



АО "ЭЛЕКТРУМ АВ"

ДРАЙВЕР МД2190П-Б

ПАСПОРТ

АЛЕИ.431162.280 ПС



СОДЕРЖАНИЕ

1 ОБЩИЕ СВЕДЕНИЯ	3
2 СОСТАВ ДРАЙВЕРА	3
3 ФУНКЦИОНАЛЬНЫЕ ОСОБЕННОСТИ ДРАЙВЕРА	3
4 ОСНОВНЫЕ И ПРЕДЕЛЬНО-ДОПУСТИМЫЕ ПАРАМЕТРЫ	6
5 РАБОТА ДРАЙВЕРА	8
6 РЕКОМЕНДАЦИИ ПО ПОДКЛЮЧЕНИЮ ДРАЙВЕРА	9
7 ГРАФИКИ, ПОЯСНЯЮЩИЕ РАБОТУ ДРАЙВЕРА	10
8 РЕКОМЕНДАЦИИ ЭКСПЛУАТАЦИИ	11
9 СВИДЕТЕЛЬСТВО О ПРИЕМКЕ	12
10 ГАРАНТИИ ИЗГОТОВИТЕЛЯ	12
11 СВЕДЕНИЯ ОБ УТИЛИЗАЦИИ	12

Данный документ является паспортом с описанием характеристик данного изделия, для которого предоставляется гарантия. Все изделия в процессе производства проходят полный контроль всех параметров, который выполняется дважды, один раз до герметизации, а затем еще раз после.

Любая такая гарантия предоставляется исключительно в соответствии с условиями соглашения о поставке (договор на поставку или другие документы в соответствии с действующим законодательством). Информация, представленная в этом документе, не предполагает гарантии и ответственности «Электрум АВ» в отношении использования такой информации и пригодности изделий для Вашей аппаратуры. Данные, содержащиеся в этом документе, предназначены исключительно для технически подготовленных сотрудников. Вам и Вашим техническим специалистам придется оценить пригодность этого продукта, предназначенного для применения и полноту данных продукта, в связи с таким применением.

Любые изделия «Электрум АВ» не разрешены для применения в приборах и системах жизнеобеспечения и специальной техники без письменного согласования с «Электрум АВ».

Если вам необходима информация о продукте, превышающая данные, приведенные в этом документе, или которая относится к конкретному применению нашей продукции, пожалуйста, обращайтесь в офис продаж к менеджеру, который является ответственным за Ваше предприятие.

Инженеры «Электрум АВ» имеют большой опыт в разработке, производстве и применении мощных силовых приборов и интеллектуальных драйверов для силовых приборов и уже реализовали большое количество индивидуальных решений. Если вам нужны силовые модули или драйверы, которые не входят в комплект поставки, а также изделия с отличиями от стандартных приборов в характеристиках или конструкции обращайтесь к нашим менеджерам и специалистам, которые предложат Вам лучшее решение Вашей задачи.

«Электрум АВ» оставляет за собой право вносить изменения без дополнительного уведомления в настоящем документе для повышения надежности, функциональности и улучшения дизайна.

1 ОБЩИЕ СВЕДЕНИЯ

Драйвер МД2190П-Б (далее – драйвер) – двухканальный драйвер мощных транзисторов с полевым управлением (MOSFET или IGBT), предназначен для гальванически развязанного управления двумя мощными транзисторами с предельно допустимым напряжением до 1700 В. Драйвер является усилителем – формирователем сигналов управления затворами транзисторов с частотой до 100 кГц. Драйвер содержит встроенный гальванически развязанный DC/DC преобразователь, обеспечивающий необходимые уровни отпирающих и запирающих напряжений на затворах транзисторов.

2 СОСТАВ ДРАЙВЕРА

2.1 Драйвер – печатная плата с установленной на ней электрической схемой и разъемами для подключения управляемых транзисторов и сигналов управления.

2.2 В состав драйвера входят следующие функциональные узлы:

- а) встроенный DC/DC преобразователь со стабилизацией уровня отпирающего и запирающего напряжения на затворах управляемых транзисторов;
- б) входная логика;
- в) схема управления затворами управляемых транзисторов;
- г) схема защиты от пониженного и повышенного напряжения на затворе управляемых транзисторов;
- д) схема защиты управляемых транзисторов от перегрузки по току.

3 ФУНКЦИОНАЛЬНЫЕ ОСОБЕННОСТИ ДРАЙВЕРА

3.1 Драйвер обеспечивает следующие функции управления, контроля и защиты управляемого транзистора:

- а) отпирание и запирание управляемых транзисторов в соответствии с сигналами управления;
- б) контроль напряжения насыщения на коллекторе управляемого транзистора, его плавное отключение при выходе из состояния насыщения
- в) блокировку управления при аварийной ситуации с регулировкой длительности блокировки;
- г) сигнализацию о наличии аварийной ситуации;
- д) отсутствие блокировки одновременного включения в независимом режиме;
- е) блокировку одновременного включения верхнего и нижнего плача в зависимом режиме;
- ж) регулируемую задержку на переключение верхнего и нижнего плача;
- з) шунтирование затвора в выключенном состоянии («Miller Clamp»);
- и) формирование питания плюс 5 В для внешней схемы управления;
- к) контроль напряжений питания на выходе DC/DC преобразователя.

3.2 Габаритный чертёж драйвера приведен на рисунке 1, структурная схема приведена на рисунке 2, схема включения приведена на рисунке 3, назначение выводов приведено в таблице 1, графики, поясняющие работу драйвера приведены в разделе 7.

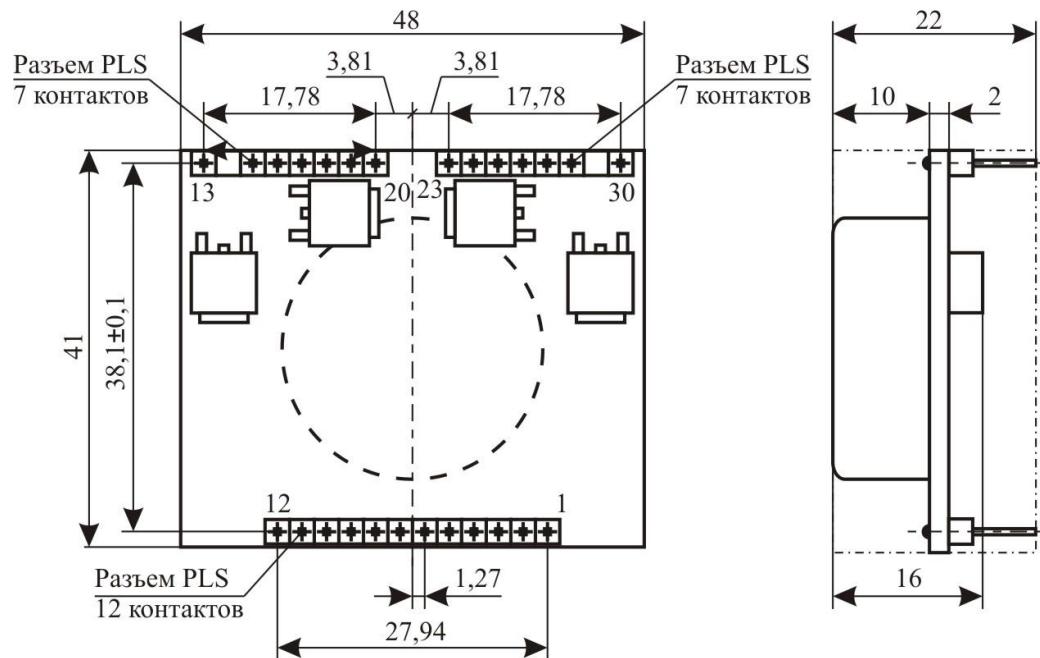


Рисунок 1 – Габаритный чертеж драйвера

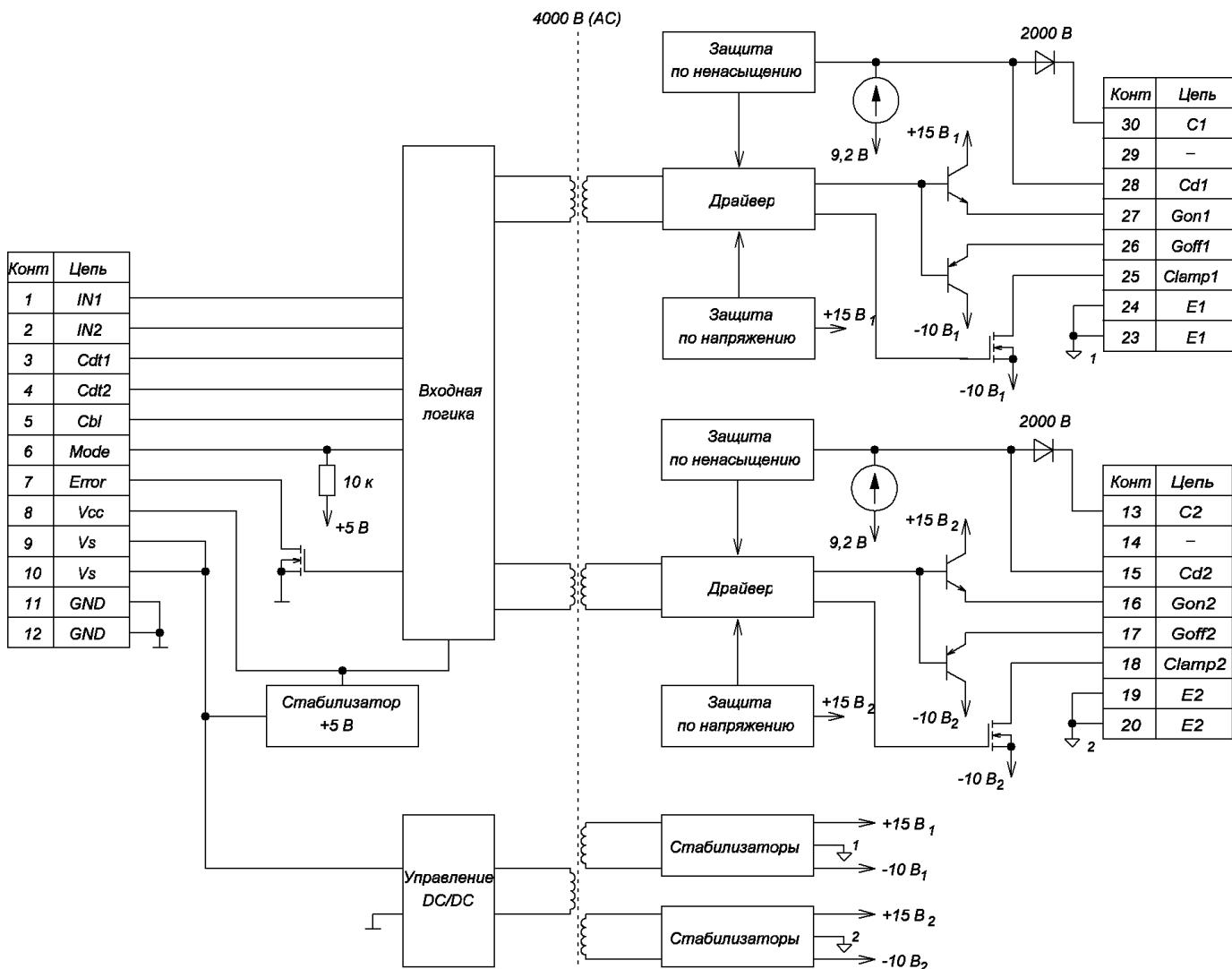
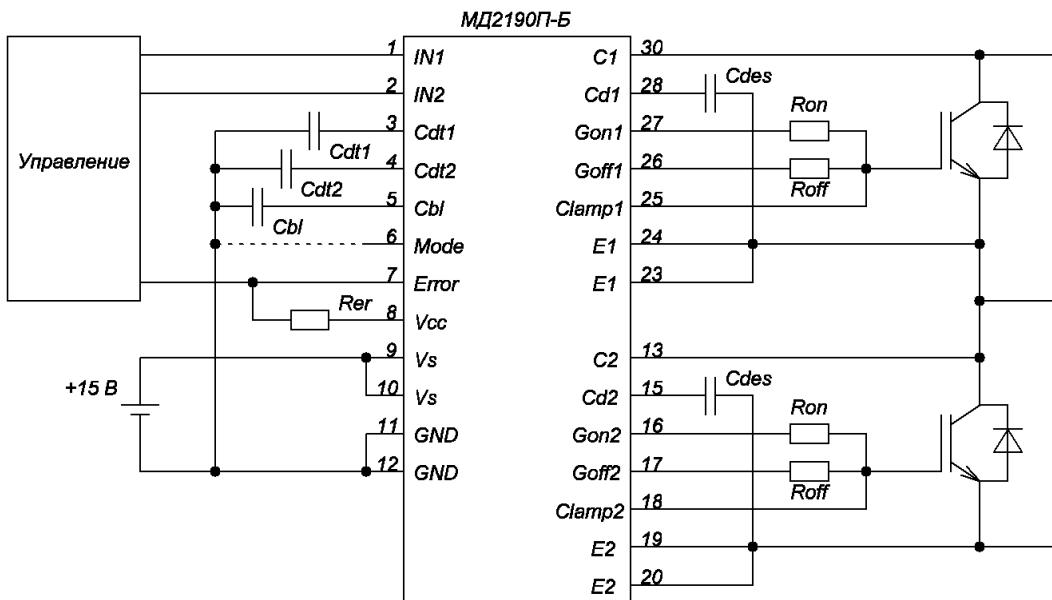


Рисунок 2 – Структурная схема драйвера



где Rer – нагрузочный резистор выхода «Error»;

Cdt1(2) – конденсаторы настройки длительности «мёртвого» времени на переключение (см. рисунок 6);

Cbl – конденсатор настройки длительности блокировки в режиме аварии (см. рисунок 8);

Cdes – конденсатор настройки задержки срабатывания защиты по ненасыщению (см. рисунок 7);

Ron, Roff – резисторы настройки выходного импульсного тока

Рисунок 3 – Схема включения драйвера

Таблица 1 – Назначение выводов драйвера

Номер вывода	Обозначение вывода	Назначение вывода
1	IN1	Вход сигнала управления канала 1
2	IN2	Вход сигнала управления канала 2
3	Cdt1	Вход настройки длительности «мёртвого» времени канала 1
4	Cdt2	Вход настройки длительности «мёртвого» времени канала 2
5	Cbl	Вход настройки длительности блокировки в режиме аварии
6	Mode	Вход выбора режима работы (зависимый/независимый)
7	Error	Статусный выход сигнала аварии (открытый коллектор)
8	Vcc	Выход стабилизатора +5 В
9	Vs	Вход питания +15 В
10	Vs	Вход питания +15 В
11	GND	Общий входных силовых и сигнальных цепей
12	GND	Общий входных силовых и сигнальных цепей
13	C2	Вход измерительного коллектора канала 2
14	–	Отсутствует
15	Cd2	Вход настройки задержки защиты по ненасыщению канала 2
16	Gon2	Выход включения канала 2
17	Goff2	Выход выключения канала 2
18	Clamp2	Выход шунтирования затвора канала 2
19	E2	Общий силовых цепей канала 2
20	E2	Общий силовых цепей канала 2
21	–	Отсутствует
22	–	Отсутствует
23	E1	Общий силовых цепей канала 1
24	E1	Общий силовых цепей канала 1
25	Clamp1	Выход шунтирования затвора канала 1
26	Goff1	Выход выключения канала 1
27	Gon1	Выход включения канала 1
28	Cd1	Вход настройки задержки защиты по ненасыщению канала 1
29	–	Отсутствует
30	C1	Вход измерительного коллектора канала 1

4 ОСНОВНЫЕ И ПРЕДЕЛЬНО-ДОПУСТИМЫЕ ПАРАМЕТРЫ

Основные и предельно-допустимые параметры драйвера приведены в таблице 2 (при $T = 25^{\circ}\text{C}$).

Таблица 2 – Основные и предельно-допустимые параметры

Параметр	Обозначение	Единица измерения	Значение			Примечания
			не менее	тип	не более	
Параметры блока DC/DC						
Напряжение питания	U_S	В	14,2	15	15,8	
Ток потребления холостого хода	I_S	мА	–	70	100	$f_{\text{упр}} = 0 \text{ Гц}$
Максимальный ток потребления	$I_{S \text{ max}}$	мА	–	–	550	под нагрузкой см. рисунок 5
Мощность встроенного источника питания выходной части	$P_{\text{DC/DC}}$	Вт	3	–	–	для каждого канала
Напряжение стабилизатора +5 В	U_{CC}	В	4,75	5	5,25	
Ток выхода стабилизатора +5 В	I_{CC}	мА	–	–	10	
Параметры монитора напряжения						
Порог включения защиты	$U_{\text{UVLO-}}$	В	–	11	–	выход DC/DC
Порог выключения защиты	$U_{\text{UVLO+}}$	В	–	12	–	
Параметры входов управления						
Входное напряжение высокого уровня	U_{IH}	В	3,5	5/15	16,5	
Входное напряжение низкого уровня	U_{IL}	В	-0,6	0	2,5	
Входной ток высокого уровня	I_{IN}	мА	–	0,6	1	$U_{\text{IN}} = 5 \text{ В}$
			–	3,5	5	$U_{\text{IN}} = 15 \text{ В}$
Временные параметры						
Время задержки включения и выключения вход-выход	$t_{\text{d (in-out)}}$	мкс	–	0,7	1,0	
«Мертвое» время на переключение первого и второго каналов	t_{TD}	мкс	0,5	–	5	настраивается; см. рисунок 6
Время нарастания и спада выходного сигнала	$t_{\text{r(f)}}$	мкс	–	0,03	0,1	
Рабочая частота	f_{max}	кГц	–	–	100	без нагрузки; см. рисунок 5
Время задержки срабатывания защиты по ненасыщению	t_{DES}	мкс	3	–	20	настраивается; см. рисунок 7
Время блокировки управляемого транзистора после «аварии»	t_{BL}	мс	10	–	500	настраивается; см. рисунок 8
Время задержки включения сигнала аварии	$t_{\text{d(on-err)}}$	мкс	–	0,2	1	
Время плавного аварийного выключения	t_{SO}	мкс	–	1	–	
Время задержки срабатывания выхода «Clamp»	t_{clamp}	мкс	–	2	–	
Выходные параметры						
Выходное напряжение включения	U_{OH}	В	+14	+15	+17	
Выходное напряжение выключения	U_{OL}	В	-12	-10	-8	
Максимальный выходной импульсный ток включения	$I_{\text{Omax on}}$	А	+19	25	–	настраивается потребителем
Максимальный выходной импульсный ток выключения	$I_{\text{Omax off}}$	А	–	-27	-19	
Средний выходной ток	I_{O}	мА	–	–	120	на каждый канал
Ток выхода сигнала аварии	$I_{\text{ERR max}}$	мА	–	–	20	
Напряжение выхода сигнала аварии	$U_{\text{ERR max}}$	В	–	–	20	
Остаточное напряжение выхода сигнала аварии	$U_{\text{O ERR}}$	В	–	0,1	0,6	при $I_{\text{ERR}} = 20 \text{ мА}$
Напряжение срабатывания защиты по ненасыщению	U_{DES}	В	–	8	–	

Продолжение таблицы 2

Параметр	Обозначение	Единица измерения	Значение			Примечания
			не менее	тип	не более	
Параметры изоляции						
Напряжение изоляции между входом и выходом	$U_{ISO(IN-OUT)}$	В	–	–	4000	AC, 1 мин
Напряжение изоляции между каналами	$U_{ISO(OUT1- OUT2)}$	В	–	–	2000	AC, 1 мин
Обратное напряжение коллектора	U_{FC}	В	2000	–	–	
Критическая скорость изменения напряжения на выходе	$(dU/dt)_{cr}$	кВ/мкс	–	–	50	
Параметры управляемого транзистора						
Максимально допустимое напряжение управляемого транзистора	$U_C (U_{DS})$	В	–	–	1700	

5 РАБОТА ДРАЙВЕРА

Подача «лог.1» на управляющий вход «IN1» или «IN2» приведет к открытию соответствующего управляемого транзистора. Если вход «Mode» не задействован, то драйвер работает в зависимом режиме, при этом формируется «мёртвое» время на переключение и при подаче на входы «IN1» и «IN2» одновременно «лог. 1» произойдет блокировка управления и управляемые транзисторы будут закрыты. Если вход «Mode» подключен к GND, то драйвер работает в независимом режиме, при этом «мёртвое» время не формируется, и блокировка одновременного включения отсутствует.

Увеличение падения напряжения в открытом состоянии более, чем на U_{DES} за время, превышающее t_{DES} , приведет к срабатыванию защиты по превышению падения напряжения в открытом состоянии (защита по ненасыщению), при этом оба управляемых транзистора будут закрыты. При возникновении аварийной ситуации откроется транзистор выхода «Error». Блокировка сбрасывается автоматически через время t_{DES} и по переднему фронту сигнала управления. Если причина аварийной ситуации не была устранена, цикл защиты повторится.

Снижение напряжения питания или выходного напряжения драйвера до уровня порога срабатывания защиты от пониженного напряжения драйвера U_{UVLO} приведет к закрытию управляемых транзисторов независимо от входных сигналов управления. По порогу срабатывания защиты U_{UVLO+} сигналы управления восстанавливаются. При срабатывании защиты от пониженного напряжения транзистор выхода «Error» не открывается.

Диаграмма, поясняющая функционирование в зависимом режиме, приведена на рисунке 4.

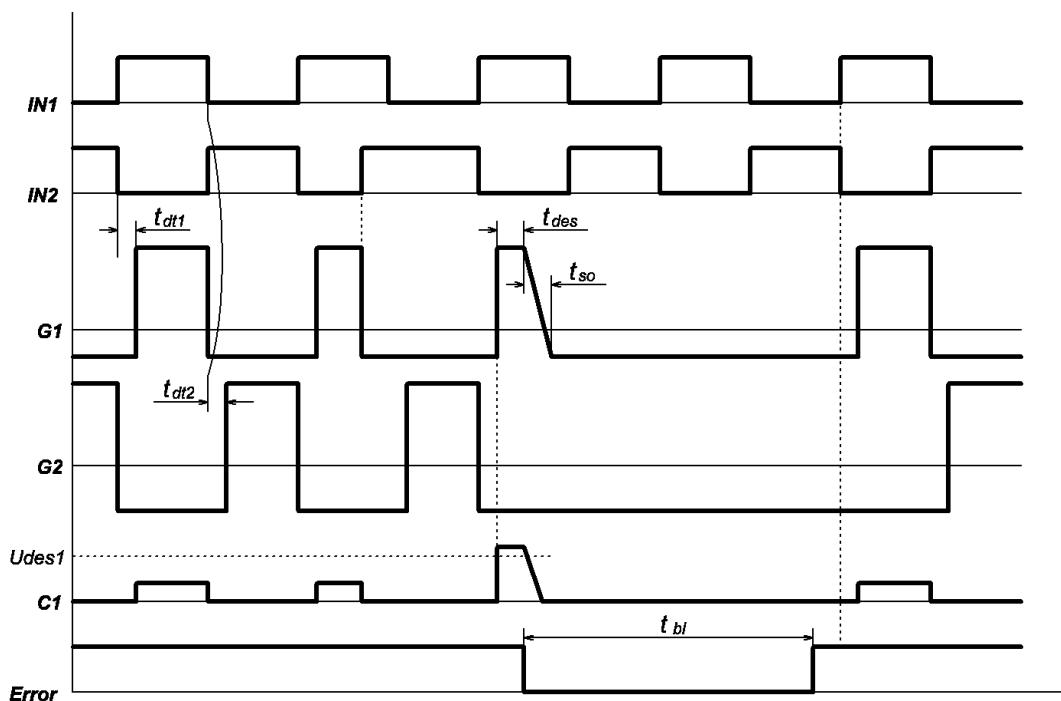


Рисунок 4 – Диаграмма функционирования драйвера

6 РЕКОМЕНДАЦИИ ПО ПОДКЛЮЧЕНИЮ ДРАЙВЕРА

IN1, IN2 – управляющие входы. Открытию управляемого транзистора соответствует уровень «лог.1», закрытию – «лог.0».

Mode – вход выбора режима работы. Незадействованный вход – зависимый режим; подключенный к «GND» – независимый.

Error – выход, сигнализирующий о возникновении аварийной ситуации. Вывод представляет собой открытый коллектор транзистора схемы защиты. При штатной работе транзистор закрыт, при срабатывании защиты по ненасыщению – открыт.

Cdt1, Cdt2 – входы подключения конденсаторов настройки длительности «мёртвого» времени на переключение. При незадействованных входах «мёртвое» время минимально (0,5 мкс тип.); график зависимости длительности «мёртвого» времени от номинала конденсаторов Cdt приведён на рисунке 6.

Cbl – вход подключения конденсатора настройки длительности блокировки в режиме аварии. При незадействованном входе длительность блокировки минимальна (10 мс тип.); график зависимости длительности блокировки от номинала конденсаторов Cbl приведён на рисунке 8.

Vcc – выход стабилизатора плюс 5 В драйвера, предназначенный для питания входной схемы драйвера (буферы, светодиоды, нагрузка статусного выхода). На выходе отсутствует защита от перегрузки по току; не допускается подключение нагрузки более 10 мА.

Vs – вход питания драйвера. Ток потребления по входу питания составляет не более 100 мА без нагрузки. При подключении транзисторов ток потребления увеличивается на величину тока перезаряда затвора и может достигать 550 мА (равная нагрузка для обоих каналов). При большем токе потребления DC/DC – преобразователь может выйти из строя, либо, при кратковременном превышении тока потребления в 550 мА, выходное напряжение DC/DC – преобразователя уменьшится до недопустимого уровня и сработает защита по недонаржанию.

Ток потребления зависит от частоты сигнала управления и от входной ёмкости затвора; при эксплуатации драйвера следует делать поправку на ток потребления в зависимости от рабочей частоты и транзисторов, на которые будет работать драйвер. Область безопасной работы в зависимости от ёмкости нагрузки и частоты приведена на рисунке 5.

GND – общий выход цепей питания и управления.

Gon1, Goff1, Gon2, Goff2 – выходы, предназначенные для подключения затворов управляемых транзисторов для включения (выключения). Для уменьшения импульсного тока рекомендуется установка затворных резисторов Ron и Roff согласно рисунку 3. Допускается установка резисторов любого номинала, в том числе 0 Ом.

По цепи затвора, в непосредственной близости от силового транзистора, рекомендуется установка защитного супрессора (стабилитронов, ограничителей) и шунтирующего резистора номиналом от 10 до 100 кОм.

Clamp1, Clamp2 – выходы шунтирования затвора («Miller Clamp»). Транзистор выхода открывается при снижении напряжения в затворе менее минус 7 В с задержкой 2 мкс (тип.). Если шунтирование затвора не требуется, то выход следует оставить незадействованным. Не рекомендуется использовать «Miller Clamp» при длительных переходных процессах на выключении и, в частности, при наличии схемы ограничения напряжения коллектора вольт-добавкой в затворе («Active Clamping»).

C1, C2 – входы измерительных коллекторов. Подключение внешних блокировочных диодов не требуется. Если защита по ненасыщению не требуется, то данные выводы следует, не подключая к управляемому транзистору, соединить с соответствующими выводами E1, E2.

Cd1, Cd2 – входы настройки задержки срабатывания защиты по ненасыщению. При незадействованном входе длительность задержки минимальна (3 мкс тип.); график зависимости длительности задержки от номинала конденсаторов Cdes приведён на рисунке 7.

E1, E2 – общие выходные схемы драйвера; выходы подключения эмиттеров управляемых транзисторов.

7 ГРАФИКИ, ПОЯСНЯЮЩИЕ РАБОТУ ДРАЙВЕРА

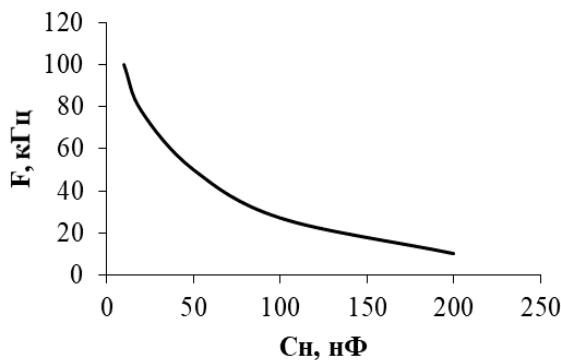


Рисунок 5 – График области безопасной работы драйвера в зависимости от частоты и ёмкости нагрузки

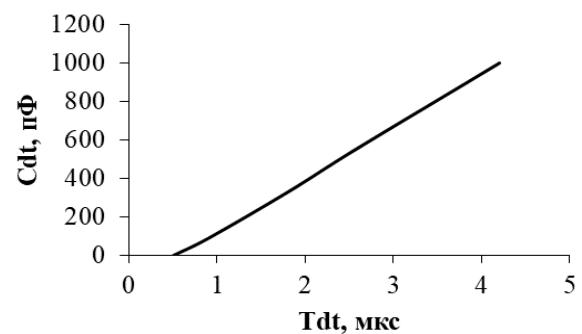


Рисунок 6 – График длительности «мёртвого» времени от номинала ёмкости C_{dt}

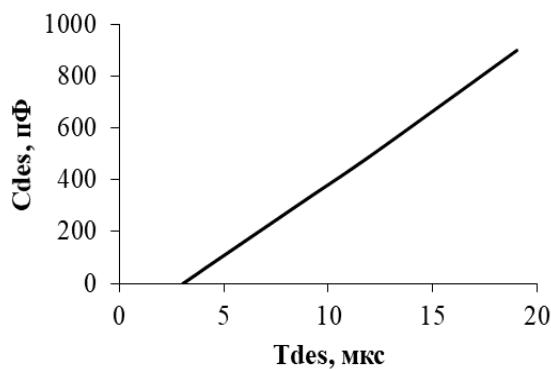


Рисунок 7 – График зависимости длительности задержки срабатывания защиты по насыщению от номинала ёмкости C_{des}

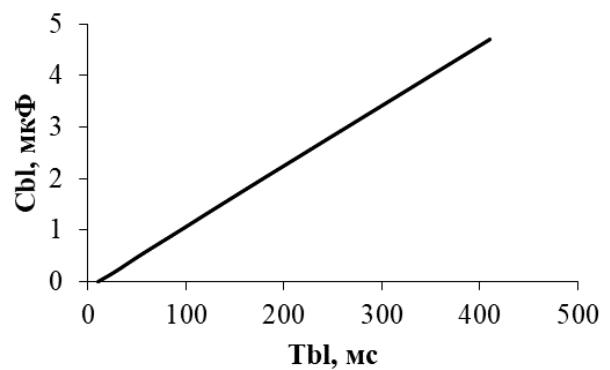


Рисунок 8 – График зависимости длительности блокировки от номинала ёмкости C_{bl}

8 РЕКОМЕНДАЦИИ ЭКСПЛУАТАЦИИ

8.1 Требования устойчивости при механических воздействиях

Механические воздействия для драйверов – по ГОСТ 20859.1 с уточнениями, приведенными в таблице 3.

Таблица 3 – Требования по устойчивости драйверов к механическим воздействующим факторам

Внешний воздействующий фактор	Значение внешнего воздействующего фактора
Синусоидальная вибрация:	
- диапазон частот, Гц;	0,5 - 100
- амплитуда ускорения, м/с ² (g)	150 (15)
Механический удар одиночного действия:	
- пиковое ударное ускорение, м/с ² (g);	40 (4)
- длительность импульса ударного ускорения, мс	50

Группа устойчивости драйверов к механическим воздействиям - М27 по ГОСТ 17516.1.

В технически обоснованных случаях, по требованию конкретных заказчиков, драйверы могут изготавливаться и для других условий эксплуатации по ГОСТ 17516.1.

8.2 Требования устойчивости при климатических воздействиях.

Климатические воздействия – по ГОСТ 20859.1 с уточнениями, приведенными в таблице 4.

Таблица 4 – Требования по устойчивости к климатическим воздействующим факторам

Климатический фактор	Значение климатического фактора
Пониженная температура среды:	
- рабочая, °C;	-40
- предельная, °C	-45
Повышенная температура окружающей среды:	
- рабочая, °C;	+85
- предельная, °C	+100
Относительная влажность при температуре 35 °C без конденсации влаги, %, не более	98
Изменение температуры среды, °C	от -45 до +100
Атмосферное пониженное давление, Па (мм рт.ст.)	86000 (650)
Атмосферное повышенное давление, Па (мм.рт.ст.)	106000 (800)

9 СВИДЕТЕЛЬСТВО О ПРИЕМКЕ

Драйвер(ы) МД2190П-Б соответствует(ют) АЛЕИ 468332.144 ТУ

Заводской(ие) номер(а)_____

Дата изготовления_____

Место для штампа ОТК

Примечание: данный драйвер используется по назначению и не может быть использован в военной продукции.

10 ГАРАНТИИ ИЗГОТОВИТЕЛЯ

Предприятие-изготовитель гарантирует соответствие драйвера требованиям АЛЕИ.468332.144 ТУ при условии соблюдения правил транспортирования, хранения, монтажа и эксплуатации.

Гарантийный срок – 2,5 года с даты изготовления.

Гарантийный срок хранения – 2 года с даты изготовления.

Гарантийный срок эксплуатации – 2 года с даты ввода драйвера в эксплуатацию в пределах гарантийного срока.

11 СВЕДЕНИЯ ОБ УТИЛИЗАЦИИ

Утилизация изделия (переплавка, захоронение, перепродажа) производится в порядке, установленном Законами РФ: от 04 мая 1999г. № 96-ФЗ «Об охране атмосферного воздуха», от 24 июня 1998 г. № 89-ФЗ «Об отходах производства и потребления», а также другими общероссийскими и региональными нормами, правилами, распоряжениями пр., принятыми во исполнение указанных законов.