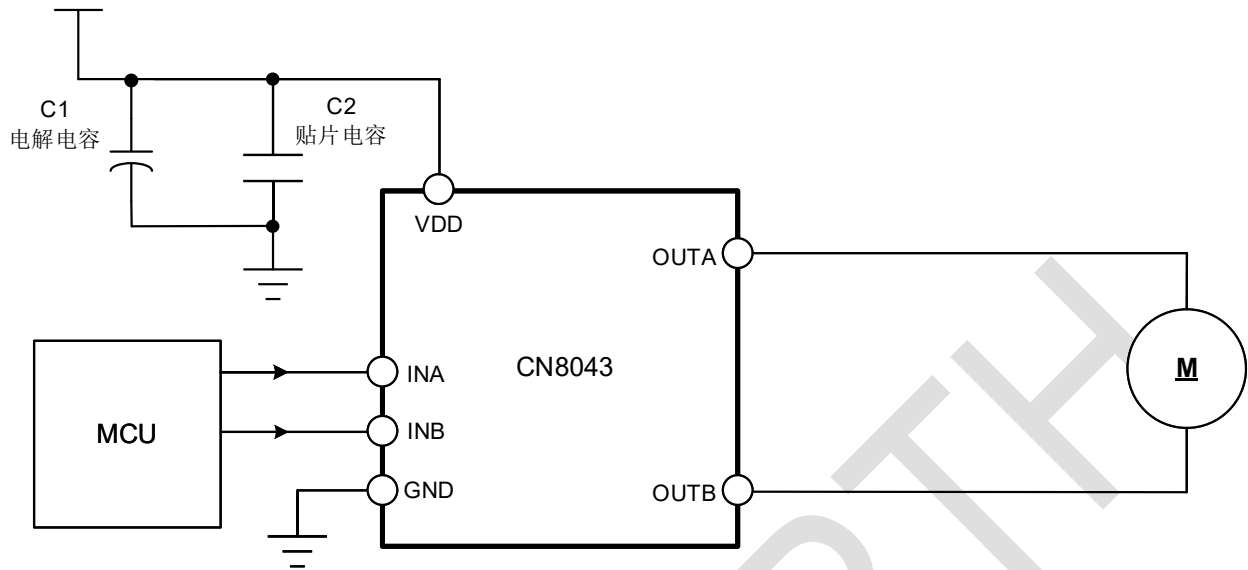
产品料号	丝印*
CN8043AEHR	CN8043A YYWW
CN8043BEHR	CN8043B YYWW
CN8043ASHR	8043A YYWW
CN8043BSHR	8043B YYWW

注*: YY/Y=Year; WW/W=Week。

绿色 (RoHS&HF): 芯北科技将“绿色”定义为无铅 (符合 RoHS 标准) 且不含卤素物质。如果您有其他意见或问题, 请直接联系您的芯北代表。

湿敏等级(MSL): 3

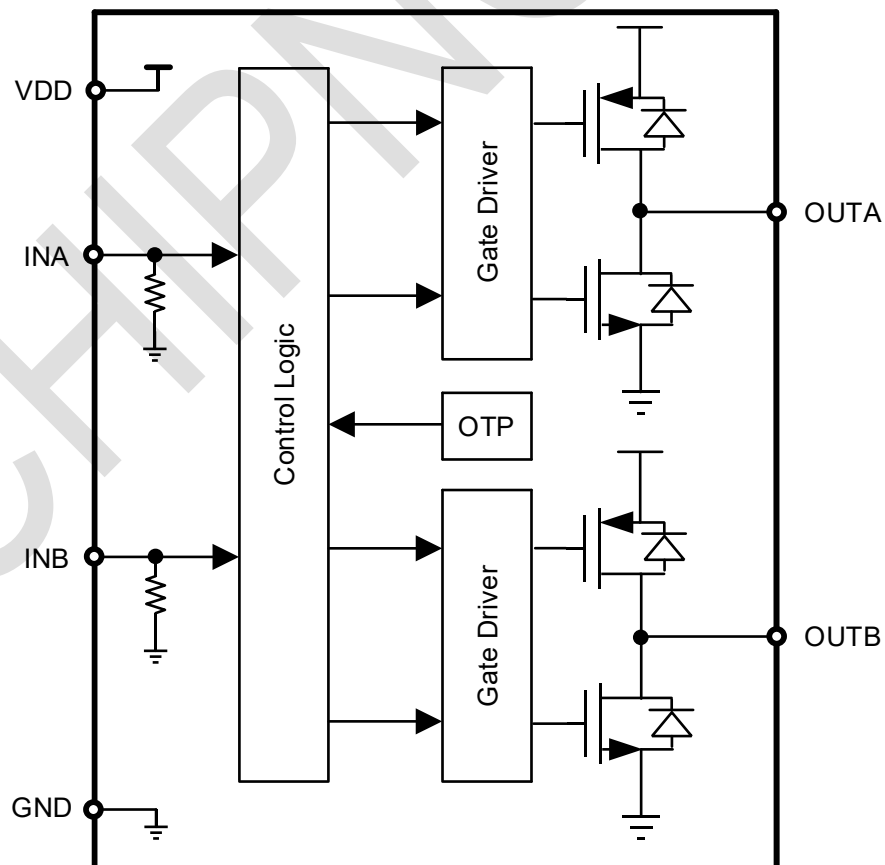
7 典型应用



注：

- (1)CN8043 驱动继电器时， $C1 \geq 10\mu\text{F}$ ， $C2 \geq 0.1\mu\text{F}$ ，且电容需要尽量靠近芯片 VDD 引脚放置。
- (2)CN8043 驱动马达时， $C1 \geq 100\mu\text{F}$ ， $C2 \geq 0.1\mu\text{F}$ ，且电容需要尽量靠近芯片 VDD 引脚放置。

8 框图



9 引脚描述

CN8043A	CN8043B	符号	描述
1	8	OUTA	输出，将此引脚连接到电机绕组。
2、3	4	VDD	电源电压。需要使用一个电容来防止大的电压尖峰。
4	5	OUTB	输出，将此引脚连接到电机绕组。
5、8	6、7	GND	热 PAD 也是 GND。
6	2	INA	逻辑输入，带有一个大的内部下拉电阻。
7	3	INB	逻辑输入，带有一个大的内部下拉电阻。
/	1	NC	建议接到 GND。

10 规格

10.1 绝对最大额定值

参数	符号	值	单位
VDD 电源电压范围	VDD	-0.4 ~ +52	V
输出引脚电压范围	V _{OUTA} 、V _{OUTB}	-0.4 ~ +52	V
输入引脚电压范围	V _{INA} 、V _{INB}	-0.4 ~ 6	V
储存温度	T _{STG}	-55~150	°C
焊接温度	T _{LEAD}	260 (soldering, 10s)	°C

10.2 静电放电等级

放电模式	规范	值	单位
HBM	JEDECJS-001-2023	±6000	V
CDM	JEDECJS-002-2022	±2000	V
Latch up	JESD78F.02-2023	800	mA

10.3 推荐工作条件

参数	符号	条件	最小值	最大值	单位
工作电源电压	VDD		4.4	40	V
输入电容	CIN		10		uF
持续带载能力	ILOAD	ESOP-8 (TA=25°C)	持续带载	1.5	A
			120ms 脉宽, 周期 1s	3.5	
			70ms 脉宽, 周期 1s	4	
		SOP-8 (TA=25°C)	持续带载	1.2	
			120ms 脉宽, 周期 1s	3	
			38ms 脉宽, 周期 1s	4	
工作温度	T _A		-40	105	°C

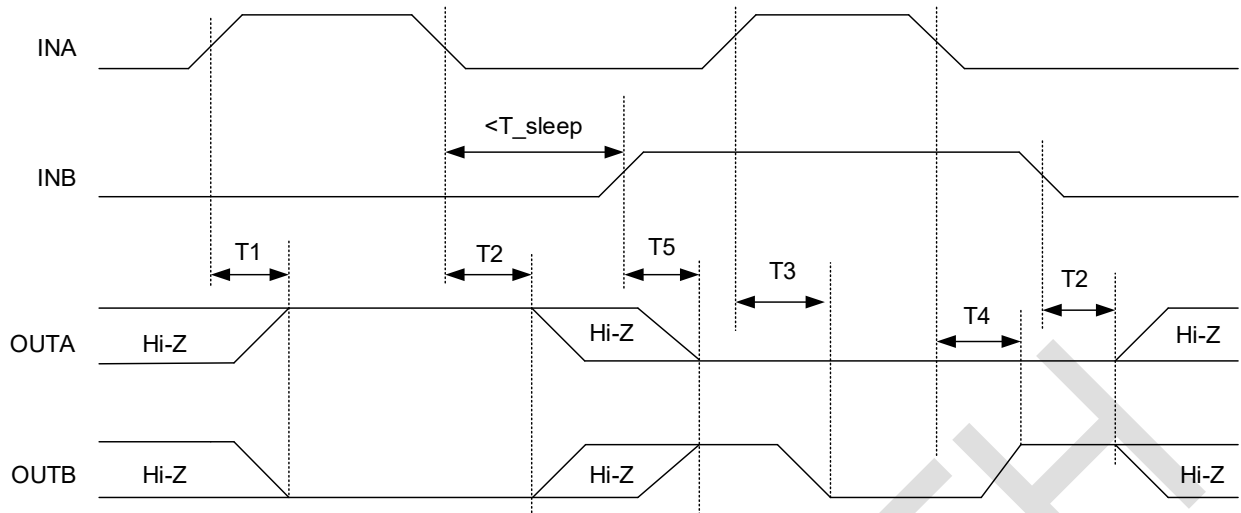
10.4 热阻

参数	封装	值	单位
θ _{JA}	ESOP-8	60	°C/W
	SOP-8	100	°C/W

10.5 电性参数

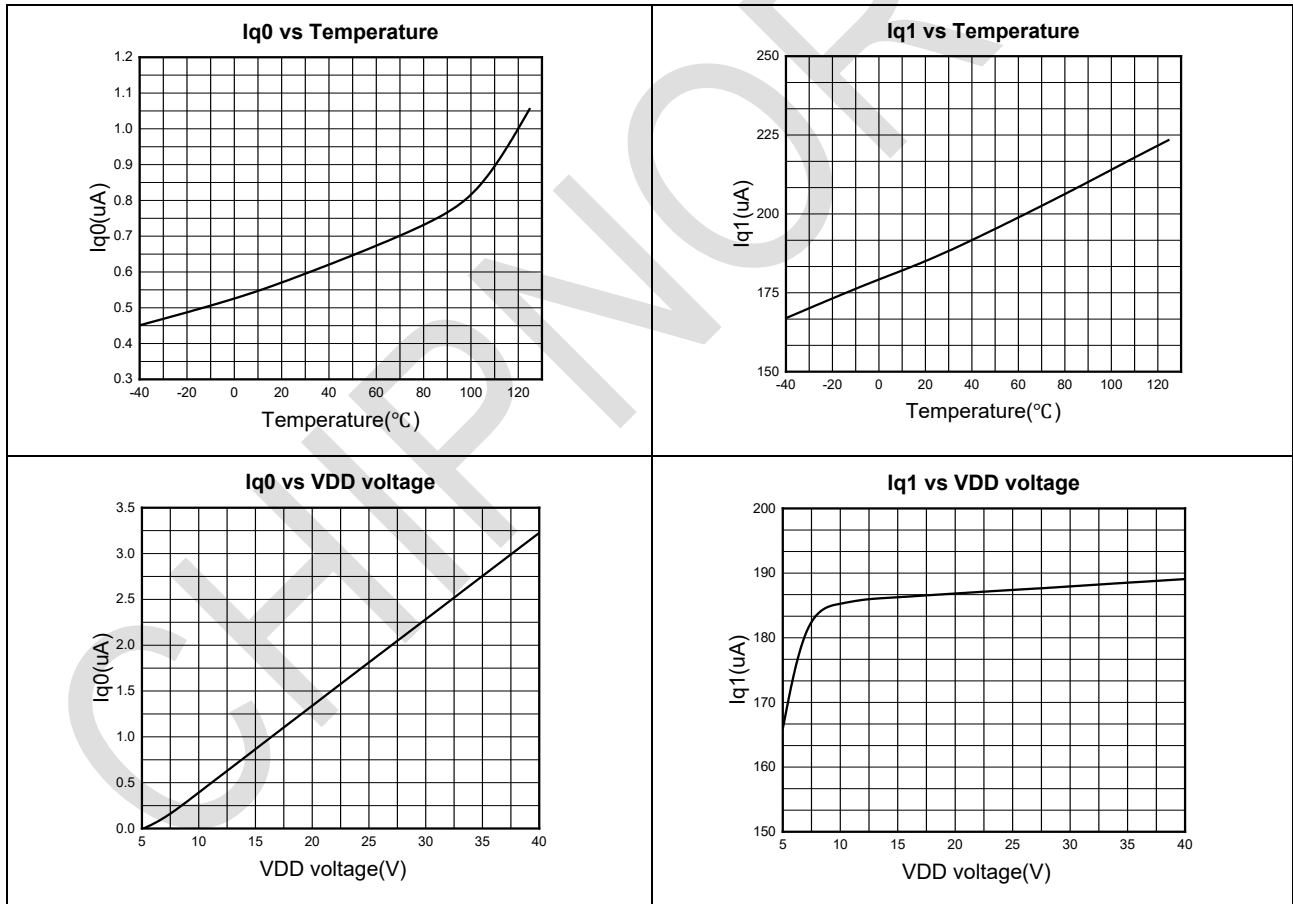
测试条件：TA = 25°C，VDD = 12V，除非另有规定。

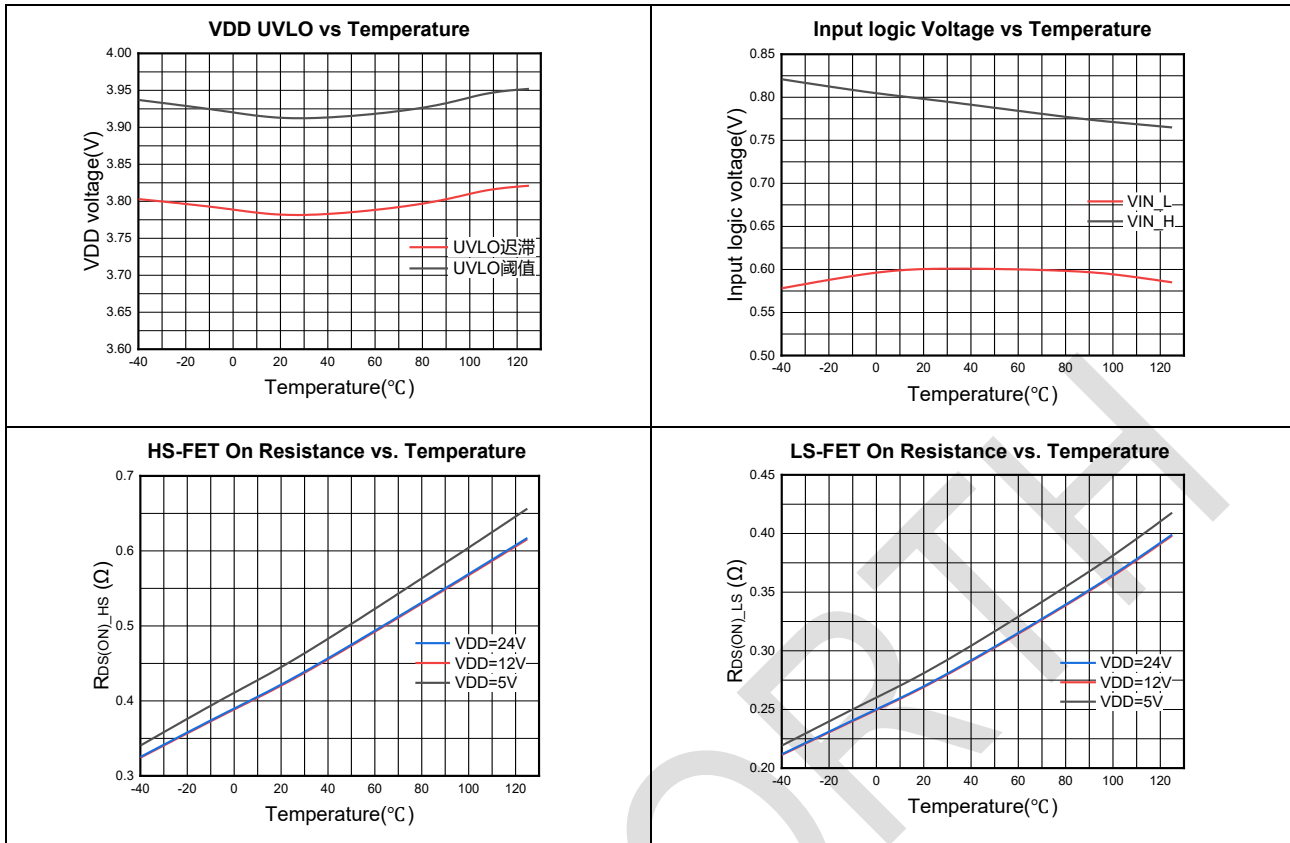
参数	符号	条件	最小	典型	最大	单位
电源（VDD）						
待机模式电源电流	Iq0	INA=INB=0V		0.6	3.5	μA
工作电源电流	Iq1		85	200	275	μA
进入休眠模式的时间	T_sleep	输入低到进入睡眠模式的时间		1.1		ms
输出使能时间	T1	VDD > VUVLO 且 INA 或 INB 输入为高		10		us
逻辑电平输入（INA, INB）						
输入高电压	VIH		1.2			V
输入低电压	VIL				0.4	V
输入逻辑迟滞	VIN HYS			0.15		V
输入逻辑高电平输出电流	IINH	INA or INB=3.3V		3.5		μA
输入逻辑低电平输出电流	IINL	INA or INB=0V		0	1	μA
输入下拉电阻	RIN		0.8	1.2	1.6	MΩ
输出（OUTA, OUTB）						
HS 接通电阻	Rhs	ILOAD=300mA	0.2	0.45	0.9	Ω
LS 接通电阻	Rls	ILOAD=300mA	0.125	0.25	0.5	Ω
体二极管导通压降	VD	IOUT=1A		0.8		V
延迟时间	T2	INA 和 INB 输入低到 OUT Hi-Z 的延迟时间		200		ns
	T3	Inx 高到 OUTx 低的延迟时间		200		ns
	T4	INx 低到 OUTx 高的延迟时间		300		ns
	T5	INA 或 INB 输入高到 OUT 退出 Hi-Z 的延迟时间		200		ns
输出上升时间	Tr	OUT=0.1VDD 到 OUT=0.9VDD		17		ns
输出下降时间	Tf	OUT=0.9VDD 到 OUT=0.1VDD		20		ns
死区时间	Tdead			200		ns
保护电路						
VDD 欠压复位电压	VUVLO_R		3.6	4	4.4	V
VDD 欠压锁定电压	VUVLO_F		3.45	3.85	4.25	V
VDD 欠压保护滞后	VUVLO_H			0.15		V
限流保护	OCP		3.5	4.5	5.5	A
限流保护滤波时间	TOCP			1.8		μs
限流保护重启时间	T_RETRY			1.1		ms
热关断阈值	OTP			155		°C
热保护迟滞	THYS			30		°C



10.6 特性曲线

测试条件: $T_A = 25^{\circ}\text{C}$, $V_{DD} = 12\text{V}$, 除非另有规定。





11 详细描述

11.1 概述

CN8043 是一款 H 桥驱动器，可驱动一台直流电机或电磁阀等其他设备。输出可通过 CN8043 的 PWM 接口（INA 和 INB）控制输出。这些器件集成了必要的驱动器 FET 和 FET 控制电路，从而大大减少了电机驱动器系统的元件数量。此外，CN8043 还增加了超越传统分立实现的保护功能：过流保护和热关断。

11.2 转速调节

PWM（脉宽调制）技术通过调节脉冲信号的占空比，实现对电机转速的精确控制。这种技术通过改变 PWM 信号的占空比，即改变脉冲宽度与脉冲周期的比值，来调节电机输入电压的平均值，进而控制电机的转速。具体来说，PWM 信号的占空比越大，电机输入电压的平均值就越高，电机转速就越快；反之，占空比越小，电机转速就越慢。

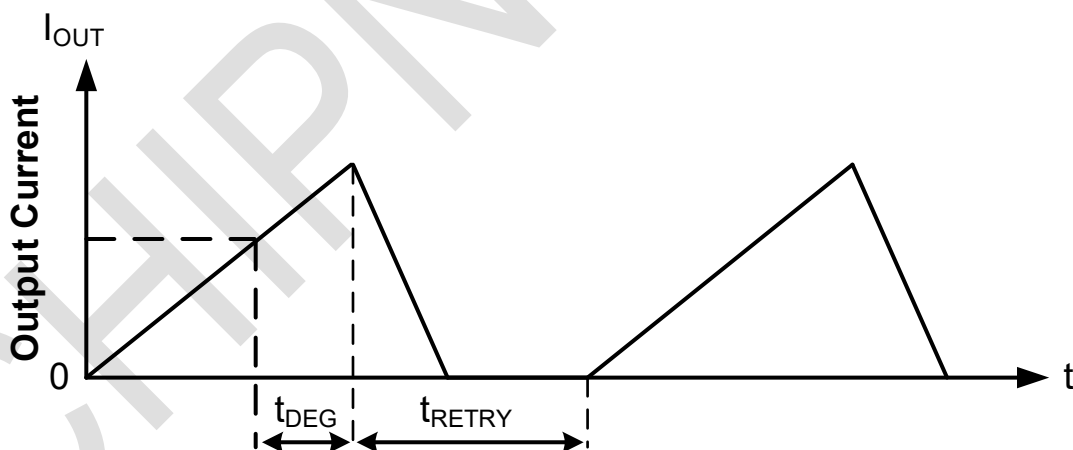
11.3 电机控制

CN8043 通过 PWM 输入接口（INA 和 INB 接口）进行控制。每个输出由相应的输入引脚控制。

INA	INB	OUTA	OUTB	功能（直流电动机）
L	L	Hi-Z	Hi-Z	惯性
L	H	L	H	反向
H	L	H	L	正向
H	H	L	L	制动

11.4 过流保护

每个场效应晶体管上都有一个模拟限流电路，通过消除栅极驱动来限制通过场效应晶体管的电流。如果模拟限流持续时间超过 t_{DEG} ，H 桥中的所有场效应管都会被禁用。在 t_{RETRY} 之后自动恢复运行。高压侧和低压侧 FET 都能检测到场效应管的过流情况。OUTA 引脚与 OUTB 引脚短路或者接地都会导致过流。

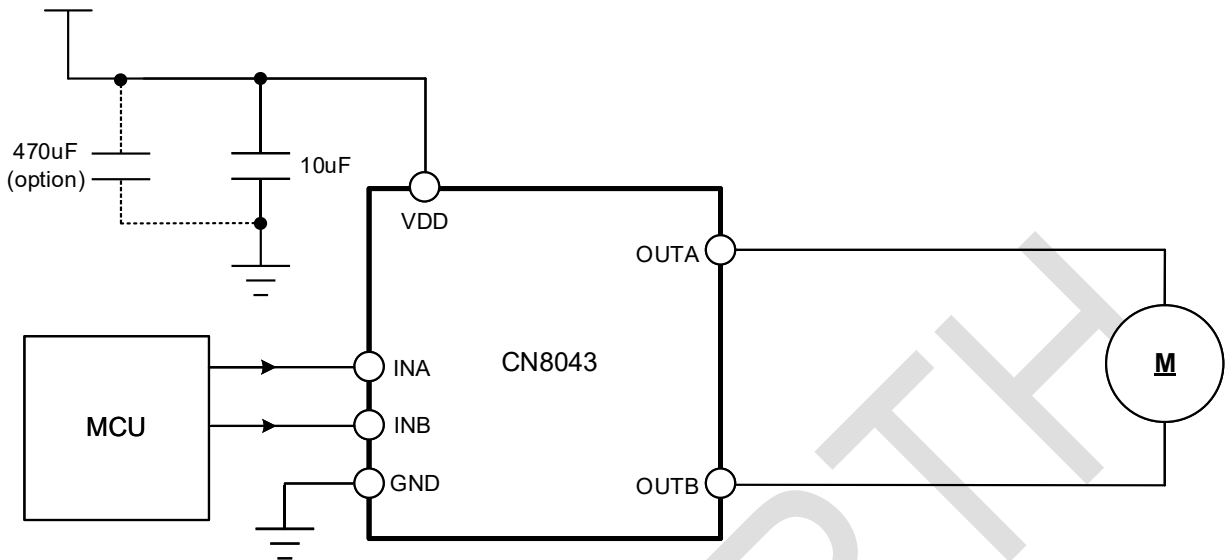


11.5 热关断

如果芯片温度超过 155°C ，H 桥中的所有场效应管都会被禁用。当芯片温度降至 125°C 以下时自动恢复运行。

12 应用信息

12.1 典型应用



12.2 设计要求

设计参数	符号	值
马达供电电压	VDD	12V
逻辑高电平	IN	3.3V
马达电流有效值	IOUT	1A

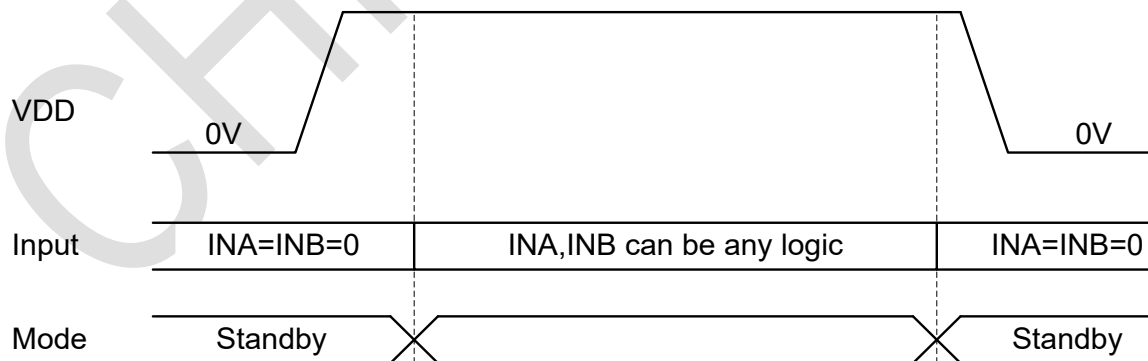
12.3 设计过程

12.3.1 马达电压

合适的电机电压取决于所选电机的额定值和所需的转速。在功率 FET 的 PWM 占空比相同的情况下，电压越高，有刷直流电机转速越快。较高的电压还能提高通过电感式电机绕组的电流变化率。

12.3.2 VDD 上电

请确保输入信号 INA 和 INB 引脚在 VDD 上电和掉电期间保持低电平。



12.3.3 低功耗运行

INA、INB 变低超过 1.1ms，进入睡眠模式时，以最大程度降低系统功耗。

12.3.4 输入电容

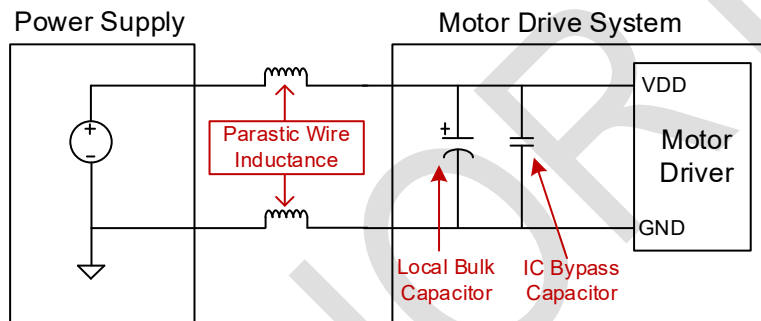
在电机驱动系统的设计中，适当的输入电容是一个重要因素。一般来说，电容越大越好，缺点是成本和物理尺寸都会增加。

所需输入电容的大小取决于多种因素，包括

- 电机系统所需的最高电流。
- 电源电容和电流源能力。
- 电源和电机系统之间的寄生电感量。
- 可接受的电压纹波。
- 使用的电机类型（有刷直流电机、无刷直流电机、步进电机）。
- 电机制动方法。

电源和电机驱动系统之间的电感限制了电源电流的变化率。如果输入电容容量太小，系统就会以电压变化来应对过大的电流需求或电机转储。如果使用足够大的输入电容，电机电压将保持稳定，并能快速提供大电流。

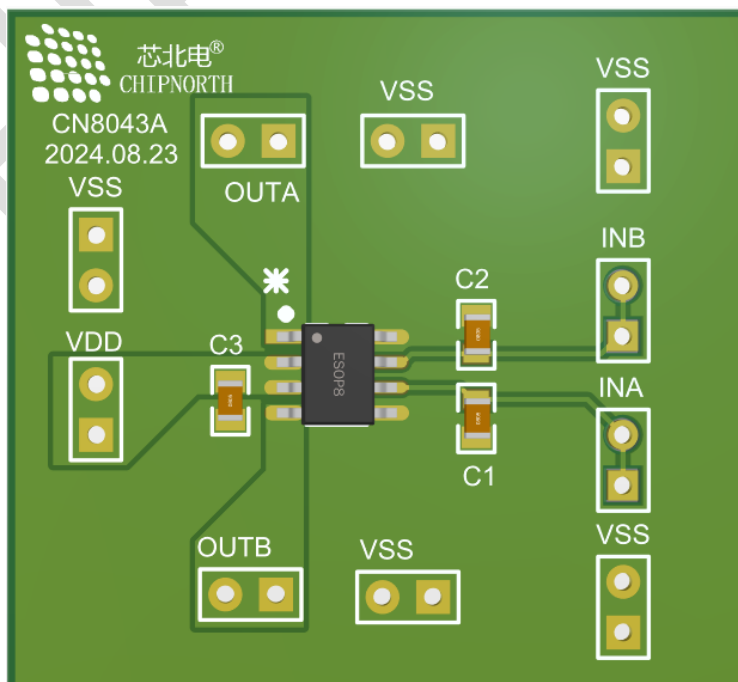
数据表通常提供推荐值，但需要进行系统级测试，以确定合适的电容。



12.4 PCB 布局指南

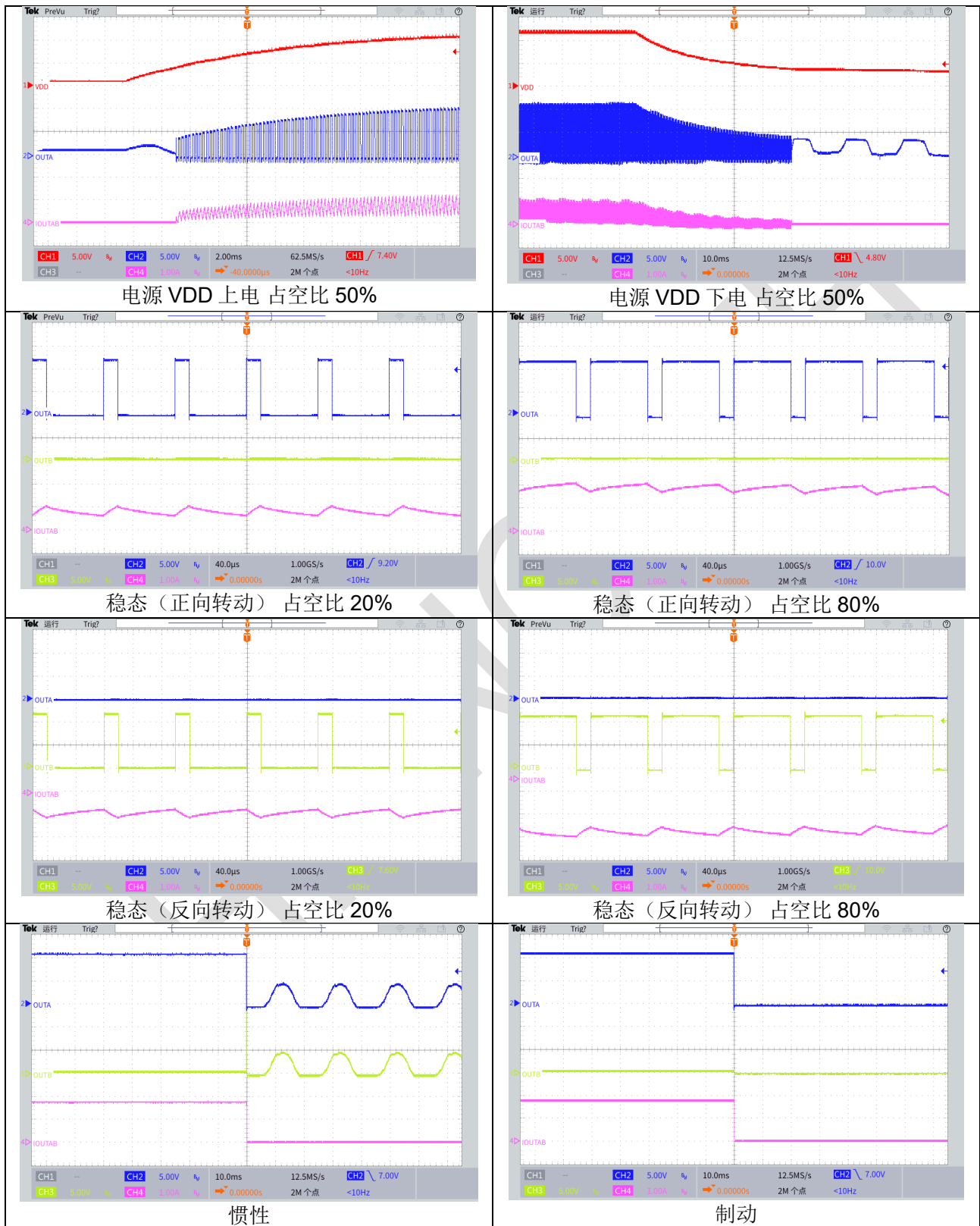
- 建议使用低 ESR 陶瓷电容将 VDD 引脚连接到 GND，推荐额定值为 10 μ F。这些电容应尽可能靠近 VDD 引脚，并且走线尽量粗连接到地平面。

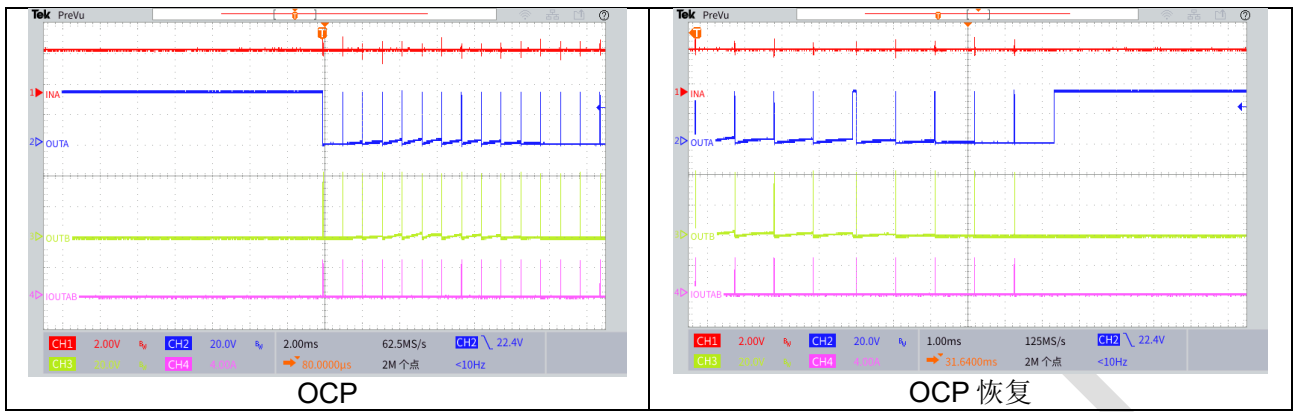
12.4.1 PCB 图



12.5 工作波形

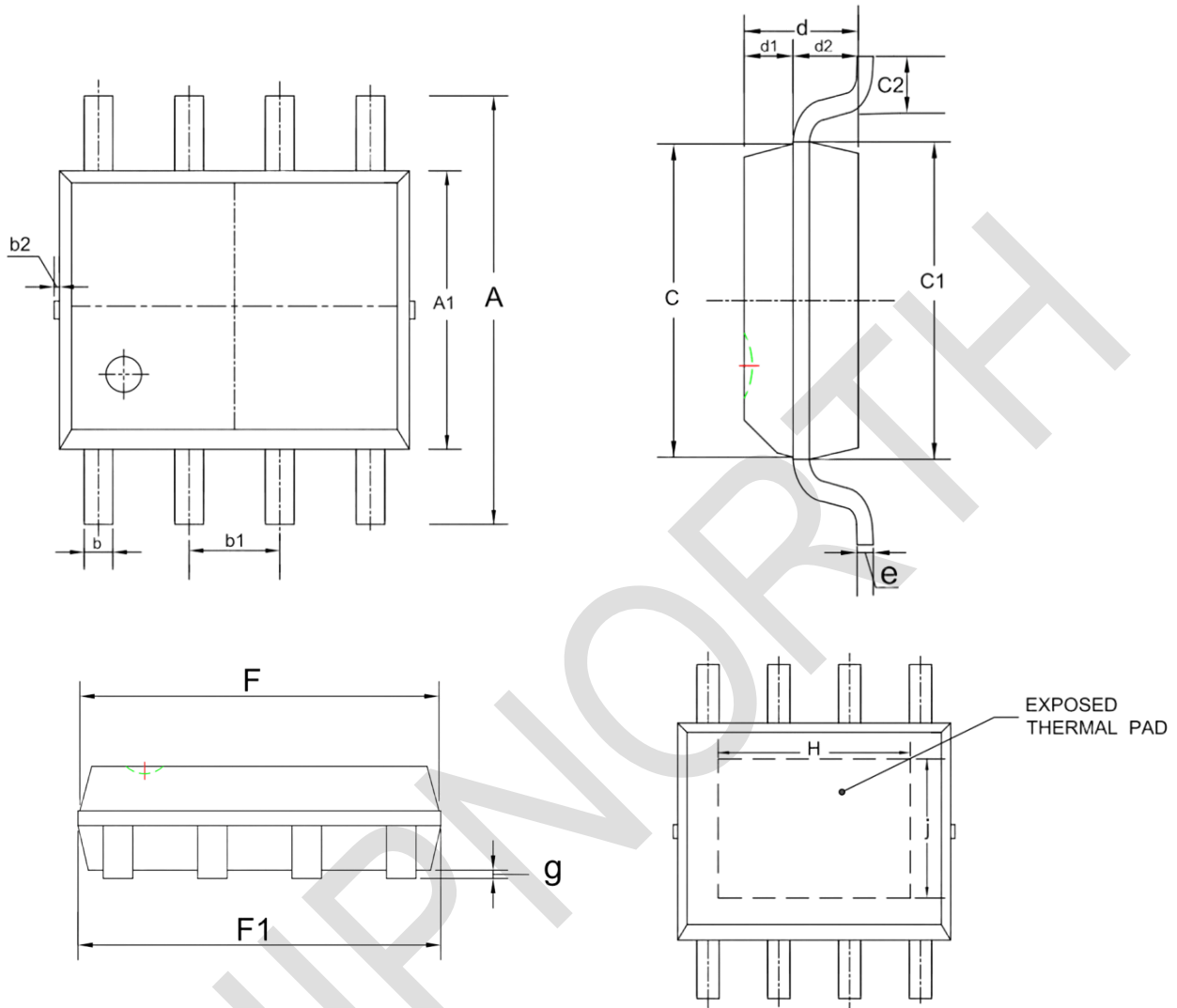
测试条件：TA = 25°C，VDD = 12V，除非另有规定。





13 封装信息

(E)SOP-8



注：SOP-8 封装无热焊盘，其他尺寸信息与 ESOP-8 封装一致。

Dimension Symbol	MIN (mm)	MAX (mm)	Dimension Symbol	MIN (mm)	MAX (mm)
A	5.85	6.15	d1	0.55	0.65
A1	3.8	4.0	d2	0.75	0.85
b	0.39	0.41	e	0.249	0.259
b1	1.26	1.28	F	4.75	4.95
b2	0	0.08	F1	4.8	5.0
C	3.75	3.95	g	0.06	0.16
C1	3.8	4.0	H	3.172	3.448
C2	0.5	0.7	j	2.283	2.496
d	1.35	1.5			

14 重要声明

芯北电子科技（南京）有限公司及其子公司保留对本文件及本文所述任何产品进行修改、改进、更正或其他变更的权利，恕不另行通知。芯北电子科技（南京）有限公司不承担因使用本文件或本文所述任何产品而产生的任何责任；芯北电子科技（南京）有限公司也不转让其专利权或商标权及其他权利的任何许可。在使用本文件或本文所述产品的任何客户或用户应承担所有风险，并同意芯北电子科技（南京）有限公司和其产品在芯北电子科技（南京）有限公司网站上展示的所有公司免受任何损害。

对于通过未经授权的销售渠道购买的任何产品，芯北电子科技（南京）有限公司不作任何保证，也不承担任何责任。如果客户购买或使用芯北电子科技（南京）有限公司的产品用于任何非预期或未经授权的用途，客户应赔偿芯北电子科技（南京）有限公司及其代表，使其免受因直接或间接引起的任何人身伤害或死亡造成的所有索赔、损害赔偿和律师费。

15 版本修订

日期	版本号	修订说明
2025/04/03	R1.0	修改 EC 参数以及存储焊接信息
2025/10/16	R1.1	修改内容信息以及编带信息
2025/10/29	R1.2	修改热阻信息
2025/12/19	R1.3	修改 EC 参数
2025/12/30	R1.4	修改典型应用
2026/06/23	R1.5	增加 EC 参数