MOTORES PASO A PASO

Los motores paso a paso son ideales para la construcción de mecanismos en donde se requieren movimientos muy precisos.

La característica principal de estos motores es el hecho de poder moverlos un paso a la vez por cada pulso que se le aplique. Este paso puede variar desde 90° hasta pequeños movimientos de tan solo 1.8°, es decir, que se necesitarán 4 pasos en el primer caso (90°) y 200 para el segundo caso (1.8°), para completar un giro completo de 360°.

Principio de funcionamiento

Básicamente estos motores están constituidos normalmente por un rotor sobre el que van aplicados distintos imanes permanentes y por un cierto número de bobinas excitadoras bobinadas en su estator. Las bobinas son parte del estator y el rotor es un imán permanente. Toda la conmutación (o excitación de las bobinas) deber ser externamente manejada por un controlador.

Imagen del rotor

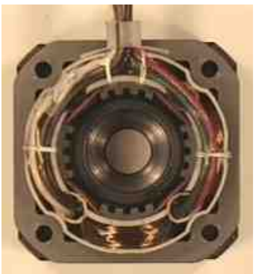


Imagen de un estator de 4 bobinas

Existen dos tipos de motores paso a paso de imán permanente:

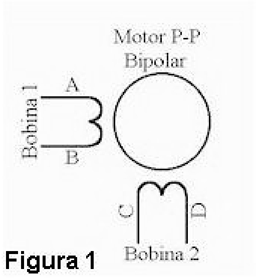


Figura 1

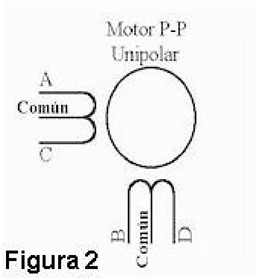


Figura 2

- **Bipolar:** Estos tiene generalmente cuatro cables de salida (ver figura 1). Necesitan ciertos trucos para ser controlados, debido a que requieren del cambio de dirección del flujo de corriente a través de las bobinas en la secuencia apropiada para realizar un movimiento. En la figura 3 podemos apreciar un ejemplo de control de estos motores mediante el uso de un puente en H (H-Bridge). Como se aprecia, será necesario un H-Bridge por cada bobina del motor, es decir que para controlar un motor Paso a Paso de 4 cables (dos bobinas), necesitaremos usar dos H-Bridges iguales al de la figura 3. El circuito de la figura 3 es a modo ilustrativo y no corresponde con exactitud a un H-Bridge. En general es recomendable el uso de H-Bridge integrados como son los casos del L293B (ver figura 3bis).

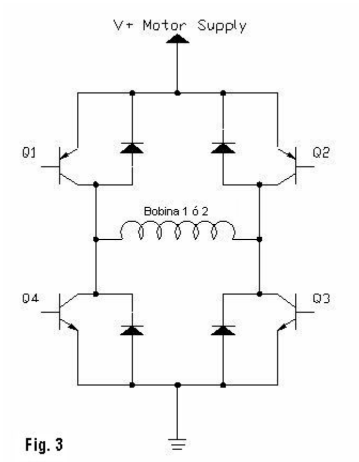


Fig. 3

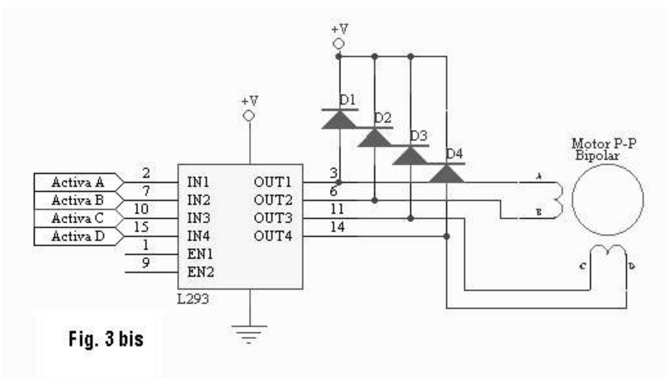


Fig. 3 bis

- **Unipolar:** Estos motores suelen tener 6 o 5 cables de salida, dependiendo de su conexión interna (ver figura 2). Este tipo se caracteriza por ser más simple de controlar. En la figura 4 podemos apreciar un ejemplo de conexionado para controlar un motor paso a paso unipolar mediante el uso de un ULN2803, el cual es una arreglo de 8 transistores tipo Darlington capaces de manejar cargas de hasta 500mA. Las entradas de activación (Activa A, B, C y D) pueden ser directamente activadas por un microcontrolador.

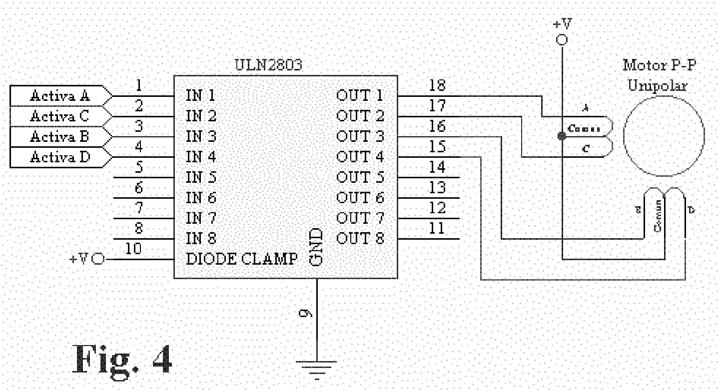


Fig. 4

Secuencias para manejar motores paso a paso Bipolares

Como se dijo anteriormente, estos motores necesitan la inversión de la corriente que circula en sus bobinas en una secuencia determinada. Cada inversión de la polaridad provoca el movimiento del eje en un paso, cuyo sentido de giro está determinado por la secuencia seguida.

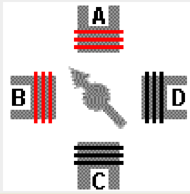
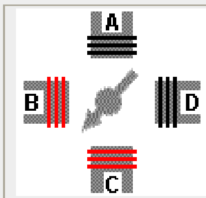
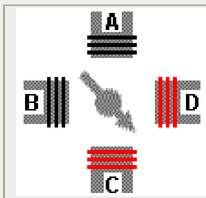
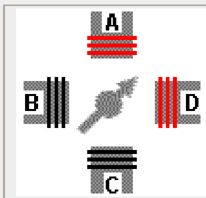
A continuación se puede ver la tabla con la secuencia necesaria para controlar motores paso a paso del tipo Bipolares:

PASO	TERMINALES			
	A	B	C	D
1	+V	-V	+V	-V
2	+V	-V	-V	+V
3	-V	+V	-V	+V
4	-V	+V	+V	-V

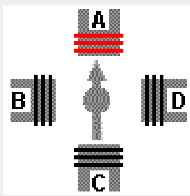
Secuencias para manejar motores paso a paso Unipolares

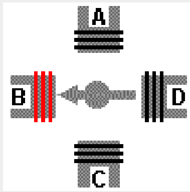
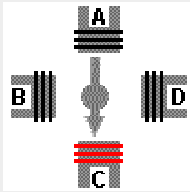
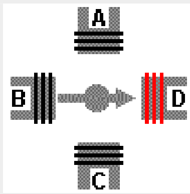
Existen tres secuencias posibles para este tipo de motores, las cuales se detallan a continuación. Todas las secuencias comienzan nuevamente por el paso 1 una vez alcanzado el paso final (4 u 8). Para revertir el sentido de giro, simplemente se deben ejecutar las secuencias en modo inverso.

Secuencia Normal: Esta es la secuencia más usada y la que generalmente recomienda el fabricante. Con esta secuencia el motor avanza un paso por vez y debido a que siempre hay al menos dos bobinas activadas, se obtiene un alto torque de paso y de retención.

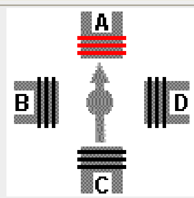
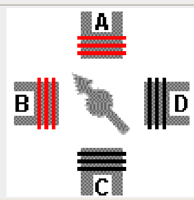
PASO	Bobina A	Bobina B	Bobina C	Bobina D	
1	**ON**	**ON**	OFF	OFF	
2	OFF	**ON**	**ON**	OFF	
3	OFF	OFF	**ON**	**ON**	
4	**ON**	OFF	OFF	**ON**	

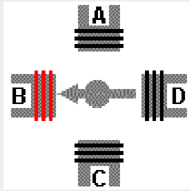
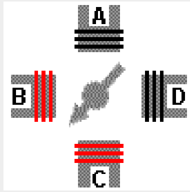
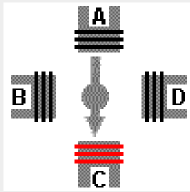
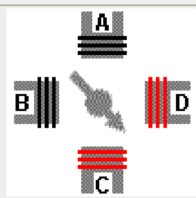
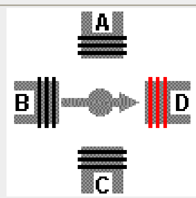
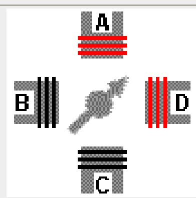
Secuencia del tipo wave drive: En esta secuencia se activa solo una bobina a la vez. En algunos motores esto brinda un funcionamiento más suave. Pero al estar solo una bobina activada, el torque de paso y retención es menor.

PASO	Bobina A	Bobina B	Bobina C	Bobina D	
1	**ON**	OFF	OFF	OFF	

2	OFF	**ON**	OFF	OFF	
3	OFF	OFF	**ON**	OFF	
4	OFF	OFF	OFF	**ON**	

Secuencia del tipo medio paso: En esta secuencia se activan las bobinas de tal forma de brindar un movimiento igual a la mitad del paso real. Para ello se activan primero 2 bobinas y luego solo 1 y así sucesivamente. Como vemos en la tabla la secuencia completa consta de 8 movimientos en lugar de 4.

PASO	Bobina A	Bobina B	Bobina C	Bobina D	
1	**ON**	OFF	OFF	OFF	
2	**ON**	**ON**	OFF	OFF	

3	OFF	**ON**	OFF	OFF	
4	OFF	**ON**	**ON**	OFF	
5	OFF	OFF	**ON**	OFF	
6	OFF	OFF	**ON**	**ON**	
7	OFF	OFF	OFF	**ON**	
8	**ON**	OFF	OFF	**ON**	

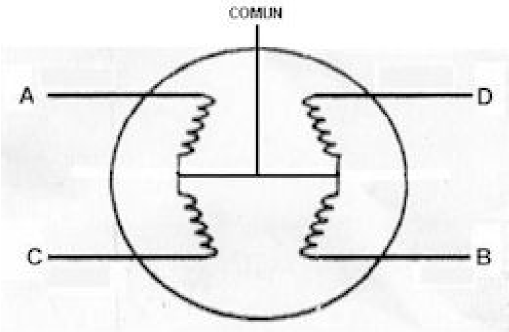
Como comentario final, cabe destacar que debido a que los motores paso a paso son dispositivos mecánicos y como tal deben vencer ciertas inercias, el tiempo de duración y la frecuencia de los pulsos aplicados es un punto muy importante a tener en cuenta. En tal sentido el motor debe alcanzar el paso antes que la próxima secuencia de pulsos comience. Si la frecuencia de pulsos es muy elevada, el motor puede reaccionar en alguna de las siguientes formas:

- Puede que no realice ningún movimiento en absoluto.
- Puede comenzar a vibrar pero sin llegar a girar.
- Puede girar erráticamente.
- O puede llegar a girar en sentido opuesto.

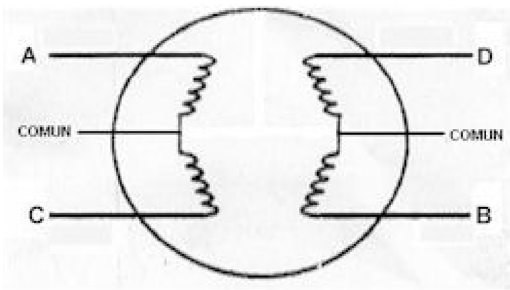
Para obtener un arranque suave y preciso, es recomendable comenzar con una frecuencia de pulso baja y gradualmente ir aumentándola hasta la velocidad deseada sin superar la máxima tolerada. El giro en reversa debería también ser realizado previamente bajando la velocidad de giro y luego cambiar el sentido de rotación.

Una referencia importante:

Cuando se trabaja con motores paso a paso usados o bien nuevos, pero de los cuales no tenemos hojas de datos. Es posible averiguar la distribución de los cables a los bobinados y el cable común en un motor de paso unipolar de 5 o 6 cables siguiendo las instrucciones que se detallan a continuación:



Motor P-P con 5 cables de salida



Motor P-P con 6 cables de salida

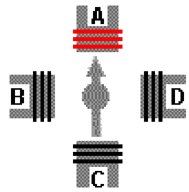
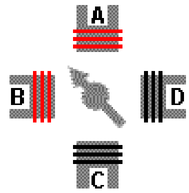
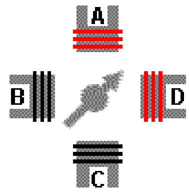
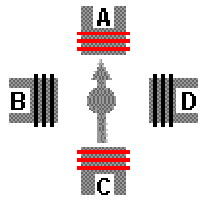
1. Aislando el cable(s) común que va a la fuente de alimentación: Como se aprecia en las figuras anteriores, en el caso de motores con 6 cables, estos poseen dos cables *comunes*, pero generalmente poseen el mismo color, por lo que lo mejor es unirlos antes de comenzar las pruebas.

Usando un multímetro para chequear la resistencia entre pares de cables, el cable común será el único que tenga la mitad del valor de la resistencia entre ella y el resto de los cables.

Esto es debido a que el cable *común* tiene una bobina entre ella y cualquier otro cable, mientras que cada uno de los otros cables tiene dos bobinas entre ellos. De ahí la mitad de la resistencia medida en el cable *común*.

2. Identificando los cables de las bobinas (A, B, C y D): aplicar un voltaje al cable *común* (generalmente 12 voltios, pero puede ser más o menos) y manteniendo uno de los otros cables a tierra (GND) mientras vamos poniendo a tierra cada uno de los demás cables de forma alternada y observando los resultados.

El proceso se puede apreciar en el siguiente cuadro:

Seleccionar un cable y conectarlo a tierra. Ese será llamado cable **A**.	
Manteniendo el cable **A** conectado a masa, probar cuál de los tres cables restantes provoca un paso en sentido antihorario al ser conectado también a tierra. Ese será el cable **B**.	
Manteniendo el cable **A** conectado a tierra, probar cuál de los dos cables restantes provoca un paso en sentido horario al ser conectado a tierra. Ese será el cable **D**.	
El último cable debería ser el cable **C**. Para comprobarlo, basta con conectarlo a tierra, lo que no debería generar movimiento alguno debido a que es la bobina opuesta a la **A**.	

Nota: La nomenclatura de los cables (A, B, C y D) es totalmente arbitraria.

Identificando los cables en Motores Paso a Paso Bipolares:

Para el caso de motores paso a paso bipolares (generalmente de 4 cables de salida), la identificación es más sencilla. Simplemente tomando un multímetro en modo ohmetro (para medir resistencias), podemos hallar los pares de cables que corresponden a cada bobina, debido a que entre ellos deberá haber continuidad (en realidad una resistencia muy baja). Luego solo deberemos averiguar la polaridad de la misma, la cual se obtiene fácilmente probando. Es decir, si conectado de una manera no funciona, simplemente damos vuelta los cables de una de las bobinas y entonces ya debería funcionar correctamente. Si el sentido de giro es inverso a lo esperado, simplemente se deben invertir las conexiones de ambas bobinas y el H-Bridge.

Para recordar

Un motor de paso con 5 cables es casi seguro de 4 fases y unipolar.

Un motor de paso con 6 cables también puede ser de 4 fases y unipolar, pero con 2 cables comunes para alimentación, pueden ser del mismo color.

Un motor de pasos con solo 4 cables es comúnmente bipolar.

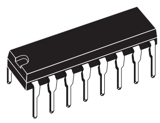
Referencias Utilizadas:

[1] http://www.todorobot.com.ar/informacion/tutorial%20stepper/stepper-tutorial.htm
[2] http://perso.wanadoo.es/luis_ju/ebasica2/mpp_01.html
[3] http://www.cs.uiowa.edu/~jones/step/index.html

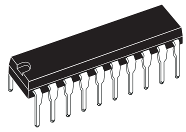
L293B
L293E

PUSH-PULL FOUR CHANNEL DRIVERS

- OUTPUT CURRENT 1A PER CHANNEL
- PEAK OUTPUT CURRENT 2A PER CHANNEL (non repetitive)
- INHIBIT FACILITY
- HIGH NOISE IMMUNITY
- SEPARATE LOGIC SUPPLY
- OVERTEMPERATURE PROTECTION



DIP16



POWERDIP(16+2+2)

ORDERING NUMBERS:

L293B **L293E**

DESCRIPTION

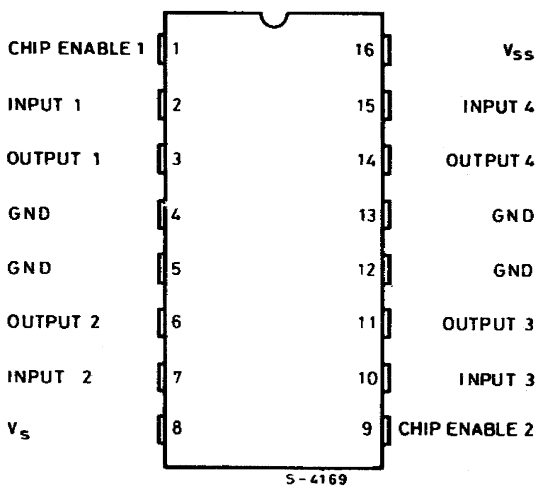
The L293B and L293E are quad push-pull drivers capable of delivering output currents to 1A per channel. Each channel is controlled by a TTL-compatible logic input and each pair of drivers (a full bridge) is equipped with an inhibit input which turns off all four transistors. A separate supply input is provided for the logic so that it may be run off a lower voltage to reduce dissipation.

Additionally, the L293E has external connection of sensing resistors, for switchmode control.

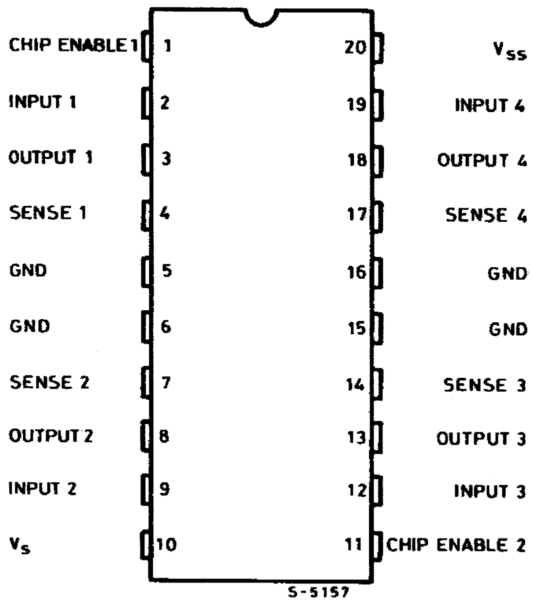
The L293B and L293E are package in 16 and 20-pin plastic DIPs respectively ; both use the four center pins to conduct heat to the printed circuit board.

PIN CONNECTION (Top view)

DIP16 - L293B

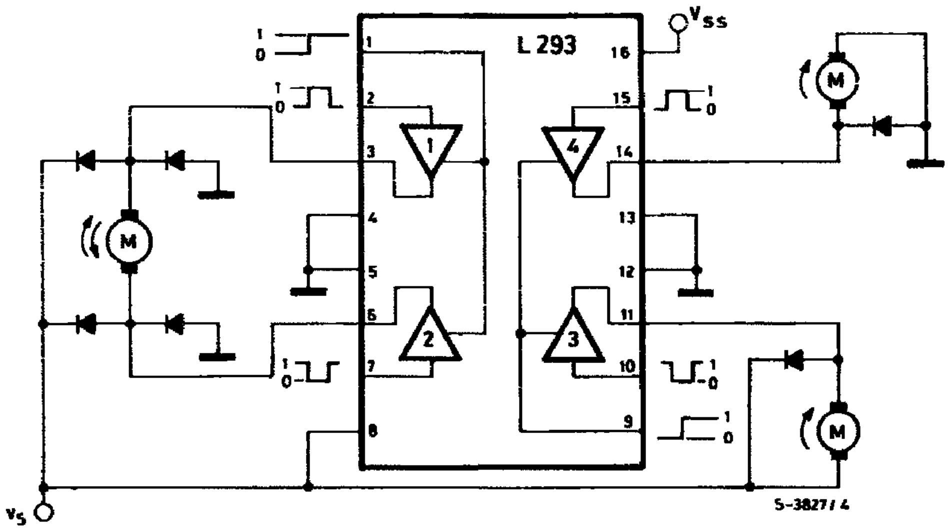


POWERDIP (16+2+2) - L293E

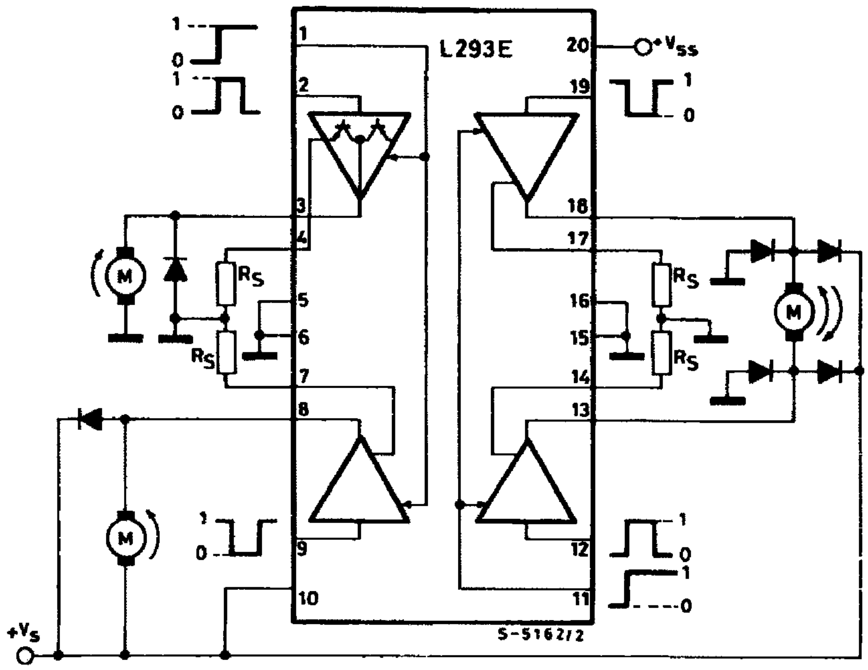


BLOCK DIAGRAMS

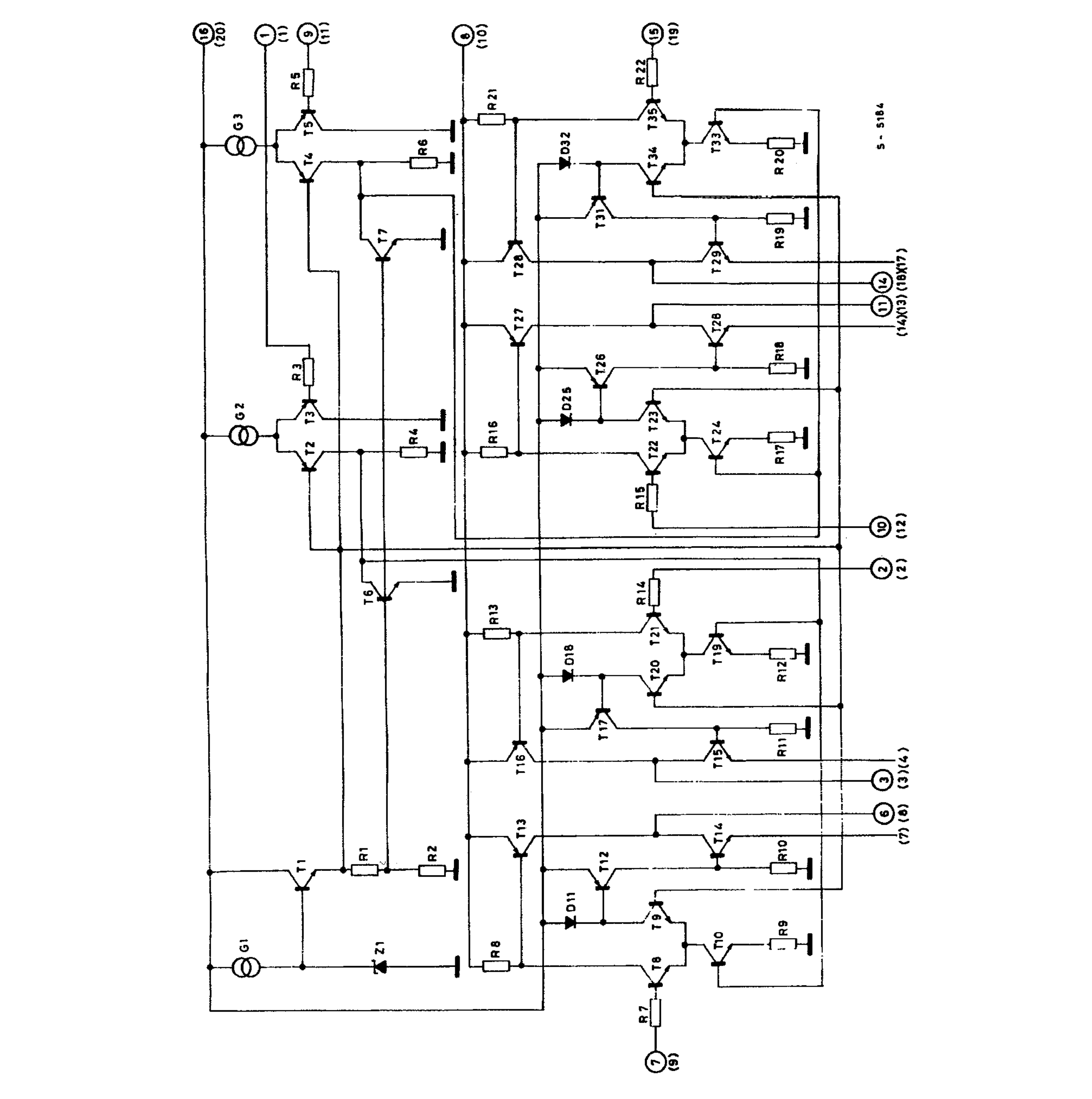
DIP16 - L293B



POWERDIP (16+2+2) - L293E



SCHEMATIC DIAGRAM



(*) In the L293 these points are not externally available. They are internally connected to the ground (substrate).
O Pins of L293 () Pins of L293E.

ABSOLUTE MAXIMUM RATINGS

Symbol	Parameter	Value	Unit
V_s	Supply Voltage	36	V
V_{ss}	Logic Supply Voltage	36	V
V_i	Input Voltage	7	V
V_{inh}	Inhibit Voltage	7	V
I_{out}	Peak Output Current (non repetitive t = 5ms)	2	A
P_{tot}	Total Power Dissipation at $T_{ground-pins}$ = 80°C	5	W
T_{stg}, T_j	Storage and Junction Temperature	–40 to +150	^oC

THERMAL DATA

Symbol	Parameter		Value	Unit
$R_{th\ j\text{-}case}$	Thermal Resistance Junction-case	Max.	14	$^oC/W$
$R_{th\ j\text{-}amb}$	Thermal Resistance Junction-ambient	Max.	80	$^oC/W$

ELECTRICAL CHARACTERISTCS

Symbol	Parameter	Test Condition	Min.	Typ.	Max.	Unit
V_S	Supply Voltage		V_{SS}		36	V
V_{SS}	Logic Supply Voltage		4.5		36	V
I_S	Total Quiescent Supply Current	$V_i = L$; $I_o = 0$; $V_{inh} = H$		2	6	mA
		$V_i = h$; $I_o = 0$; $V_{inh} = H$		16	24	mA
		$V_{inh} = L$			4	mA
I_{SS}	Total Quiescent Logic Supply Current	$V_i = L$; $I_o = 0$; $V_{inh} = H$		44	60	mA
		$V_i = h$; $I_o = 0$; $V_{inh} = H$		16	22	mA
		$V_{inh} = L$		16	24	mA
V_{iL}	Input Low Voltage		-0.3		1.5	V
V_{iH}	Input High Voltage	$V_{SS} \leq 7V$	2.3		V_{SS}	V
		$V_{SS} > 7V$	2.3		7	V
I_{iL}	Low Voltage Input Current	$V_{il} = 1.5V$			-10	μA
I_{iH}	High Voltage Input Current	$2.3V \leq V_{IH} \leq V_{SS} - 0.6V$		30	100	μA
V_{inhL}	Inhibit Low Voltage		-0.3		1.5	V
V_{inhH}	Inhibit High Voltage	$V_{SS} \leq 7V$	2.3		V_{SS}	V
		$V_{SS} > 7V$	2.3		7	V
I_{inhL}	Low Voltage Inhibit Current	$V_{inhL} = 1.5V$		-30	-100	μA
I_{inhH}	High Voltage Inhibit Current	$2.3V \leq V_{inhH} \leq Vss - 0.6V$			±10	μA
V_{CEsatH}	Source Output Saturation Voltage	$I_o = -1A$		1.4	1.8	V
V_{CEsatL}	Sink Output Saturation Voltage	$I_o = 1A$		1.2	1.8	V
V_{SENS}	Sensing Voltage (pins 4, 7, 14, 17) (**)				2	V
t_r	Rise Time	0.1 to 0.9 V_o (*)		250		ns
t_f	Fall Time	0.9 to 0.1 V_o (*)		250		ns
t_{on}	Turn-on Delay	0.5 V_i to 0.5 V_o (*)		750		ns
t_{off}	Turn-off Delay	0.5 V_i to 0.5 V_o (*)		200		ns

* See figure 1
** Referred to L293E

TRUTH TABLE

V_i (each channel)	V_o	V_{inh} (**)
H	H	H
L	L	H
H	X (*)	L
L	X (*)	L

(*) High output impedance
(**) Relative to the considerate channel

Figure 1. Switching Timers

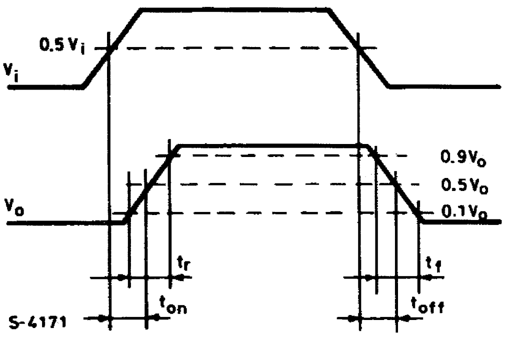


Figure 2. Saturation voltage versus Output Current

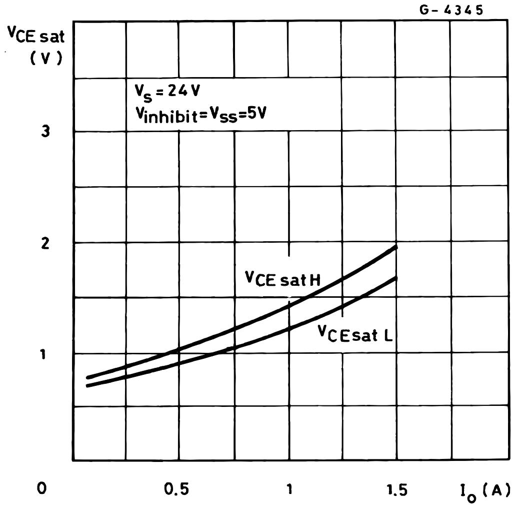


Figure 4. Sink Saturation Voltage versus Ambient Temperature

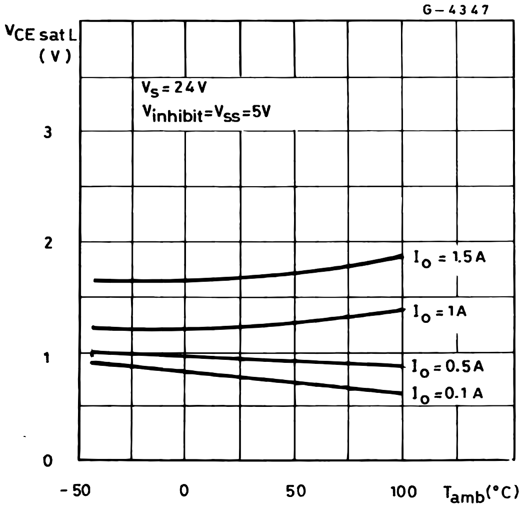


Figure 3. Source Saturation Voltage versus Ambient Temperature

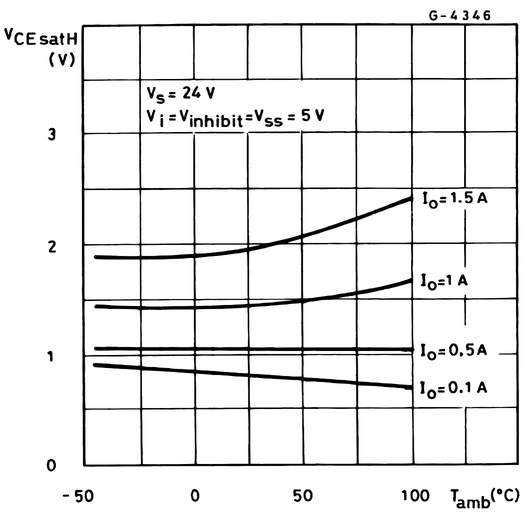


Figure 5. Quiescent Logic Supply Current versus Logic Supply Voltage

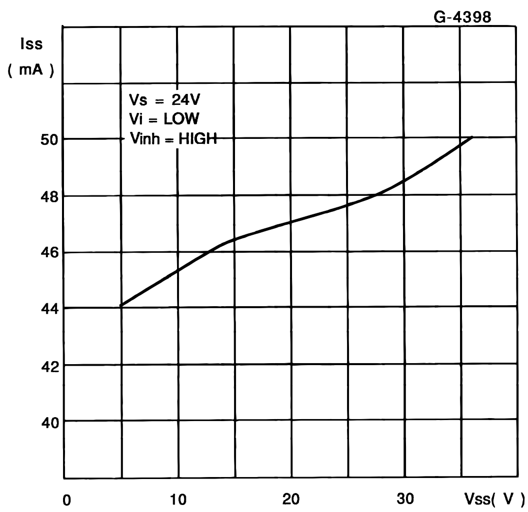


Figure 6. Output Voltage versus Input Voltage

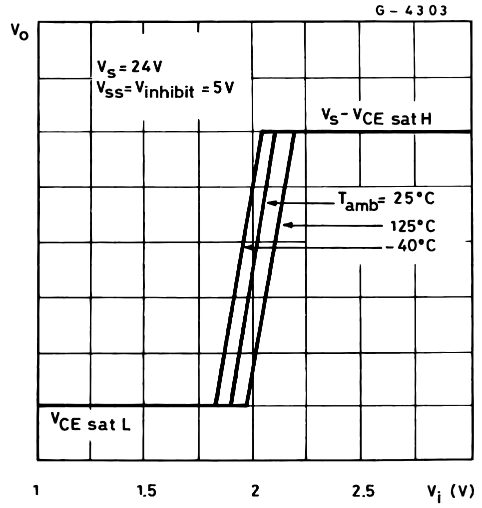
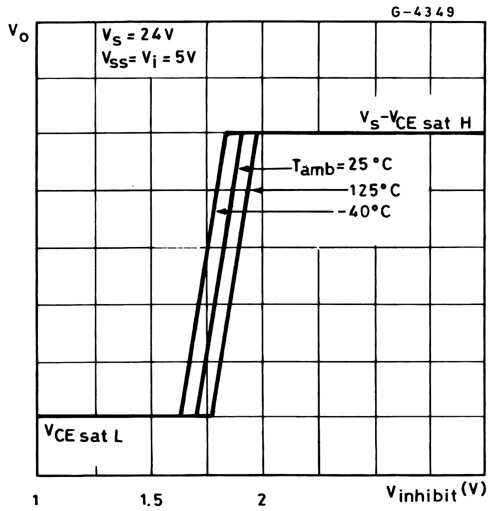
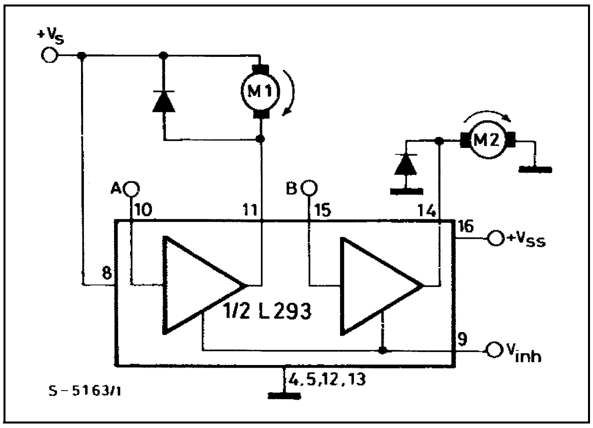


Figure 7. Output Voltage versus Inhibit Voltage



APPLICATION INFORMATION

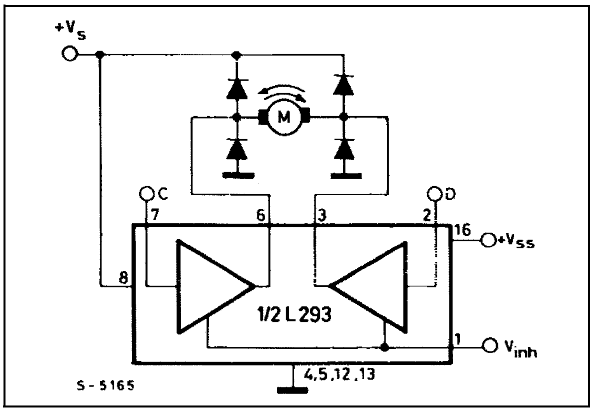
Figure 8. DC Motor Controls (with connection to ground and to the supply voltage)



V_{inh}	A	M1	B	M2
H	H	Fast Motor Stop	H	Run
H	L	Run	L	Fast Motor Stop
L	X	Free Running	X	Free Running
		Motor Stop		Motor Stop

L = Low H = High X = Don't Care

Figure 9. Bidirectional DC Motor Control



Inputs	Function	
V_{inh} = H	C = H ; D = L	Turn Right
	C = L ; D = H	Turn Left
	C = D	Fast Motor Stop
V_{inh} = L	C = X ; D = X	Free Running Motor Stop

L = Low H = High X = Don't Care

Figure 10. Bipolar Stepping Motor Control

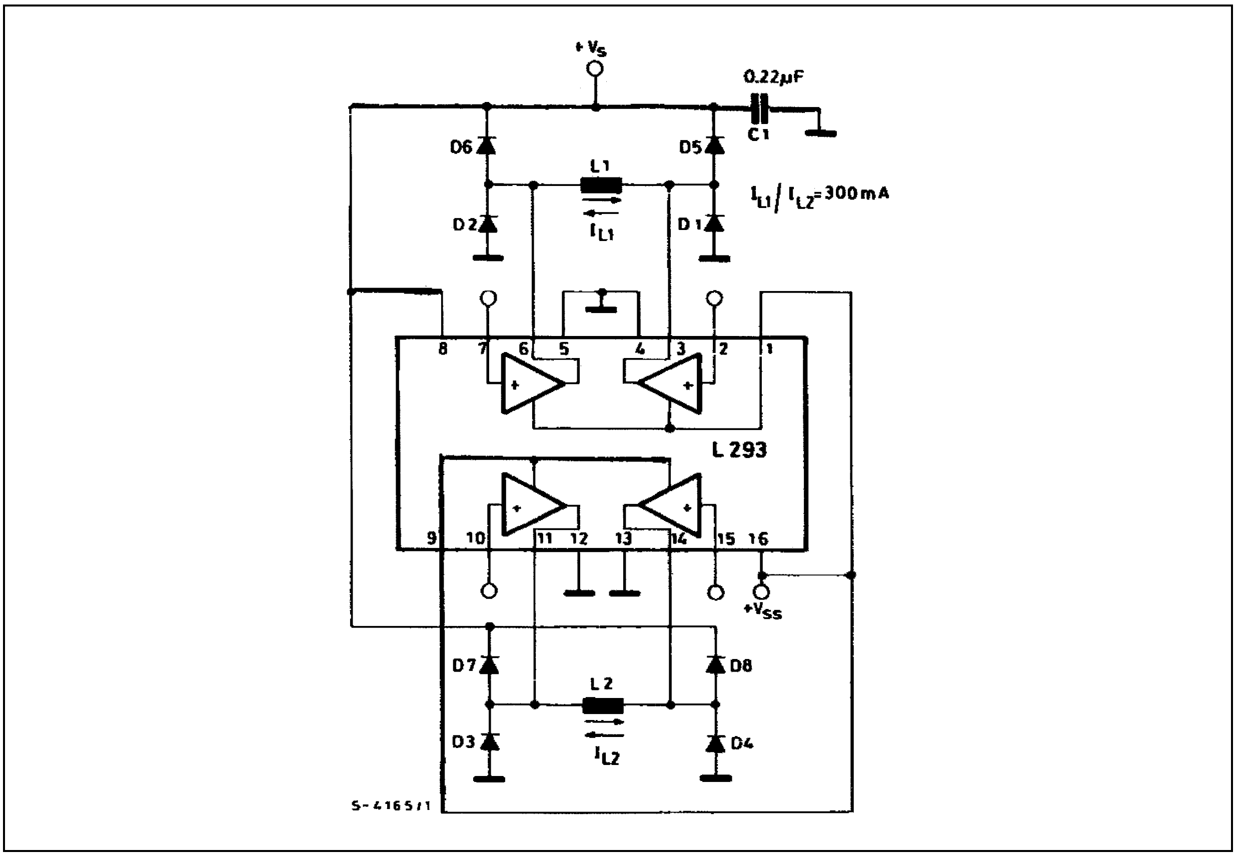
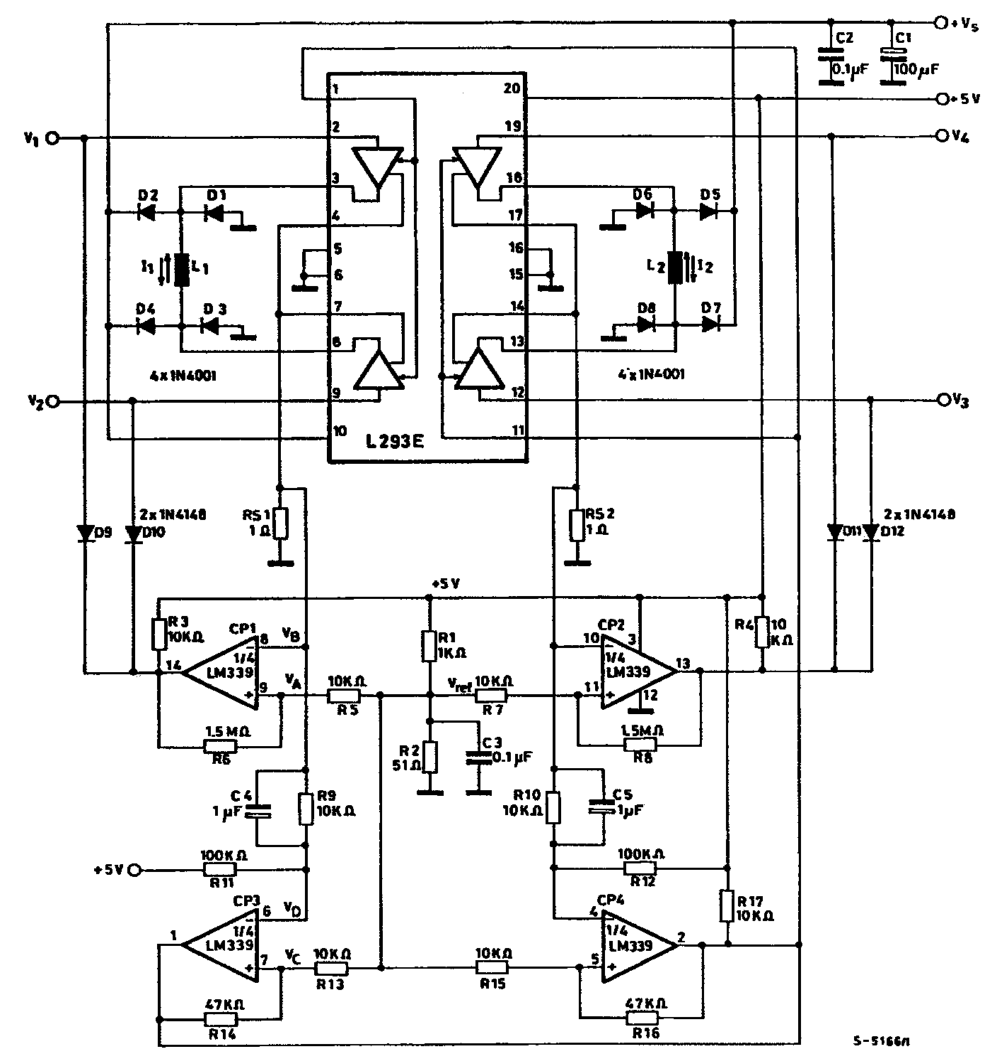


Figure 11. Stepping Motor Driver with Phase Current Control and Short Circuit Protection



MOUNTING INSTRUCTIONS

The $R_{th\ j\text{-}amb}$ of the L293B and the L293E can be reduced by soldering the GND pins to a suitable copper area of the printed circuit board as shown in figure 12 or to an external heatsink (figure 13).

During soldering the pins temperature must not exceed 260°C and the soldering time must not be longer than 12 seconds.

The external heatsink or printed circuit copper area must be connected to electrical ground.

Figure 12. Example of P.C. Board Copper Area which is Used as Heatsink

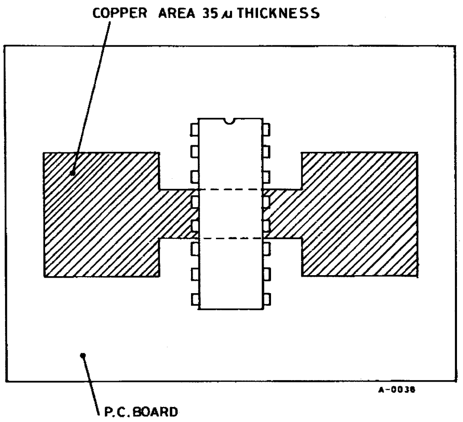
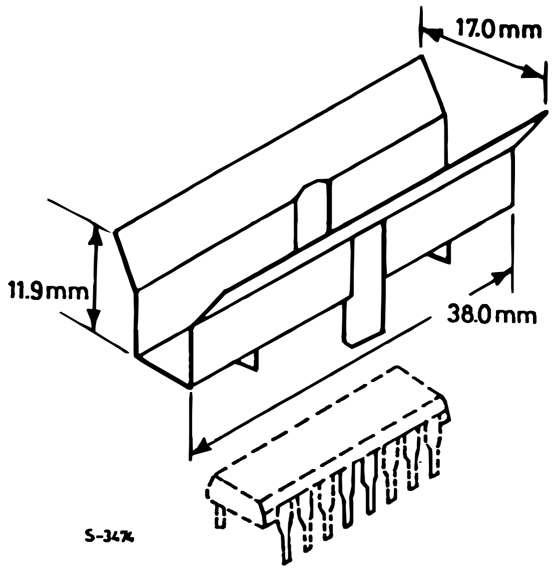
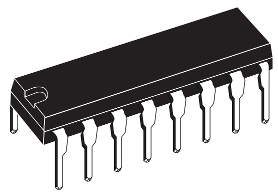


Figure 13. External Heatsink Mounting Example (R_{th} = 30°C/W)

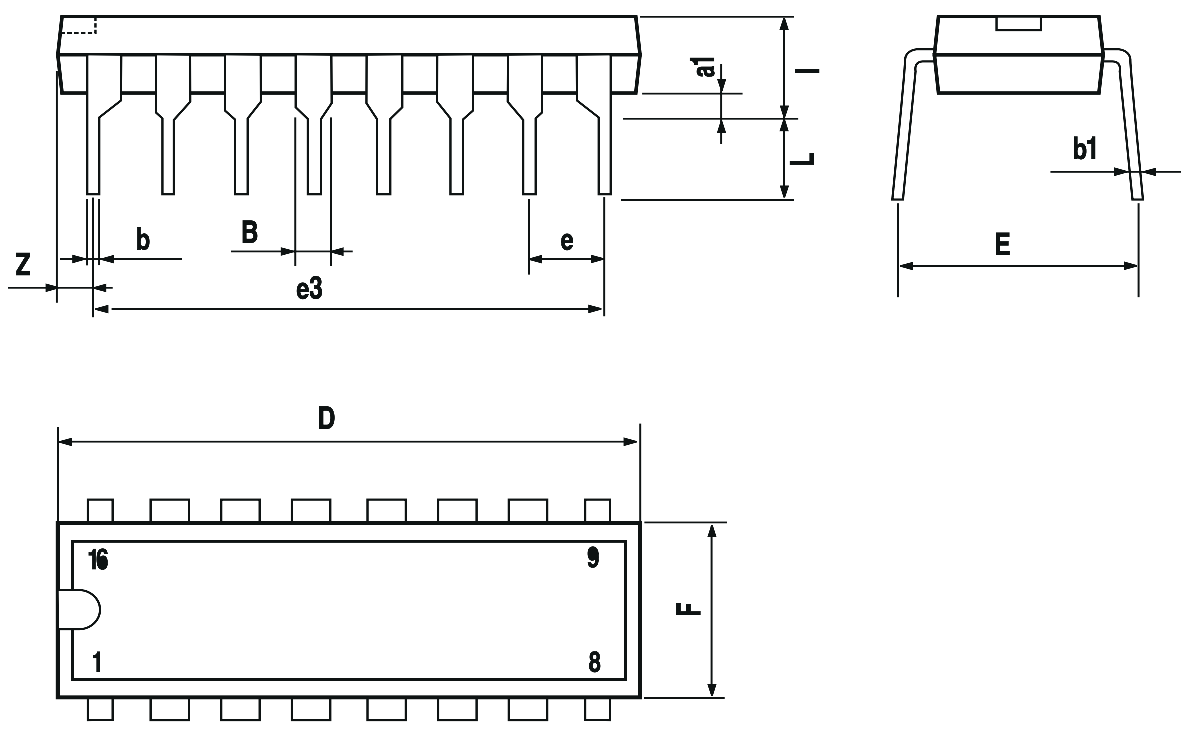


DIM.	mm			inch		
	MIN.	TYP.	MAX.	MIN.	TYP.	MAX.
a1	0.51			0.020		
B	0.77		1.65	0.030		0.065
b		0.5			0.020	
b1		0.25			0.010	
D			20			0.787
E		8.5			0.335	
e		2.54			0.100	
e3		17.78			0.700	
F			7.1			0.280
I			5.1			0.201
L		3.3			0.130	
Z			1.27			0.050

OUTLINE AND MECHANICAL DATA

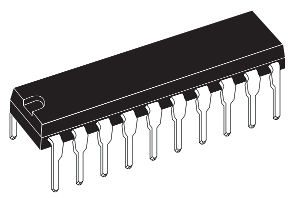


DIP16

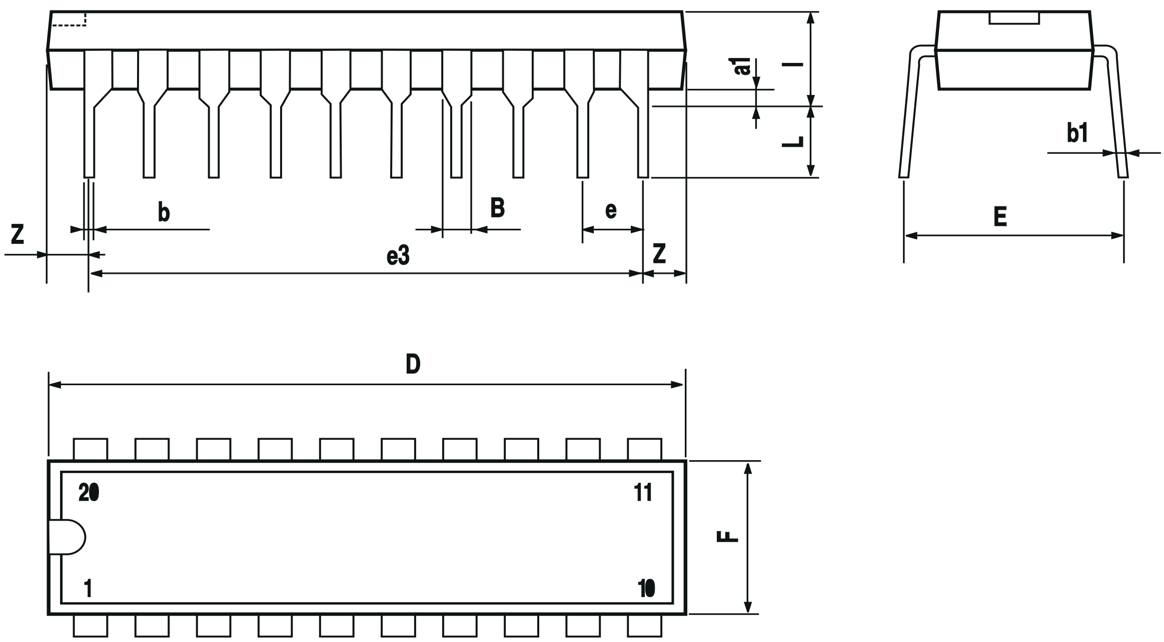


DIM.	mm			inch		
	MIN.	TYP.	MAX.	MIN.	TYP.	MAX.
a1	0.51			0.020		
B	0.85		1.40	0.033		0.055
b		0.50			0.020	
b1	0.38		0.50	0.015		0.020
D			24.80			0.976
E		8.80			0.346	
e		2.54			0.100	
e3		22.86			0.900	
F			7.10			0.280
I			5.10			0.201
L		3.30			0.130	
Z			1.27			0.050

OUTLINE AND MECHANICAL DATA



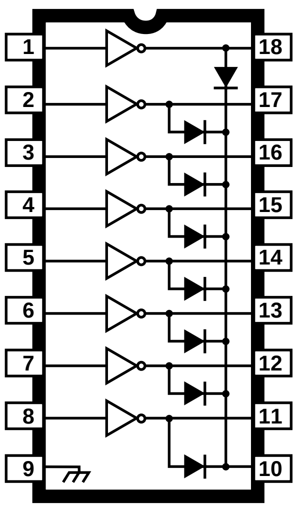
Powerdip 20



2803 THRU 2824

Data Sheet
29304.3E*

HIGH-VOLTAGE, HIGH-CURRENT DARLINGTON ARRAYS



Dwg. No. A-10,322A

Note that the ULx28xxA series (dual in-line package) and ULx28xxLW series (small-outline IC package) are electrically identical and share a common terminal number assignment.

ABSOLUTE MAXIMUM RATINGS

Output Voltage, V_{CE}
(x2803x and x2804x) .... **50 V**
(x2823x and x2824x) .... **95 V**
Input Voltage, V_{IN} .... **30 V**
Continuous Output Current, I_C .... **500 mA**
Continuous Input Current, I_{IN} .... **25 mA**
Power Dissipation, P_D
(one Darlington pair) .... **1.0 W**
(total package)..................... **See Graph**
Operating Temperature Range, T_A
Prefix 'ULN' .... **-20°C to + 85°C**
Prefix 'ULQ' .... **-40°C to +85°C**
Storage Temperature Range,
T_S .... **-55°C to +150°C**

Featuring continuous load current ratings to 500 mA for each of the drivers, the Series ULN28xxA/LW and ULQ28xxA/LW high-voltage, high-current Darlington arrays are ideally suited for interfacing between low-level logic circuitry and multiple peripheral power loads. Typical power loads totaling over 260 W (350 mA x 8, 95 V) can be controlled at an appropriate duty cycle depending on ambient temperature and number of drivers turned on simultaneously. Typical loads include relays, solenoids, stepping motors, magnetic print hammers, multiplexed LED and incandescent displays, and heaters. All devices feature open-collector outputs with integral clamp diodes.

The ULx2803A, ULx2803LW, ULx2823A, and ULN2823LW have series input resistors selected for operation directly with 5 V TTL or CMOS. These devices will handle numerous interface needs — particularly those beyond the capabilities of standard logic buffers.

The ULx2804A, ULx2804LW, ULx2824A, and ULN2824LW have series input resistors for operation directly from 6 V to 15 V CMOS or PMOS logic outputs.

The ULx2803A/LW and ULx2804A/LW are the standard Darlington arrays. The outputs are capable of sinking 500 mA and will withstand at least 50 V in the off state. Outputs may be paralleled for higher load current capability. The ULx2823A/LW and ULx2824A/LW will withstand 95 V in the off state.

These Darlington arrays are furnished in 18-pin dual in-line plastic packages (suffix 'A') or 18-lead small-outline plastic packages (suffix 'LW'). All devices are pinned with outputs opposite inputs to facilitate ease of circuit board layout. Prefix 'ULN' devices are rated for operation over the temperature range of -20°C to +85°C; prefix 'ULQ' devices are rated for operation to -40°C.

FEATURES

- TTL, DTL, PMOS, or CMOS Compatible Inputs
- Output Current to 500 mA
- Output Voltage to 95 V
- Transient-Protected Outputs
- Dual In-Line Package or Wide-Body Small-Outline Package

The ULx2804, ULx2823, & ULx2824 are last-time buy. Orders accepted until October 19, 2001.

x = Character to identify specific device. Characteristic shown applies to family of devices with remaining digits as shown. See matrix on next page.

DEVICE PART NUMBER DESIGNATION

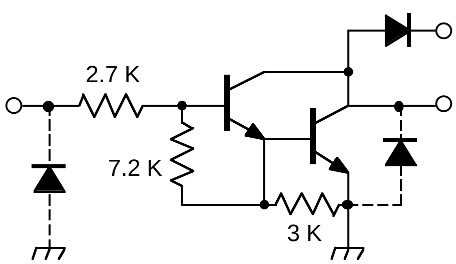
$V_{CE(MAX)}$	50 V	95 V
$I_{C(MAX)}$	500 mA	500 mA
Logic	**Part Number**	
5V TTL, CMOS	ULN2803A* ULN2803LW*	ULN2823A* ULN2823LW
6-15 V CMOS, PMOS	ULN2804A* ULN2804LW*	ULN2824A* ULN2824LW

* Also available for operation between -40°C and +85°C. To order, change prefix from 'ULN' to 'ULQ'.

The ULx2804, ULx2823, & ULx2824 are last-time buy. Orders accepted until October 19, 2001.

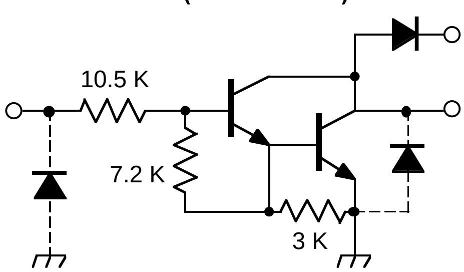
PARTIAL SCHEMATICS

ULx28x3A/LW (Each Driver)

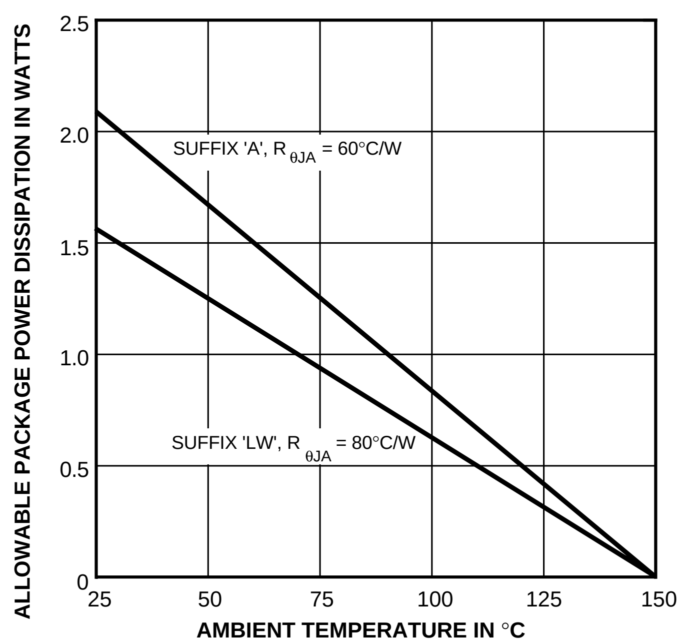


Dwg. FP-052-2

ULx28x4A/LW (Each Driver)



Dwg. FP-052-3



Dwg. GP-018B

x = Character to identify specific device. Specification shown applies to family of devices with remaining digits as shown. See matrix above.

Allegro® MicroSystems, Inc.
115 Northeast Cutoff, Box 15036
Worcester, Massachusetts 01615-0036 (508) 853-5000

Types ULx2803A, ULx2803LW, ULx2804A, and ULx2804LW ELECTRICAL CHARACTERISTICS at +25°C (unless otherwise noted).

Characteristic	Symbol	Test Fig.	Applicable Devices	Test Conditions	Limits Min.	Typ.	Max.	Units
Output Leakage Current	I_{CEX}	1A	All	V_{CE} = 50 V, T_A = 25°C	—	< 1	50	µA
				V_{CE} = 50 V, T_A = 70°C	—	< 1	100	µA
		1B	ULx2804x	V_{CE} = 50 V, T_A = 70°C, V_{IN} = 1.0 V	—	< 5	500	µA
Collector-Emitter Saturation Voltage	$V_{CE(SAT)}$	2	All	I_C = 100 mA, I_B = 250 µA	—	0.9	1.1	V
				I_C = 200 mA, I_B = 350 µA	—	1.1	1.3	V
				I_C = 350 mA, I_B = 500 µA	—	1.3	1.6	V
Input Current	$I_{IN(ON)}$	3	ULx2803x	V_{IN} = 3.85 V	—	0.93	1.35	mA
			ULx2804x	V_{IN} = 5.0 V	—	0.35	0.5	mA
				V_{IN} = 12 V	—	1.0	1.45	mA
	$I_{IN(OFF)}$	4	All	I_C = 500 µA, T_A = 70°C	50	65	—	µA
Input Voltage	$V_{IN(ON)}$	5	ULx2803x	V_{CE} = 2.0 V, I_C = 200 mA	—	—	2.4	V
				V_{CE} = 2.0 V, I_C = 250 mA	—	—	2.7	V
				V_{CE} = 2.0 V, I_C = 300 mA	—	—	3.0	V
			ULx2804x	V_{CE} = 2.0 V, I_C = 125 mA	—	—	5.0	V
				V_{CE} = 2.0 V, I_C = 200 mA	—	—	6.0	V
				V_{CE} = 2.0 V, I_C = 275 mA	—	—	7.0	V
				V_{CE} = 2.0 V, I_C = 350 mA	—	—	8.0	V
Input Capacitance	C_{IN}	—	All		—	15	25	pF
Turn-On Delay	t_{PLH}	8	All	0.5 E_{IN} to 0.5 E_{OUT}	—	0.25	1.0	µs
Turn-Off Delay	t_{PHL}	8	All	0.5 E_{IN} to 0.5 E_{OUT}	—	0.25	1.0	µs
Clamp Diode Leakage Current	I_R	6	All	V_R = 50 V, T_A = 25°C	—	—	50	µA
				V_R = 50 V, T_A = 70°C	—	—	100	µA
Clamp Diode Forward Voltage	V_F	7	All	I_F = 350 mA	—	1.7	2.0	V

Complete part number includes prefix to operating temperature range: ULN = -20°C to +85°C, ULQ = -40°C to +85°C and a suffix to identify package style: A = DIP, LW = SOIC.

**The ULx2804 is last-time buy.
Orders accepted until October 19, 2001.**

Types ULx2823A, ULN2823LW, ULx2824A, and ULN2824LW
ELECTRICAL CHARACTERISTICS at +25°C (unless otherwise noted).

Characteristic	Symbol	Test Fig.	Applicable Devices	Test Conditions	Limits Min.	Typ.	Max.	Units
Output Leakage Current	I_{CEX}	1A	All	V_{CE} = 95 V, T_A = 25°C	—	< 1	50	µA
				V_{CE} = 95 V, T_A = 70°C	—	< 1	100	µA
		1B	ULx2824x	V_{CE} = 95 V, T_A = 70°C, V_{IN} = 1.0 V	—	< 5	500	µA
Collector-Emitter Saturation Voltage	$V_{CE(SAT)}$	2	All	I_C = 100 mA, I_B = 250 µA	—	0.9	1.1	V
				I_C = 200 mA, I_B = 350 µA	—	1.1	1.3	V
				I_C = 350 mA, I_B = 500 µA	—	1.3	1.6	V
Input Current	$I_{IN(ON)}$	3	ULx2823x	V_{IN} = 3.85 V	—	0.93	1.35	mA
			ULx2824x	V_{IN} = 5.0 V	—	0.35	0.5	mA
				V_{IN} = 12 V	—	1.0	1.45	mA
	$I_{IN(OFF)}$	4	All	I_C = 500 µA, T_A = 70°C	50	65	—	µA
Input Voltage	$V_{IN(ON)}$	5	ULx2823x	V_{CE} = 2.0 V, I_C = 200 mA	—	—	2.4	V
				V_{CE} = 2.0 V, I_C = 250 mA	—	—	2.7	V
				V_{CE} = 2.0 V, I_C = 300 mA	—	—	3.0	V
			ULx2824x	V_{CE} = 2.0 V, I_C = 125 mA	—	—	5.0	V
				V_{CE} = 2.0 V, I_C = 200 mA	—	—	6.0	V
				V_{CE} = 2.0 V, I_C = 275 mA	—	—	7.0	V
				V_{CE} = 2.0 V, I_C = 350 mA	—	—	8.0	V
Input Capacitance	C_{IN}	—	All		—	15	25	pF
Turn-On Delay	t_{PLH}	8	All	0.5 E_{IN} to 0.5 E_{OUT}	—	0.25	1.0	µs
Turn-Off Delay	t_{PHL}	8	All	0.5 E_{IN} to 0.5 E_{OUT}	—	0.25	1.0	µs
Clamp Diode Leakage Current	I_R	6	All	V_R = 95 V, T_A = 25°C	—	—	50	µA
				V_R = 95 V, T_A = 70°C	—	—	100	µA
Clamp Diode Forward Voltage	V_F	7	All	I_F = 350 mA	—	1.7	2.0	V

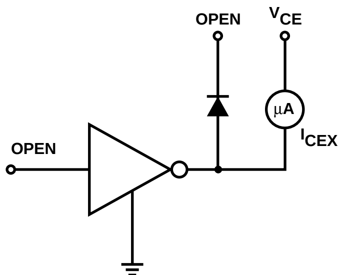
Complete part number includes prefix to operating temperature range: ULN = -20°C to +85°C, ULQ = -40°C to +85°C and a suffix to identify package style: A = DIP, LW = SOIC. Note that the ULQ2823LW and ULQ2824LW are not presently available.

**The ULx2823 & ULx2824 are last-time buy.
Orders accepted until October 19, 2001.**

Allegro MicroSystems, Inc.
115 Northeast Cutoff, Box 15036
Worcester, Massachusetts 01615-0036 (508) 853-5000

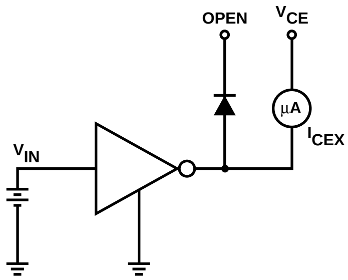
TEST FIGURES

FIGURE 1A



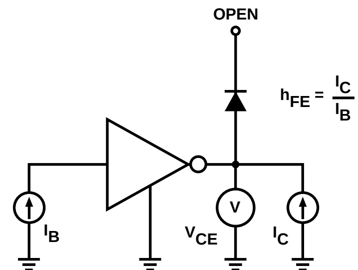
Dwg. No. A-9729A

FIGURE 1B



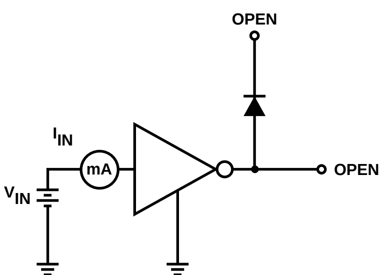
Dwg. No. A-9730A

FIGURE 2



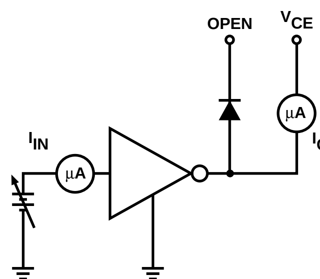
Dwg. No. A-9731A

FIGURE 3



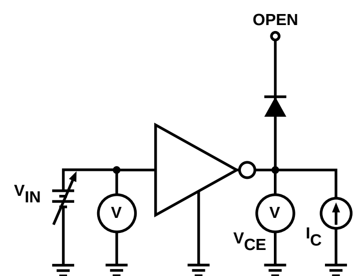
Dwg. No. A-9732A

FIGURE 4



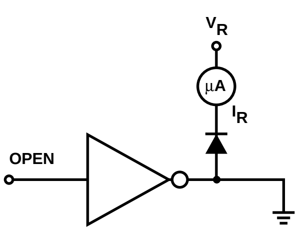
Dwg. No. A-9733A

FIGURE 5



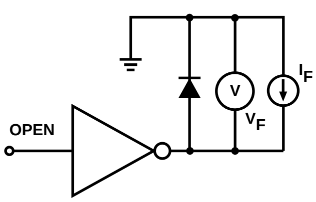
Dwg. No. A-9734A

FIGURE 6



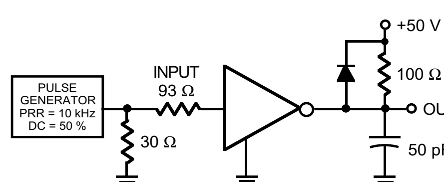
Dwg. No. A-9735A

FIGURE 7



Dwg. No. A-9736A

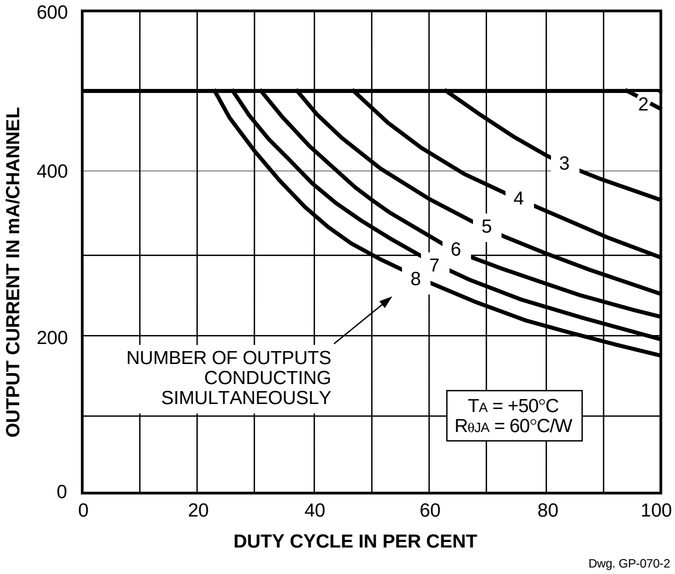
FIGURE 8



	V_{in}
ULx28x3x	3.5 V
ULx28x4x	12 V

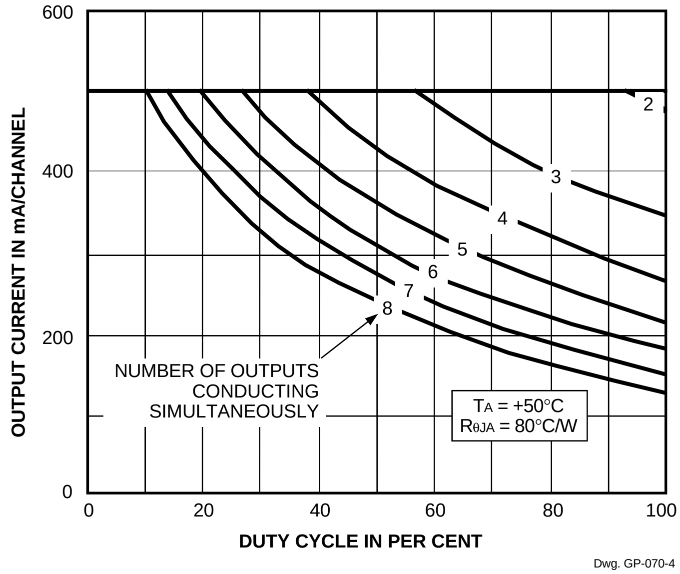
ALLOWABLE COLLECTOR CURRENT AS A FUNCTION OF DUTY CYCLE

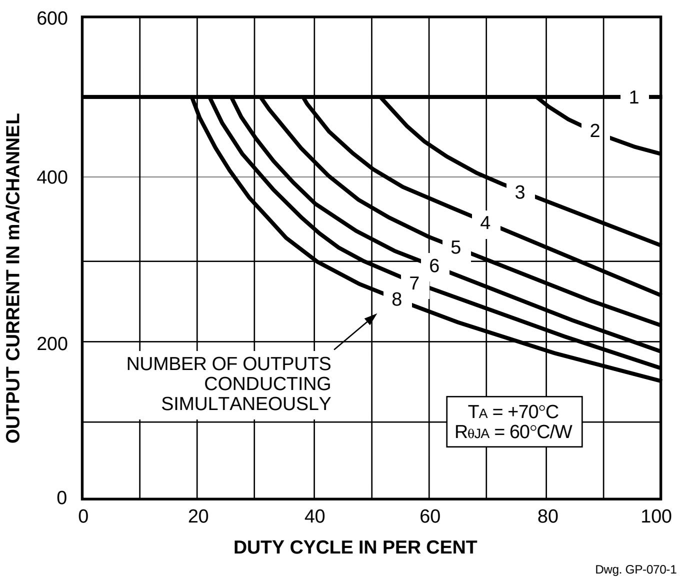
ULx28xxA

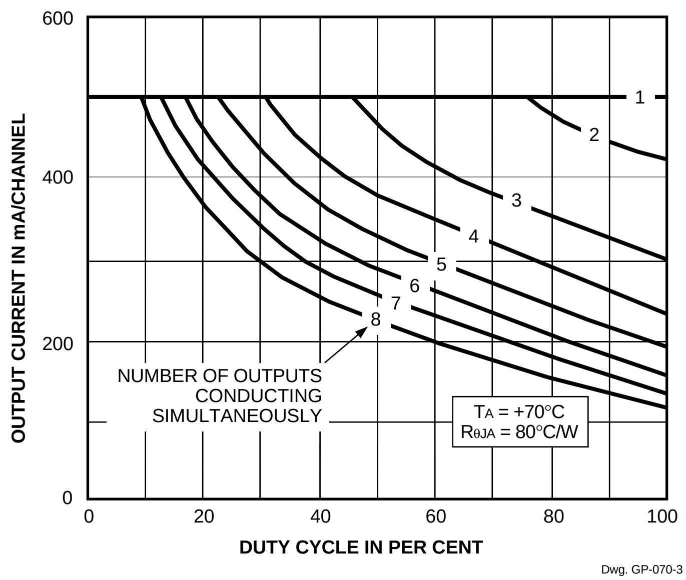


ALLOWABLE COLLECTOR CURRENT AS A FUNCTION OF DUTY CYCLE

ULx28xxLW





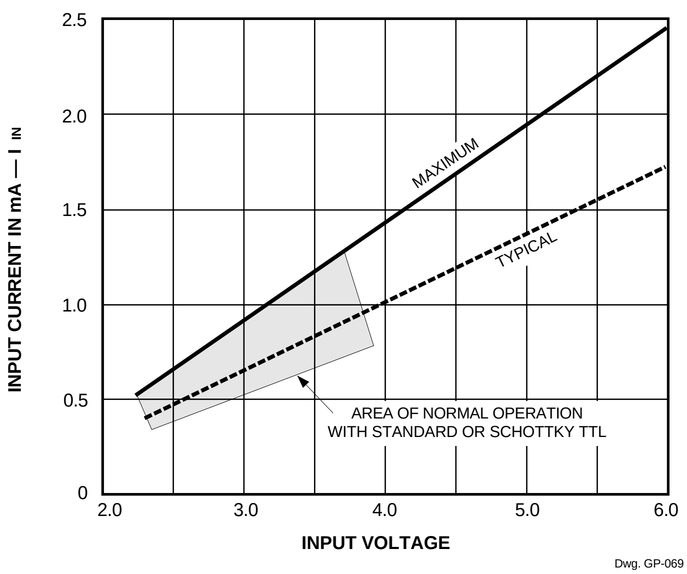


x = Characters to identify specific device. Specification shown applies to family of devices with remaining digits as shown.

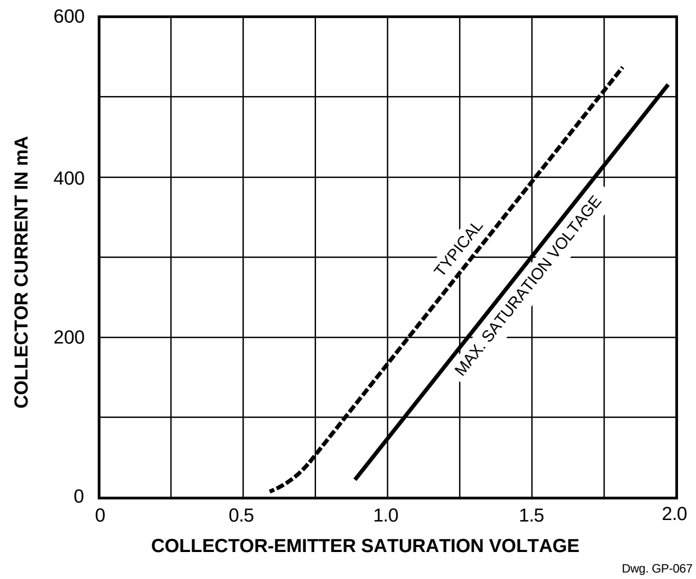
Allegro® MicroSystems, Inc.
115 Northeast Cutoff, Box 15036
Worcester, Massachusetts 01615-0036 (508) 853-5000

INPUT CURRENT AS A FUNCTION OF INPUT VOLTAGE

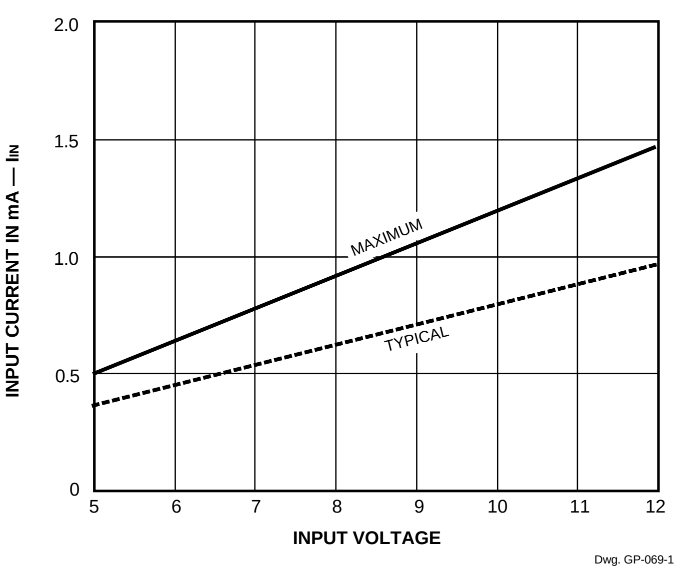
ULx28x3x



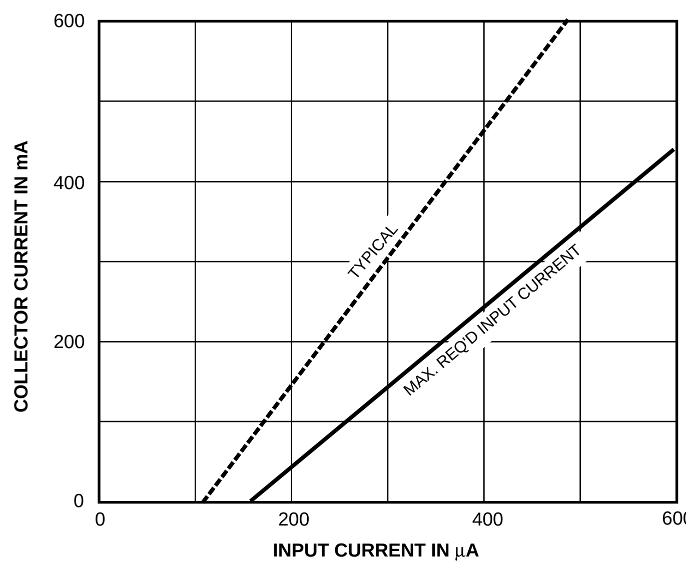
SATURATION VOLTAGE AS A FUNCTION OF COLLECTOR CURRENT



ULx28x4x



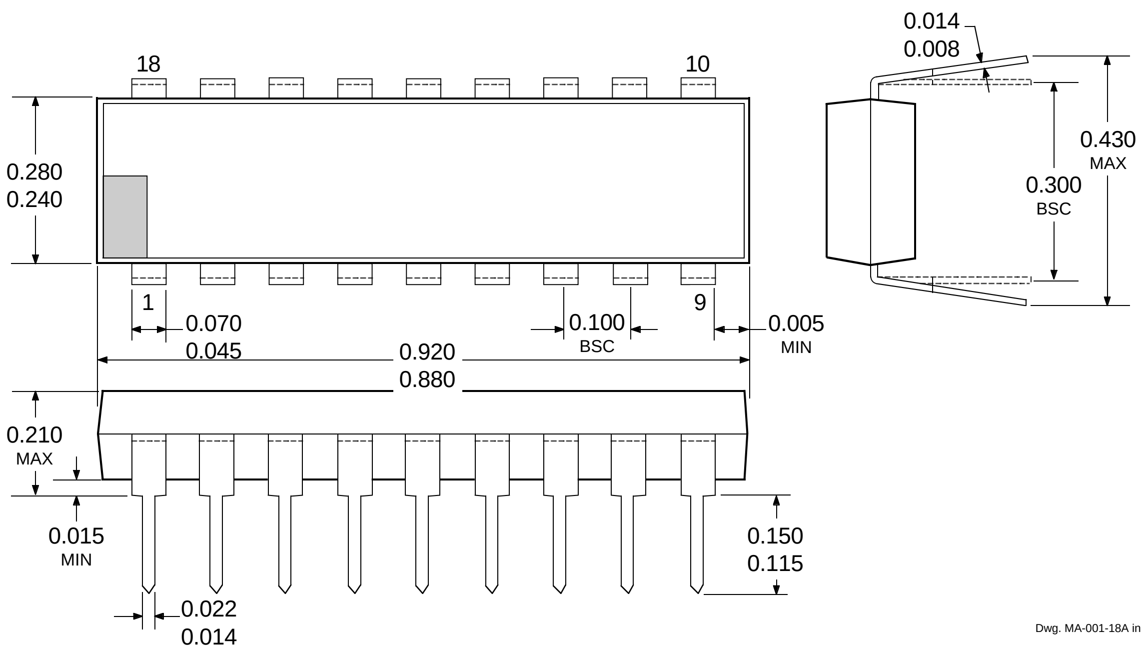
COLLECTOR CURRENT AS A FUNCTION OF INPUT CURRENT



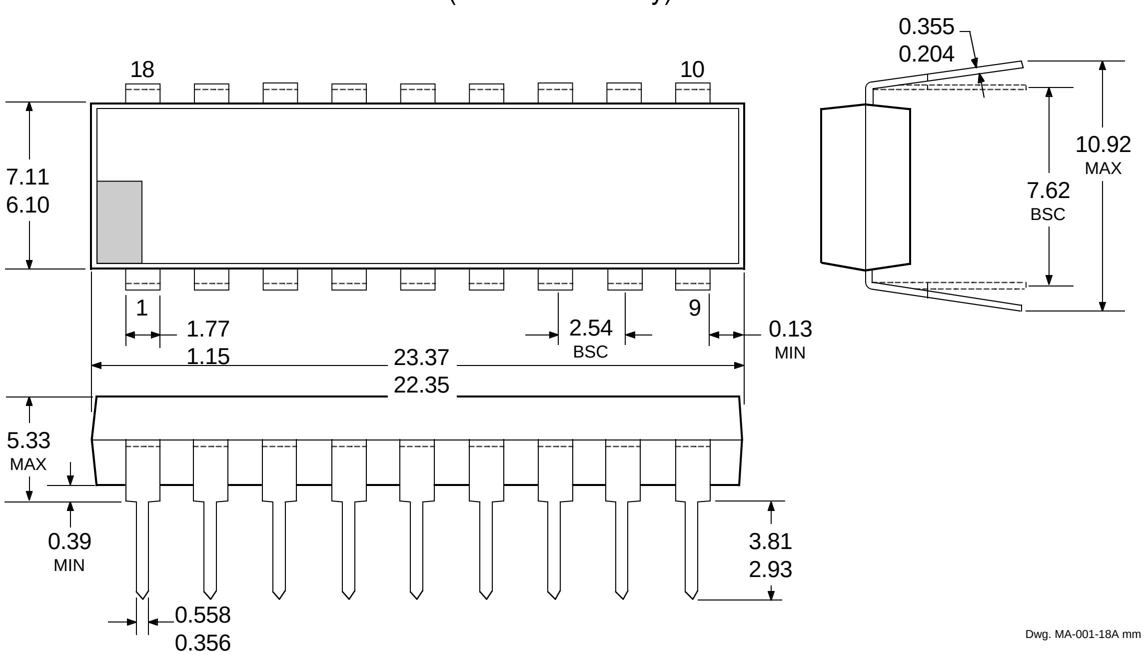
x = Characters to identify specific device. Characteristic shown applies to family of devices with remaining digits as shown.

PACKAGE DESIGNATOR "A" DIMENSIONS

Dimensions in Inches
(controlling dimensions)



Dimensions in Millimeters
(for reference only)

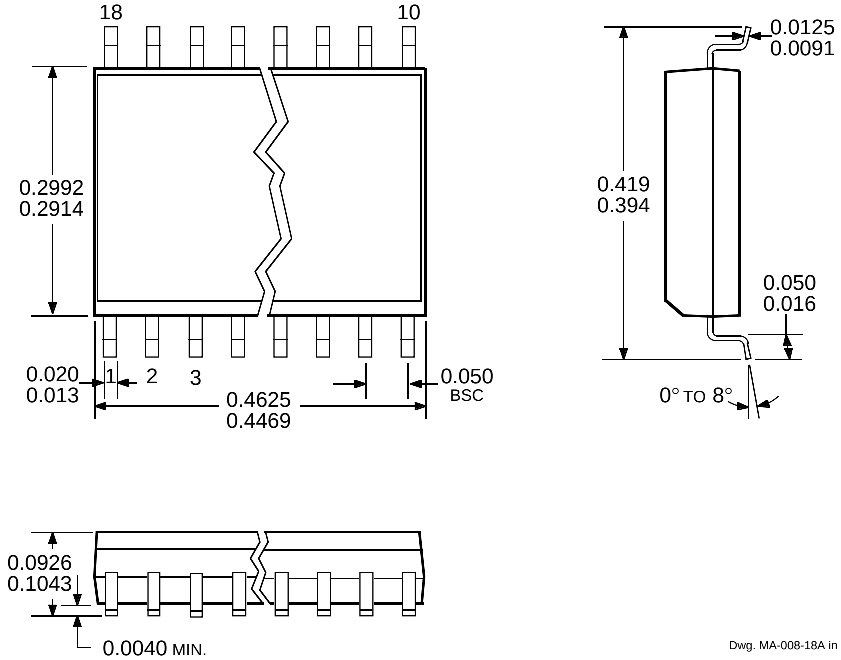


NOTES: 1. Exact body and lead configuration at vendor's option within limits shown.
2. Lead spacing tolerance is non-cumulative.
3. Lead thickness is measured at seating plane or below.

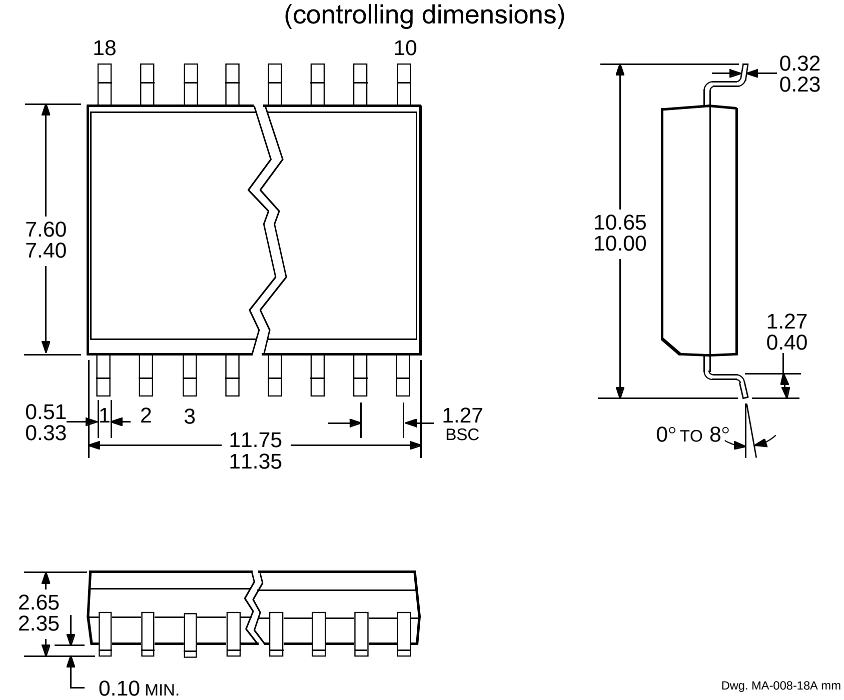
Allegro MicroSystems, Inc.
115 Northeast Cutoff, Box 15036
Worcester, Massachusetts 01615-0036 (508) 853-5000

PACKAGE DESIGNATOR "LW" DIMENSIONS

Dimensions in Inches
(for reference only)



Dimensions in Millimeters
(controlling dimensions)



NOTES: 1. Exact body and lead configuration at vendor's option within limits shown.
2. Lead spacing tolerance is non-cumulative.

Allegro® MicroSystems, Inc.
115 Northeast Cutoff, Box 15036
Worcester, Massachusetts 01615-0036 (508) 853-5000