
ZH6521 单相 BLDC 风扇水泵驱动器

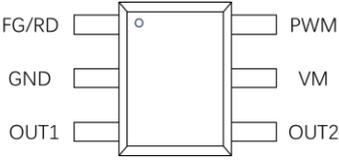
特点:

- 三合一风扇驱动，集成了霍尔传感器
- 3V~28V 供电，最大输出电流 0.8A
- 低电流待机模式<10uA
- 内置功率管导通阻抗 1.2Ω
- 换相角调整，优化效率
- 可配置的速度曲线
- 可配置的输出波形
- 可选速度闭环
- 可选 FG/RD 诊断输出
- PWM 输入频率 200Hz 至 50kHz
- 限流功能
- 短路保护，过温，过压，欠压保护

产品应用:

- 单相 BLDC 风扇
- 单相 BLDC 水泵

引脚图和引脚说明

引脚图	序号	符号	I/O	功能说明
 <p>SOT23-6 (ZH6521KE)</p>	1	FG/RD	O	速度诊断输出
	2	GND	P	电源输入负
	3	OUT1	P	输出端 1
	4	OUT2	P	输出端 2
	5	VM	P	电源输入正
	6	PWM	I	速度给定

订购信息

型号	封装	包装	包装数量	备注
ZH6521KE	SOT23-6L-直脚	Reel	3000	

绝对最大额定值

参数	符号	值	单位
电源电压	VM	30	V
输出电压	OUT1, OUT2	VM+1	V
逻辑输入	PWM	6	V
逻辑输出	FG	VM	V

工作温度	T _{OPERATION}	-40~125	°C
输出电流	I _{OUT}	0.8	A

推荐工作条件

参数	符号	最小值	最大值	单位
电源电压	V _M	3	28	V
输出电压	OUT _x	GND-1	V _M +1	V
控制输入电压	V _{PWM}	0	5	V
控制输出电压	V _{FG}	0	28	V
输出电流	I _{OUT}	-0.6	0.6	A
霍尔信号峰值	B _{peak}	50	500	Gs

电气特性

(TA=25°C, VM=24V)

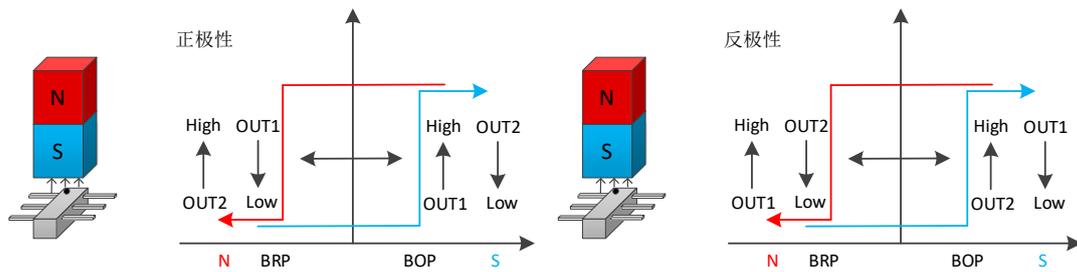
参数	符号	测试条件	最小值	典型值	最大值	单位
待机电流	I _{STANDBY}	PWM=0		10	30	uA
工作电流	I _{CC}	PWM=1, 空载		3.5		mA
PWM 输入	V _{IH}			3.0		V
	V _{IL}			1.5		V

输出阻抗	R _{DS_ON}	100mA 负载 Hs + Ls		1.2		Ω
振荡器精度	Osc	25℃	-1.5		1.5	%
		-40~150℃	-2.5		2.5	%
FG 输出		限流		25		mA
		6mA		0.2	0.3	V
		漏电			1	uA
过压保护	OVP0	OVP_SET=00		28		V
	OVP1	OVP_SET=01		24		V
	OVP2	OVP_SET=10		20		V
	OVP3	OVP_SET=11		18		V
过压保护 迟滞电压	HYS _{OVP}			1		V
上电释放点	POR_U			3.2		V
上电复位点	POR_D			3.0		V
过流保护	OCPH	High side		2.4		A
	OCPL	Low side		2.2		A
限流保护	OCL0	OCL_SET=100		0.55		A
	OCL1	OCL_SET=101		0.65		A
	OCL2	OCL_SET=110		0.75		A
	OCL3	OCL_SET=111		0.95		A
	OCL4	OCL_SET=001		1.15		A

	OCL5	OCL_SET=010		1.2		A
	OCL6	OCL_SET=011		1.35		A
过温保护	T_{PRO}			160		°C
过温迟滞	T_{PRO_hys}			20		°C

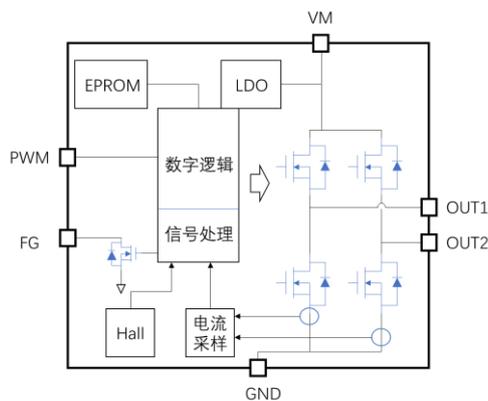
霍尔参数

参数, $T_A=25^\circ\text{C}$	Min	Typ	Max	Unit
BOP	10	15	20	GS
BRP	-20	-15	-10	GS
BHY	20	30	40	GS



注意：正极性/反极性可通过 EPROM 配置。

系统框图



详细描述

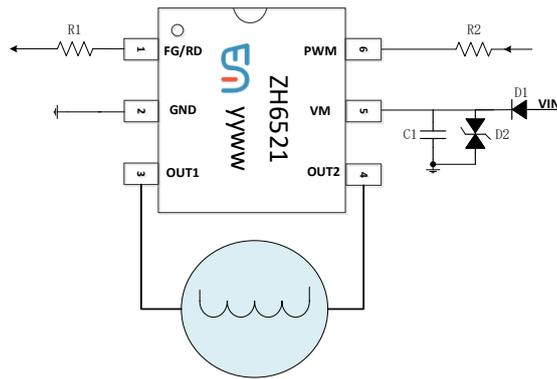
ZH6521 是一款单相直流无刷电机的驱动芯片，内置了霍尔传感器，H 桥输出，软换向和软启动控制，限流，短路，过压，过温，欠压等保护功能。芯片支持 PWM 调速（PWM 调速可选速度闭环模式），可配置的速度曲线，FG 输出反馈功能。

ZH6521 具有休眠模式，在 PWM=0 后，休眠电流小于 10uA。

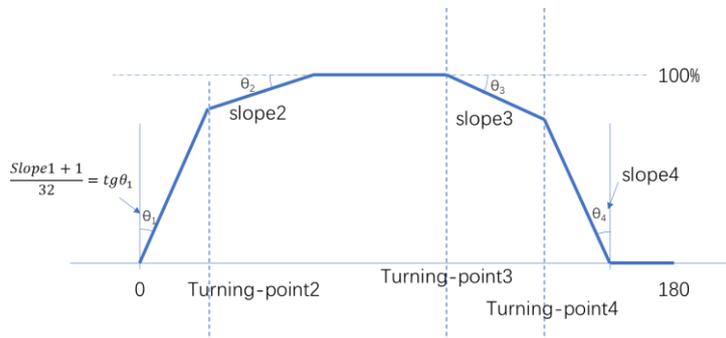
PWM 脚：输入信号频率范围 200Hz~50KHz，芯片通过读取 PWM 输入占空比调速。

FG：输出采用开漏输出，用来反馈当前速度情况。电机旋转一个电周期，FG 对应输出一个周期信号。

参考电路



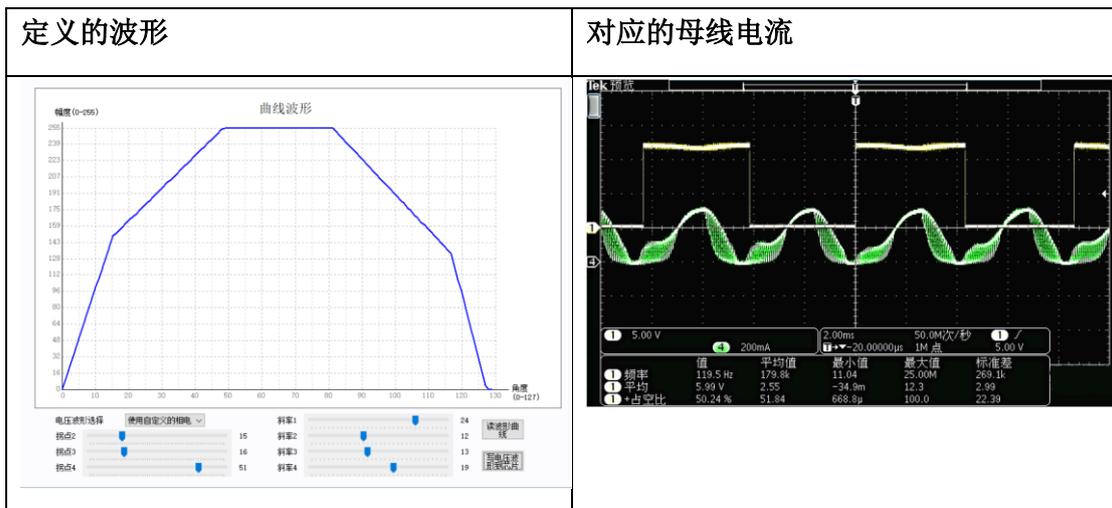
波形曲线



ZH6521 的输出波形曲线可以通过 7 个参数配置。

其中 Slope 满足右边方程： $\frac{Slope_{n+1}}{32} = tg\theta_n$

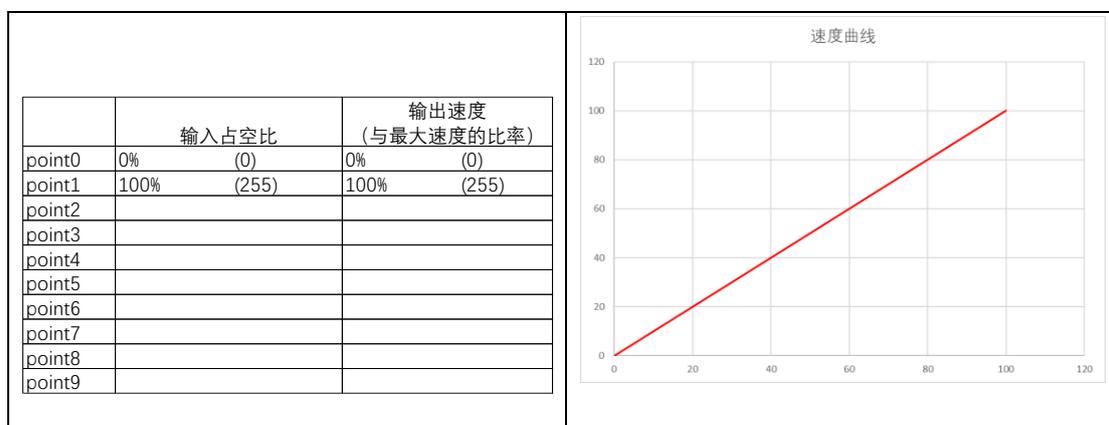
- 第一个拐点为 0 度，无需配置。
- 第一段斜率 slope1，正比于角度 θ_1 的正切值。最大 45 度（对应 slope1=31），意味着幅度从 0 到 100% 需要 45 度电角度。其配置角度范围 0 到 45 度，32 个档位。
- 第二个拐点为 Turning-point2，范围是 0 度到 90 度。
- 第二段斜率 slope2，正比于角度 θ_2 的正切值。最大 45 度（对应 slope2=31）。配置数值越大，上升斜率越大。
- 第三个拐点为 Tuning-point3，范围是 90 度到 180 度。
- 第三段斜率 slope3，是下降斜率，配置数值越大，下降斜率越大。
- 第四个拐点为 Tuning-point4，范围是 90 度到 180 度。
- 第四段斜率 slope4，是下降斜率，正比于角度 θ_4 的正切值。与 slope1 配置方法相同。
- 第四段降到零后，到换向之前，将被设定为零电压。



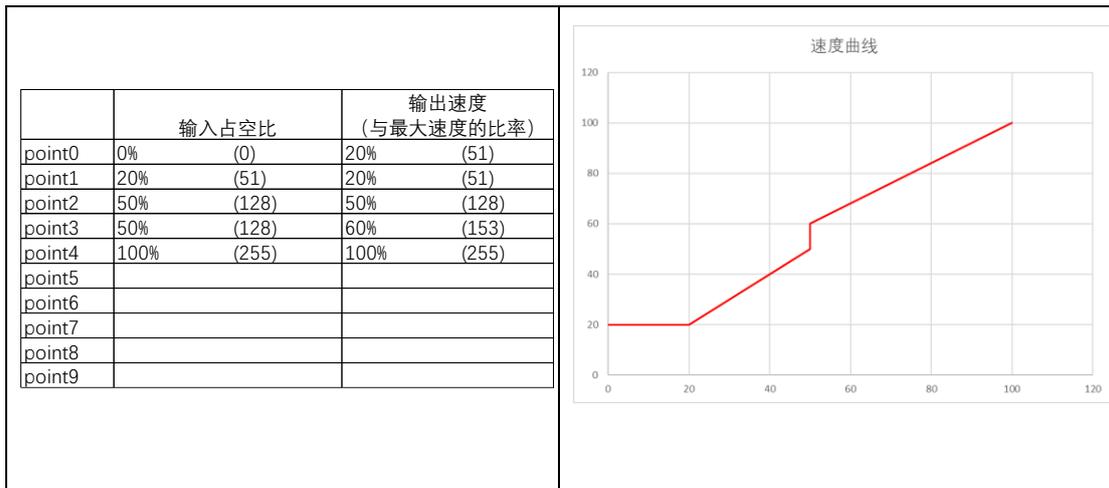
速度曲线

速度曲线将由 10 个寄存器（16 位）进行配置。每个寄存器低 8 位记录占空比，高 8 位记录目标速度（占最高目标速度的比例）。客户将最多不超过 10 对数据写入表格中。每一对数据表示一个拐点的横坐标（占空比）和纵坐标（目标速度）。速度曲线将有这 10 个点的数据确定。举例如下：

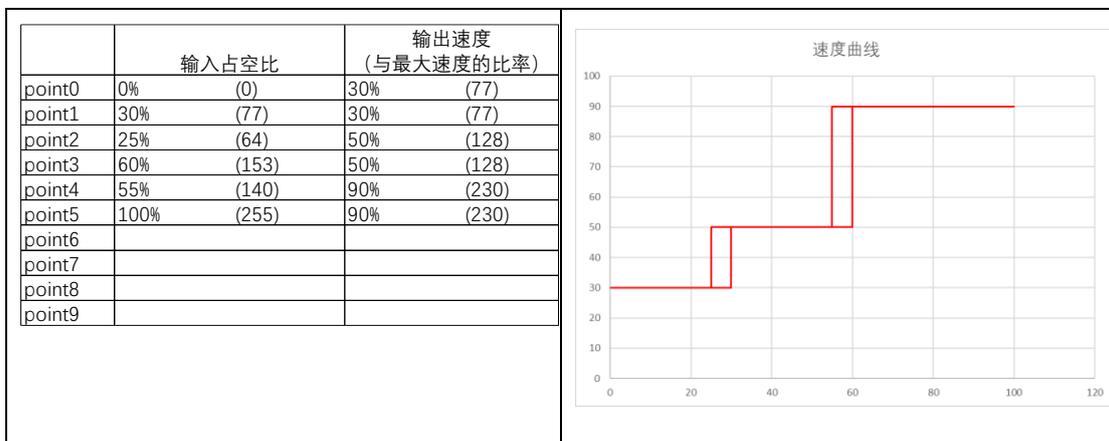
- 从 0 到 100% 的线性曲线（这个是默认曲线，如需此曲线，只需设定“不查表”）



- 起始速度不为零，且跳过共振点的曲线：

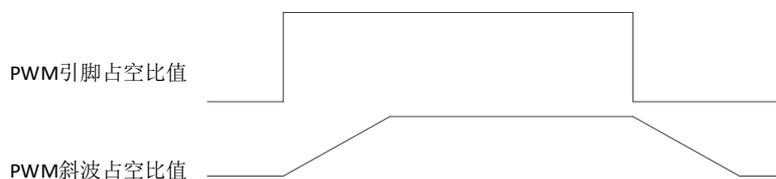


- 具有三挡调速，且具有迟滞的曲线：



PWM 斜波

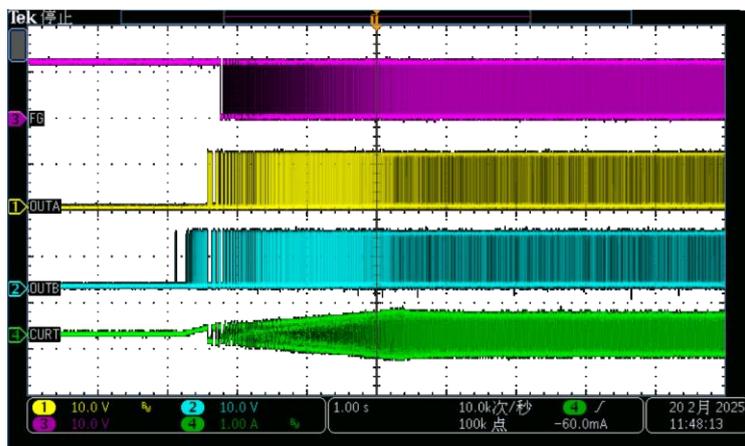
外部 PWM 占空比调节不会马上作用到输出，而是内部有个 PWM 斜波控制，实际输出电压根据 PWM 斜波的值来输出，可以实现缓慢启动和缓慢关闭的功能。



上升斜波的步进时间由 `acc_time_set` 设置，下降斜波的步进时间由 `dec_time_set` 设置。

电机转速缓启动效果

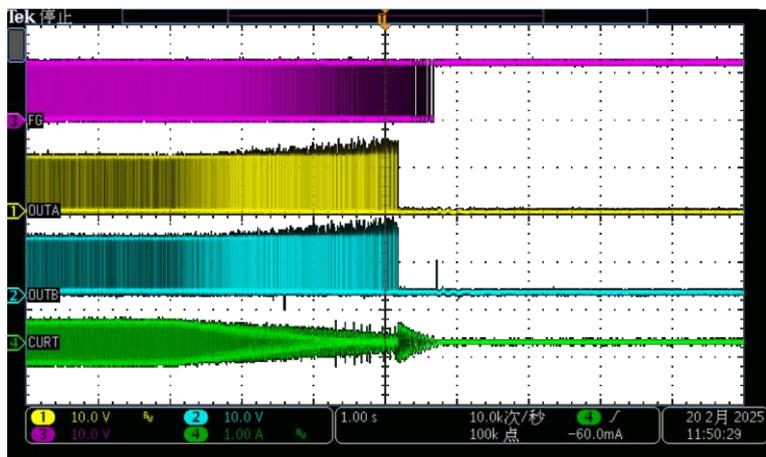
当 PWM 置 1 后，电机转速会缓慢增加，可通过寄存器位设置缓启动的时间



CH3:FG 信号，CH1:OUTA 相电压输出，CH2:OUTB 相电压输出，CH4:相电流

电机转速缓关闭效果

当 PWM 置 0 后，电机转速会缓慢降低，可通过寄存器位设置缓关闭的时间。



CH3:FG 信号，CH1:OUTA 相电压输出，CH2:OUTB 相电压输出，CH4:相电流

顺风启动

顺风启动策略是将电机转速降到设置的最低转速后，再启动电机。防止高速运行时启动电机，电机的反电动势能量回馈到电源上，使电源冲的很高，减少对耐压器件的高压冲击。

如果转速过高，可以刹车到最低转速或者溜车到最低转速。最低转速设置由 speed_low_set 寄存器设置。

如果转速低于最低转速，直接启动电机。

有如下启动策略可以设置：

windmill_check_disable=0 always_do_brake_before_start=0 brake_before_start=0	启动前检测转速是否低于最低转速？ 是则延时一段最低转速时间，然后启动电机， 不是则溜车到最低转速时间，然后启动电机。
windmill_check_disable=0 always_do_brake_before_start=1 brake_before_start=0	启动前检测转速是否低于最低转速？ 是则刹车一段最低转速时间，然后启动电机， 不是则刹车到最低转速时间，然后启动电机。
windmill_check_disable=0 always_do_brake_before_start=0 brake_before_start=1	启动前检测转速是否低于最低转速？ 是则延时一段最低转速时间，然后启动电机， 不是则刹车到最低转速时间，然后启动电机。

产品信息区

6521 保留了 32 个 bit 用于存储客户产品和版本信息，存放在 EP14-EP15 两个存储地址中。

寄存器表

Reg0/EP0		
位地址	寄存器名	功能描述
Bit0	no_brake_before_stop	0: 停止前刹车 1: 停止前溜车

Bit1	idle_brake_set	0: 空闲模式下不刹车 1: 空闲模式下刹车
Bit5-2	-	
Bit6	ocp_dis	0: OCP 保护使能 1: OCP 保护不使能
Bit7	ocp_restart_en	0: OCP 保护后不重启 1: OCP 保护后自动重启
Bit8	-	
Bit9	otp_dis	0: 过温保护使能 1: 过温保护不使能
Bit10	ovp_dis	0: 过压保护使能 1: 过压保护不使能
Bit11	uvp_dis	0: 欠压保护使能 1: 欠压保护不使能
Bit12	otp_coast_set	0: 过温保护时刹车 1: 过温保护时溜车
Bit13	ovp_coast_set	0: 过压保护时刹车 1: 过压保护时溜车
Bit14	uvp_coast_set	0: 欠压保护时刹车 1: 欠压保护时溜车
Bit15	lock_coast_set	0: 堵转保护时刹车 1: 堵转保护时溜车

Reg1/EP1		
位地址	寄存器名	功能描述

Bit0	ex_hall	用于设置电机运行正反转 0: Hall 正极性 1: Hall 反极性
Bit1	-	
Bit2	-	
Bit3	fg_div2_rd_ex_en	当 fd_rd=0 时 0: FG 1: FG/2 当 fd_rd=1 时 0: 运行时 RD 为高, 停止时 RD 为低 1: 运行时 RD 为低, 停止时 RD 为高
Bit4	fg_rd	0: FG/RD 引脚为 FG 功能 1: FG/RD 引脚为 RD 功能
Bit6-5		
Bit7	-	
Bit8	square_lock_time_set	0: 方波启动阶段 lock_time_set 不放大 1: 方波启动阶段 lock_time_set 放大 2 倍
Bit11-9	square_number_set[2:0]	方波启动个数: square_number_set+3 个
Bit15-12	initial_out_duty[3:0]	初始输出占空比设置 $(initial_out_duty+1) * 16/256$

Reg2/EP2		
位地址	寄存器名	功能描述

Bit4-0	max_angle_dlt_set[4:0]	最大超前角，最高速时的超前角设置 0: $10 \times 1.4^\circ$ 其他: $\text{max_angle_dlt_set} \times 1.4^\circ$
Bit9-5	min_angle_dlt_set[4:0]	最小超前角，最低速时的超前角设置 $\text{min_angle_dlt_set} \times 1.4^\circ$
Bit13-10	percentage_start_set[3:0]	PWM 输入启动占空比: 0: 23% 其他: $(\text{percentage_start_set} + 1) \times 4 / 256$
Bit15-14	percentage_hys_set[1:0]	启动/停止占空比迟滞: $(10 - \text{percentage_hys_set} \times 2) / 256$ 比如: 启动占空比 23%, $\text{hys_set} = 1$ 那么停止占空比 = $23 - (10 - 1 \times 2) / 256 = 19.9\%$

Reg3/EP3		
位地址	寄存器名	功能描述
Bit0	brake_before_start	windmill_check_disable=0 时有效 0: 溜车到最低转速再启动 1: 刹车到最低转速再启动 见“顺风启动”功能描述
Bit1	always_do_brake_before_start	windmill_check_disable=0 时有效 0: 溜车到最低转速再启动 1: 刹车到最低转速再启动

		见“顺风启动”功能描述
Bit2	windmill_check_disable	0: 顺风检测使能 1: 顺风检测不使能, 启动时不管电机转速多大直接启动。
Bit3	no_wait_ramp_pwm_stop	0: PWM 引脚占空比值小于停止阈值时, 停止输出。 1: PWM 斜波占空比值小于停止阈值时, 停止输出。
Bit4	-	
Bit5	wait_full_stop_for_FGRD	0: 进入 IDLE 模式后 FG/RD 停止 1: 转速低于最低转速后 FG/RD 才停止
Bit10-6	acc_time_set[4:0]	PWM 斜波的加速步进时间: $((acc_time_set \oplus 0x10) + 1) * 0.66ms$ 步进时间由小到大: 0x10→0x1F→0x00→0x0F
Bit15-11	dec_time_set[4:0]	PWM 斜波的减速步进时间: $((acc_time_set \oplus 0x10) + 1) * 0.66ms$ 步进时间由小到大: 0x10→0x1F→0x00→0x0F

Reg4/EP4

位地址	寄存器名	功能描述
Bit2-0	ocl_ana_set[2:0]	电流限流点设置： 000：不使能 001：1.15A 010：1.2A 011：1.3A 100：0.53A 101：0.66A 110：0.78A 111：0.91A
Bit6-3	speed_low_set[3:0]	最低转速周期时间设置： $((\text{speed_low_set} * 4) + 16) * 2.5\text{ms}$ 最小时间：40ms，对应机械转速： 750rpm 最大时间：190ms，对应机械转速： 159rpm
Bit11-7	lock_time_set[4:0]	堵转检测时间(ms)： 方波启动阶段： 如果 square_lock_time_set=1， 则检测时间= $((31 - \text{lock_time_set}) * 80\text{ms})$ 如果 square_lock_time_set=0，则检测 时间= $(31 - \text{lock_time_set}) * 40\text{ms}$ 弦波阶段： 检测时间= $(31 - \text{lock_time_set}) * 40\text{ms}$
Bit15-12	lock_recover_time_set[3:0]	堵转恢复时间(s)： $((\text{set} * 4 + 17) \% 64) * 0.166\text{s}$

		%64:除 64 取余数
--	--	--------------

Reg5/EP5		
位地址	寄存器名	功能描述
Bit0	curve_table_en	0: 使用外部 PWM 占空比输入 1: 使能自定义速度曲线。 外部 PWM 占空比映射自定义的速度值 见“速度曲线配置”功能描述
Bit1	wave_table_en	0: 使用默认的相电压驱动波形 1: 使用自定义的相电压驱动波形 见“波形曲线”功能描述
Bit2	speed_close_loop_en	0: 开环控制 1: 速度闭环控制
Bit5-3	pid_ki[2:0]	速度闭环时, 转速调节的 Ki 参数
Bit7-6	pid_speed_range	速度闭环时, 最大转速档位设置(rpm): 00: $(156.25/256)*pid_max_speed*30$ 01: $(312.5/256)*pid_max_speed*30$ 10: $(625/256)*pid_max_speed*30$ 11: $(1250/256)*pid_max_speed*30$
Bit15-8	pid_max_speed[7:0]	结合 pid_speed_range 设置闭环控制时的最大转速

Reg6/EP6		
位地址	寄存器名	功能描述
Bit0	-	
Bit2-1	-	
Bit3	sleep_dis	0: Sleep 使能 1: Sleep 关闭 Sleep 是指 PWM 脚拉低后芯片进入低功耗模式
Bit4	-	
Bit5	-	
Bit7-6	ovp_set[1:0]	过压保护点设置: 00: 28V 保护, 27V 恢复 01: 24V 保护, 23V 恢复 10: 20V 保护, 19V 恢复 11: 18V 保护, 17V 恢复
Bit15-8	-	

Reg8/EP8		
位地址	寄存器名	功能描述
Bit4-0	wave_slope1[4:0]	见“波形曲线”功能描述
Bit10-5	wave_turning_point2[5:0]	见“波形曲线”功能描述
Bit15-11	wave_slope2[4:0]	见“波形曲线”功能描述

Reg9/EP9		
位地址	寄存器名	功能描述
Bit5-0	wave_turning_point3[5:0]	见“波形曲线”功能描述
Bit10-6	wave_slope3[4:0]	见“波形曲线”功能描述
Bit15-11	wave_slope4[4:0]	见“波形曲线”功能描述

Reg10/EP10		
位地址	寄存器名	功能描述
Bit5-0	wave_turning_point4[5:0]	见“波形曲线”功能描述
Bit15-6	-	

EP14		
位地址	寄存器名	功能描述
Bit15-0	UID0[15:0]	用户自定义 ID 号

EP15		
位地址	寄存器名	功能描述
Bit15-0	UID1[15:0]	用户自定义 ID 号

EP16-EP25		
位地址	寄存器名	功能描述
Bit7-0	curve_x0-19[7:0]	见“速度曲线配置”功能描述

修改历史

版本	修改日期	修改内容
V1.0	2025.02.26	初始版本
V1.1	2025.07.17	修改 PWM 输入频率改为 200hz-50Khz
V1.2	2025.07.29	增加了霍尔参数，修改典型应用电路图
V1.3	2025.08.12	修改 Rdson 和推荐输出电流值