

与正反转控制板连接示意图



接电源正极

接电源负极

控制逻辑

按键状态	F0 输出	F1 输出	F2 输出
自动	PWM	HL 变化	HL 变化
正转	PWM	高电平	低电平
反转	PWM	低电平	高电平
停止	0V 电压	低电平	低电平

注：H 高电平 L 低电平

5V 电压输出

PWM 占空比输出

正反转控制输出

正反转控制输出

接地

自动正反转 手动正反转

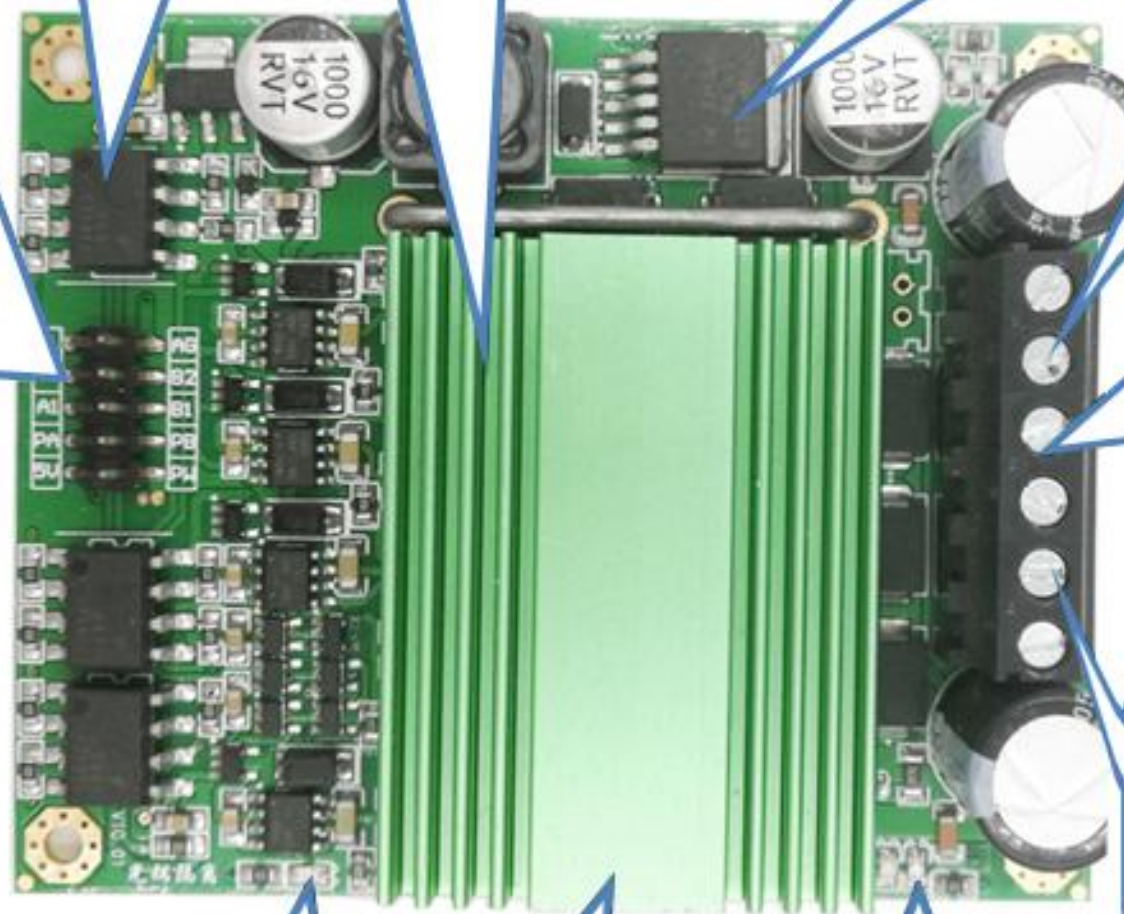
正反转时间可调 带数码管显示

10M 高速光耦隔离，
有效隔离驱动板对
控制板的信号干扰

驱动 MOS 管散热片，
散热片下面即为高性能、大电流 MOS 管

驱动模块逻辑电源
转换芯片，超宽电压
输入(12V~48V)

控制接口非常简单：
A1.A2=0.0 时为刹车；
A1.A2=1.0 时为正转；
A1.A2=0.1 时为反转；
PA 为 PWM 波输入；
G 控制板共地引脚；
频率最高为 60KHZ；
占空比最高达 98%；
(电机 B 同样控制)；
5V，3.3V 单片机均可；
本版本带高速光耦隔
离，需要控制板提供 5V
电源，另外还提供驱动
电流检测输出、PW 电
源电压检测输出



超宽电源输入，电压范围
达 12V~48V

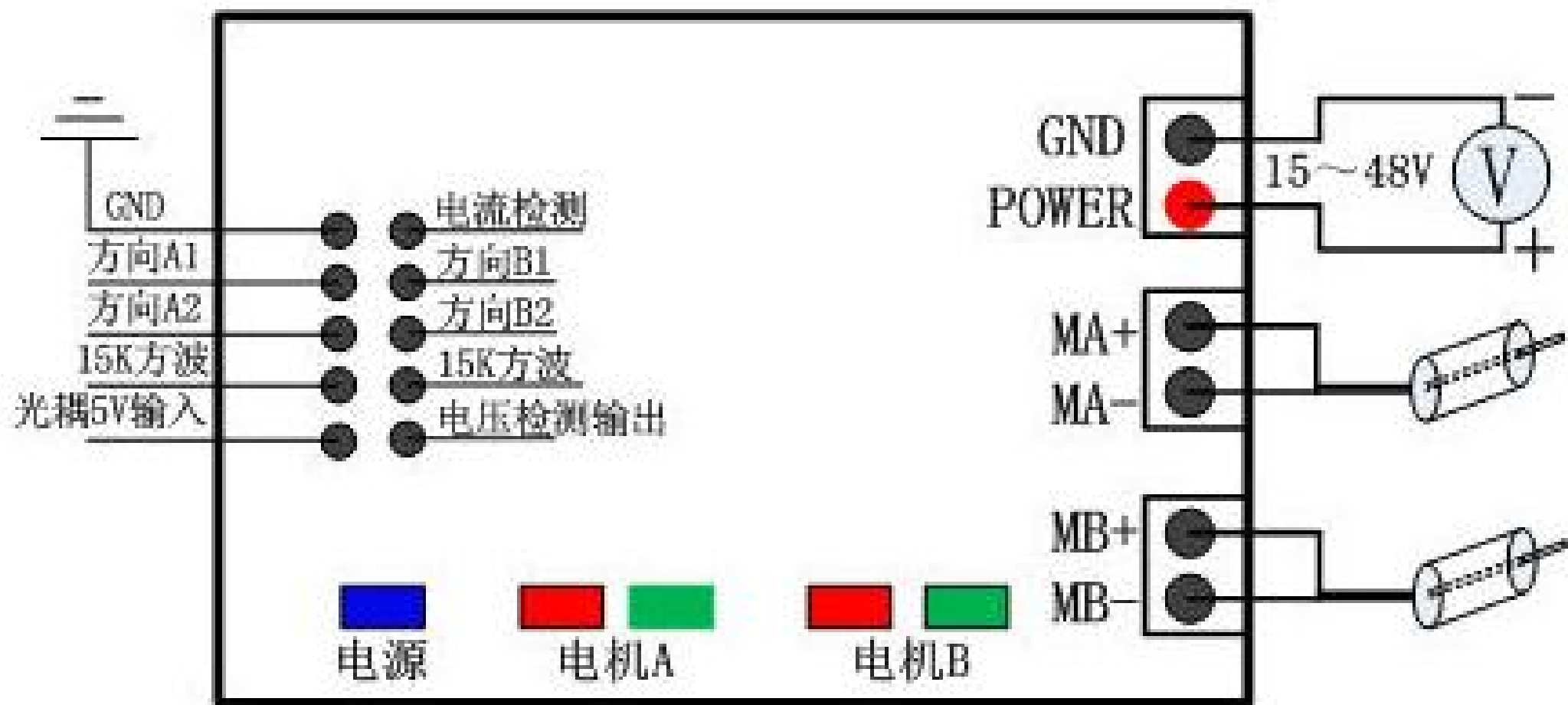
电机 A 输出，
额定电流达
100A，峰值
电流达 260A

电机 B 输出，
额定电流达
100A，峰值电
流达 260A

驱动模块电
源指示灯

电机 A 转向
指示灯

电机 B 转向
指示灯



光耦隔离版

超宽电压电机驱动器

（理论最高可达60V），一般可以达到48V，该模块采用了10M高速光耦对输入信号进行了隔离，有效地防止驱动板干扰信号对控制板的干扰，使系统更加稳定可靠，且本模块采用高品质全新原装功率管，因此，最高额定电流可达100A。

本模块可以用于一般大功率直流电机的驱动，最大电流可达100A，性能稳定，是一般集成电机驱动所不能比拟的，因此，非常适合机器人大赛、战车比赛、飞思卡尔比赛等。

驱动模块特点：

- 1、驱动模块体基本元件为贴片，集成度高，板子布局精良设计，非常美观，体积很小,板载两路大功率直流电机驱动，驱动模块大小仅有82mm*70mm；
- 2、宽大散热片在大电流时可有效为驱动模块散热，保持模块的良好稳定性；
- 3、驱动电机时，模块最大额定电流可达100A，且导通电阻仅有0.0015欧姆；
- 4、开关频率高，最可达60KHZ，这样有效避免了调试电机频率低带来的不愉快；
- 5、控制接口非常简单：A1.A2=0.0时为刹车；A1.A2=1.0时为正转；A1.A2=0.1时为反转；PA为PWM波输入（电机速度调节）；G为与控制板共地引脚（B路为同样控制）；
- 6、3.3V和5V单片机均可以控制本模块，且只需要一路电机电源（12V~48V）；