

型号	封装	电压	持续电流	峰值电流	典型应用领域	特点
MX116B	SOT23-6	2.5-4.5V	500mA	800mA	单节锂电飞机尾翼、舵机 2-3 节遥控车前轮转向	1、微型封装 2、内置温度保护功能 3、替代原来分立元件：4 个三极管，4 颗电阻
特别注意事项： MX116B 适用于单节锂电池的尾翼及舵机的驱动，用于遥控车时适用于 2-3 节电池的前轮驱动小电流场合。						
MX117S	SOP8	1.8-6.5V	650mA	1.5A	单节锂电飞机尾翼及舵机驱动 2-3 节遥控车前后轮驱动 2-3 节玩具公仔的马达驱动	1、低导通压降，峰值电流能力强 2、内置温度保护 3、替代 8050/8550 三极管。
MX118S	SOP8	1.8-6.5V	800mA	2.5A	单节锂电飞机尾翼及舵机驱动 2-4 节遥控车前后轮驱动 2-4 节玩具公仔的马达驱动	1、低导通压降，峰值电流能力强 2、内置温度保护 3、替代 TO92 封装的 772/882/1300/3279 等级三极管。
MX118D	DIP8	1.8-6.5V	1.3A	2.5A	2-4 节遥控车前后轮驱动 2-4 节玩具公仔的马达驱动	1、低导通压降，峰值电流能力强 2、内置温度保护 3、替代带散热片的 772/882/等级三极管。
特别注意事项： MX117S/MX118S/MX118D 产品适用在 2-4 节电池的应用场合。超过 4 节电池可能会引起芯片损坏！						

直流玩具马达驱动器系列

型号	封装	电压	持续电流	峰值电流	典型应用领域	特点
MX214B	SOP8	2.5-10V	600mA	2A	大飞机尾翼及舵机驱动 2—3 节锂电飞机尾翼及舵机驱动 4—6 节遥控车前轮转向驱动 4—6 节玩具公仔的马达驱动	1、耐高压 2、内置温度保护 3、外围元件少，不需要外加电容。 4、要求电机峰值电流不超过 2.5A 场合
MX214B	DIP8	2.5-10V	1.2A	2.5A	4—6 节遥控车前轮转向驱动 4—6 节玩具公仔的马达驱动	1、耐高压 2、内置温度保护 3、外围元件少，不需要外加电容。 4、要求电机峰值电流不超过 2.5A 场合

特别注意事项： MX214B 适用于 4—6 节电池场合，但是峰值电流不能超过 2.5A，超过 2.5A 可能会引起芯片损坏！

MX116B 适用场合及主要参数描述:

- 1、持续电流小于 500mA
- 2、峰值电流不超过 800mA
- 3、工作电压不超过 5V
- 4、具有温度保护功能，电机堵转不烧电路

适用场合	供电电压	使用注意事项及说明	简易连接图
遥控飞机的舵机及尾翼驱动	单节锂电池 3.7V--4.5V		图 1
两-三节电池遥控车前轮驱动	电池供电 2.0V—5V	前轮转向电流不要超过 600mA	图 2

图 1 MX116B 用于尾翼、舵机电机驱动

图 2 MX116B 用于 2-3 节电池遥控车前轮驱动

MX117S 适用场合及主要参数描述:

- 1、持续电流 650mA
- 2、峰值电流 1.5A
- 3、工作电压不超过 6.5V
- 4、管脚和 MX118S 的脚位兼容，应用接线图相同
- 5、具有温度保护功能，电机堵转不烧电路

适用场合	供电电压	使用注意事项及说明	简易连接图
遥控飞机的大电流尾翼及舵机驱动	3.7V--4.5V	大飞机尾翼电机驱动，峰值电流超过 650mA 时，需要在输出添加对地 104 电容以及电源增加对地大电容，用单片机控制时在输入端加 3~5K 的下拉电阻。	见 MX118 图 1
2--4 节电池遥控车前轮驱动	1.8V--6.5V	用于前轮驱动，在 MX116B 的电流能力不能满足时，使用 MX117S、MX118S 或 MX118D	见 MX118 图 2
2--4 节电池遥控车后轮驱动	1.8V--6.5V	后轮驱动请根据需要的持续电流大小及温度要求选择 MX117S、MX118S 或 MX118D	见 MX118 图 3
其他四节电池以下玩具电机驱动	1.8V--6.5V	可用于四节充电电池场合	

MX118S、MX118D 适用场合及主要参数描述:

- 1、持续电流 800--1300mA
- 2、峰值电流 2.5A
- 3、工作电压不超过 6.5V
- 4、具有温度保护功能，电机堵转不烧电路

适用场合	供电电压	使用注意事项及说明	简易连接图
遥控飞机的大电流尾翼及舵机驱动	3.7V--4.5V	大飞机尾翼电机驱动，峰值电流超过 1A 时，需要在输出添加对地 104 电容以及电源增加对地大电容，用单片机控制时在输入端加 3~5K 的下拉电阻。	图 1
2--4 节电池遥控车前轮驱动	1.8V--6.5V	用于前轮驱动，在 MX116B、MX117S 的电流能力不能满足时，使用 MX118S 或 MX118D	图 2
2--4 节电池遥控车后轮驱动	1.8V--6.5V	后轮驱动请根据需要的持续电流大小及温度要求选择 MX118S 或 MX118D	图 3
其他四节电池以下玩具电机驱动	1.8V--6.5V	可用于四节充电电池场合	

图（1）MX118S 用于大电流尾翼、舵机电机驱动

图（2）MX118S/D 用于 2-4 节电池遥控车前轮驱动

图（3）MX118S/D 用于 2-4 节电池遥控车后轮驱动

功率电源的滤波电容可以共用后轮驱动电容

4 节电池场合建议在芯片电机输出端跨接一个 104 电容

备注：为了防止上电时单片机输出状态不稳定引起电机误转动，建议在 MX118 的两个输入级各添加一个 5K 左右的对地下拉电阻。

MX214B 适用场合及主要参数描述:

- 1、SOP 封装：持续电流 600-800mA；
- 2、DIP 封装：持续电流 1.2A
- 3、峰值电流小于 2.5A
- 4、工作电压 2.5V--10V
- 5、具有温度保护功能，外围元器件少

适用场合	供电电压	使用注意事项及说明	简易连接图
大遥控飞机的尾翼驱动及舵机	2--3 节锂电池供电	峰值电流不能超过 2.5A	图 1
4--6 节电池遥控车前轮电机驱动 4--6 节电池遥控车后轮电机驱动	多节干电池或充电电池供电	峰值电流不能超过 2.5A	图 2

图 1 MX214B 用于尾翼、舵机电机驱动

图 2 MX214B 用于 4-8 节电池电机驱动