

### 产品特性

16位分辨率和单调性

用于热管理或外部PMOS模式的动态电源控制

电流输出范围：0 mA至20 mA、4 mA至20 mA或0 mA至24 mA

总不可调整误差(TUE)：±0.05%(最大值)

用户可编程失调与增益

片内诊断

片内基准电压源(±10 ppm/°C, 最大值)

温度范围：-40°C至+105°C

### 应用

过程控制

致动器控制

PLCs(可编程控制器)

HART网络连接

### 概述

AD5757是一款四通道、电流输出DAC，采用10.8 V至33 V电源供电。片内动态电源控制功能基于为实现片内功耗最低而优化的DC-DC升压转换器，可以在7.4 V至29.5 V范围内调节输出驱动器的电压，使封装功耗最小。

各通道均有一个相应的CHART引脚，因此HART信号可以耦合到AD5757的电流输出端。

该器件采用多功能三线制串行接口，能够以最高30 MHz的时钟速率工作，并与标准SPI、QSPI™、MICROWIRE™、DSP和微控制器接口标准兼容。该接口还提供可选的CRC-8分组错误校验功能，以及用于监控接口活动的看门狗定时器。

### 产品特点

1. 用于热管理的动态电源控制。
2. 16位性能。
3. 多通道。
4. HART兼容性。

### 配套产品

产品系列：AD5755-1、AD5755

HART调制解调器：AD5700、AD5700-1

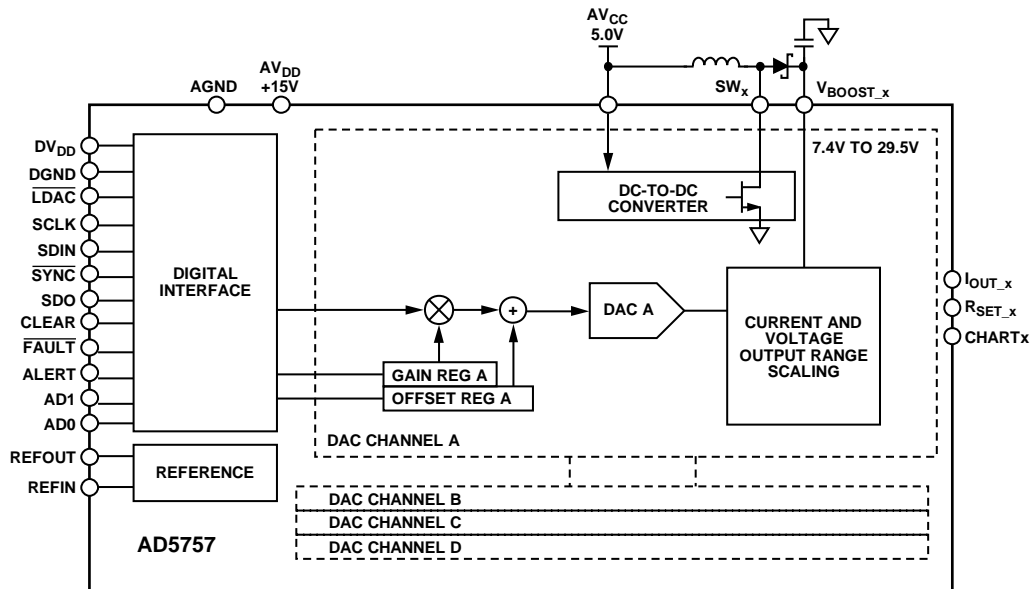
外部基准电压源：ADR445、ADR02

数字隔离器：ADuM1410、ADuM1411

电源：ADP2302、ADP2303

其他配套产品参见AD5757产品页面

功能框图



NOTES  
1. x = A, B, C, AND D.

图1.

09225-101

Rev. D

### Document Feedback

Information furnished by Analog Devices is believed to be accurate and reliable. However, no responsibility is assumed by Analog Devices for its use, nor for any infringements of patents or other rights of third parties that may result from its use. Specifications subject to change without notice. No license is granted by implication or otherwise under any patent or patent rights of Analog Devices. Trademarks and registered trademarks are the property of their respective owners.

One Technology Way, P.O. Box 9106, Norwood, MA 02062-9106, U.S.A.  
Tel: 781.329.4700 ©2011–2012 Analog Devices, Inc. All rights reserved.  
Technical Support [www.analog.com](http://www.analog.com)

ADI中文版数据手册是英文版数据手册的译文，敬请谅解翻译中可能存在的语言组织或翻译错误，ADI不对翻译中存在的差异或由此产生的错误负责。如需确认任何词语的准确性，请参考ADI提供的最新英文版数据手册。

## 目录

产品特性 .....	1	回读操作 .....	32
应用 .....	1	产品特性 .....	34
概述 .....	1	输出故障 .....	34
产品特色 .....	1	数字失调和增益控制 .....	34
配套产品 .....	1	写入期间回读状态 .....	34
功能框图 .....	1	异步清零 .....	34
修订历史 .....	3	分组差错校验(PEC) .....	34
详细功能框图 .....	4	看门狗定时器 .....	35
技术规格 .....	5	输出报警 .....	35
交流工作特性 .....	7	内部基准电压源 .....	35
时序特性 .....	7	外部电流设置电阻 .....	35
绝对最大额定值 .....	10	HART .....	35
ESD警告 .....	10	数字压摆率控制 .....	36
引脚配置和功能描述 .....	11	功耗控制 .....	36
典型性能参数 .....	14	DC-DC转换器 .....	36
电流输出 .....	14	AI <sub>CC</sub> 电源要求—静态 .....	38
DC-DC模块 .....	19	AI <sub>CC</sub> 电源要求—压摆率 .....	38
基准电压源 .....	20	外部PMOS模式 .....	39
一般特性 .....	21	应用信息 .....	40
术语 .....	22	采用内部RSET的电流输出模式 .....	40
工作原理 .....	23	精密基准电压源的选择 .....	40
DAC架构 .....	23	驱动感性负载 .....	40
AD5757的上电状态 .....	23	瞬变电压保护 .....	41
串行接口 .....	23	微处理器接口 .....	41
传递函数 .....	24	布局布线指南 .....	41
寄存器 .....	25	电流隔离接口 .....	42
正确写入/使能输出的编程序列 .....	26	支持工业HART的模拟输出应用 .....	43
更改和重新编程范围 .....	26	外形尺寸 .....	44
数据寄存器 .....	27	订购指南 .....	44
控制寄存器 .....	29		

**修订历史****2012年11月—修订版C至修订版D**

热阻从20°C/W更改为28°C/W .....	10
更改引脚6描述 .....	11
更改表8的DUT_AD1、DUT_AD0描述 .....	27
更改“分组差错校验”部分和“内部基准电压源”部分 .....	35
更改图57 .....	37
更改图63 .....	41
更改图66 .....	43
更新外形尺寸 .....	44

**2012年5月—修订版B至修订版C**

更改“配套产品”部分 .....	1
更改表5 .....	13
增加“支持工业HART的模拟输出应用”部分和图66； 重新排序 .....	43
更新外形尺寸 .....	44

**2011年11月—修订版A至修订版B**

更改表1“精度(外部 $R_{SET}$ )”参数的测试条件/注释 .....	5
更改图4 .....	8
更改图5 .....	9
更改表5的引脚8描述 .....	11
更改图13 .....	14

更改图20 .....	16
更改图48和“AD5757的上电状态”部分 .....	23
更改表16 .....	29
更改“回读操作”部分、“回读示例”部分和表25 .....	32
更改图54 .....	35
更改图58的标题 .....	38
更改图59、图60和图61的标题 .....	39
更改“瞬态电压保护”部分和图63 .....	41
更改“电流隔离接口”部分 .....	42

**2011年5月—修订版0至修订版A**

更改“特性”部分 .....	1
更改图2 .....	3
$AV_{DD}$ 参数最小值从10.8 V改为9 V .....	5
更改引脚22、引脚31和引脚49的描述 .....	11
更改引脚58描述 .....	12
更改图8、图9和图10 .....	13
增加图23；重新排序 .....	15
增加图29 .....	16
增加“外部PMOS模式”部分和图62 .....	38

**2011年4月—修订版0：初始版**

## 详细功能框图

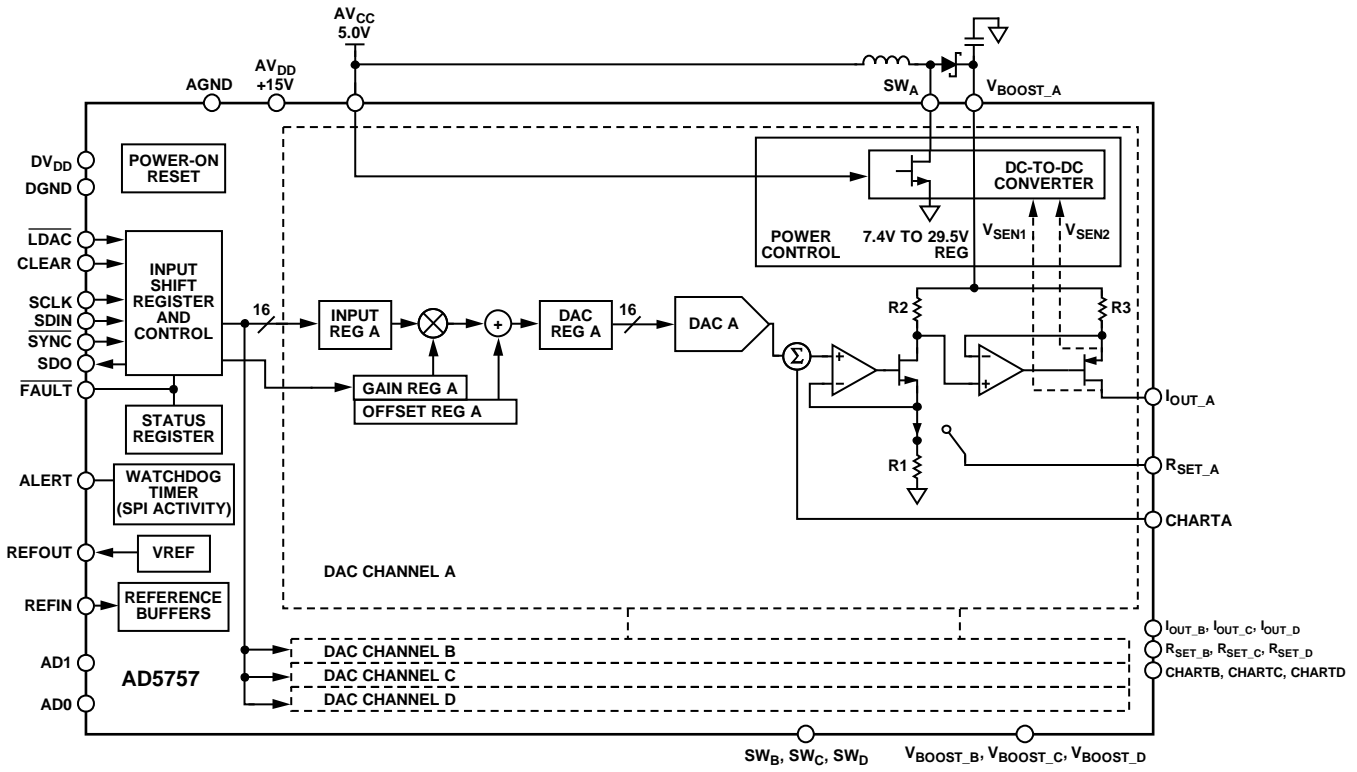


图2.

09225-001

## 技术规格

除非另有说明， $AV_{DD} = V_{BOOST\_x} = 15\text{ V}$ ； $DV_{DD} = 2.7\text{ V至}5.5\text{ V}$ ； $AV_{CC} = 4.5\text{ V至}5.5\text{ V}$ ；DC-DC转换器禁用； $AGND = DGND = GND_{SW\_x} = 0\text{ V}$ ； $REFIN = 5\text{ V}$ ； $R_L = 300\ \Omega$ ；所有规格均相对于 $T_{MIN}$ 至 $T_{MAX}$ 而言。

表1.

参数 <sup>1</sup>	最小值	典型值	最大值	单位	测试条件/注释
电流输出					
输出电流范围	0		24	mA	
	0		20	mA	
	4		20	mA	
分辨率	16			Bits	
精度(外部 $R_{SET}$ )					假设为理想电阻；更多信息参见“外部电流设置电阻”部分
总不可调整误差(TUE)	-0.05	$\pm 0.009$	+0.05	% FSR	
TUE长期稳定性		100		ppm FSR	1000小时后漂移， $T_J = 150^\circ\text{C}$
相对精度(INL)	-0.006		+0.006	% FSR	
差分非线性(DNL)	-1		+1	LSB	保证单调性
失调误差	-0.05	$\pm 0.005$	+0.05	% FSR	
失调误差漂移 <sup>2</sup>		$\pm 4$		ppm FSR/ $^\circ\text{C}$	
增益误差	-0.05	$\pm 0.004$	+0.05	% FSR	
增益 $TC^2$		$\pm 3$		ppm FSR/ $^\circ\text{C}$	
满量程误差	-0.05	$\pm 0.008$	+0.05	% FSR	
满量程 $TC^2$		$\pm 5$		ppm FSR/ $^\circ\text{C}$	
直流串扰		0.0005		% FSR	外部 $R_{SET}$
精度(内部 $R_{SET}$ )					
总不可调整误差(TUE) <sup>3,4</sup>	-0.14		+0.14	% FSR	$T_A = 25^\circ\text{C}$
	-0.11	$\pm 0.009$	+0.11	% FSR	1000小时后漂移， $T_J = 150^\circ\text{C}$
TUE长期稳定性		180		ppm FSR	
相对精度(INL)	-0.006		+0.006	% FSR	
差分非线性(DNL)	-0.004		+0.004	% FSR	$T_A = 25^\circ\text{C}$
失调误差 <sup>3,4</sup>	-1		+1	LSB	保证单调性
失调误差漂移 <sup>2</sup>	-0.05		+0.05	% FSR	
增益误差	-0.04	$\pm 0.007$	+0.04	% FSR	$T_A = 25^\circ\text{C}$
增益 $TC^2$		$\pm 6$		ppm FSR/ $^\circ\text{C}$	
满量程误差 <sup>3,4</sup>	-0.12		+0.12	% FSR	
满量程 $TC^2$	-0.06	$\pm 0.002$	+0.06	% FSR	$T_A = 25^\circ\text{C}$
直流串扰 <sup>4</sup>	-0.14		+0.14	% FSR	
满量程 $TC^2$	-0.1	$\pm 0.007$	+0.1	% FSR	$T_A = 25^\circ\text{C}$
直流串扰 <sup>4</sup>		$\pm 14$		ppm FSR/ $^\circ\text{C}$	
直流串扰 <sup>4</sup>		-0.011		% FSR	内部 $R_{SET}$
输出特性 <sup>2</sup>					
电流环路顺从电压		$V_{BOOST\_x} - 2.4$	$V_{BOOST\_x} - 2.7$	V	
输出电流漂移与时间的关系		90		ppm FSR	1000小时后漂移， $\frac{3}{4}$ 刻度输出， $T_J = 150^\circ\text{C}$
		140		ppm FSR	外部 $R_{SET}$
阻性负载			1000	$\Omega$	内部 $R_{SET}$
输出阻抗		100		M $\Omega$	DC-DC转换器的最大负载为1k，选择时不超过合规要求即可；参见图31和表24中的DC-DC MaxV位
直流电源抑制比(DC PSRR)		0.02	1	$\mu\text{A/V}$	
基准电压输入/输出					
基准输入 <sup>2</sup>					
基准输入电压	4.95	5	5.05	V	额定性能
直流输入阻抗	45	150		M $\Omega$	

# AD5757

参数 <sup>1</sup>	最小值	典型值	最大值	单位	测试条件/注释
基准输出					
输出电压	4.995	5	5.005	V	$T_A = 25^\circ\text{C}$
基准TC <sup>2</sup>	-10	$\pm 5$	+10	ppm/ $^\circ\text{C}$	
输出噪声(0.1 Hz至10 Hz) <sup>2</sup>		7		$\mu\text{V p-p}$	
噪声频谱密度 <sup>2</sup>		100		nV/ $\sqrt{\text{Hz}}$	10 kHz时
输出电压漂移与时间的关系 <sup>2</sup>		180		ppm	1000小时后漂移, $T_J = 150^\circ\text{C}$
容性负载 <sup>2</sup>		1000		nF	
负载电流		9		mA	参见图42
短路电流		10		mA	
电压调整率 <sup>2</sup>		3		ppm/V	参见图43
负载调整率 <sup>2</sup>		95		ppm/mA	参见图42
热滞 <sup>2</sup>		160		ppm	第一温度周期
		5		ppm	第二温度周期
DC-DC					
开关					
开关导通电阻		0.425		$\Omega$	
开关漏电流		10		nA	
峰值电流限制		0.8		A	
振荡器					
振荡器频率	11.5	13	14.5	MHz	该振荡器经分频后, 给DC-DC转换器提供开关频率
最大占空比		89.6		%	410 kHz DC-DC开关频率
数字输入 <sup>2</sup>					符合JEDEC标准
输入高电压 $V_{IH}$	2			V	
输入低电压 $V_{IL}$			0.8	V	
输入电流	-1		+1	$\mu\text{A}$	每引脚
引脚电容		2.6		pF	每引脚
数字输出 <sup>2</sup>					
SDO、ALERT					
输出低电压 $V_{OL}$			0.4	V	吸电流200 $\mu\text{A}$
输出高电压 $V_{OH}$	DVDD - 0.5			V	源电流200 $\mu\text{A}$
高阻抗漏电流	-1		+1	$\mu\text{A}$	
高阻抗输出电容		2.5		pF	
FAULT					
输出低电压 $V_{OL}$			0.4	V	10 k $\Omega$ 上拉电阻, 至DV <sub>DD</sub>
输出低电压 $V_{OL}$		0.6		V	2.5 mA时
输出高电压 $V_{OH}$	3.6			V	10 k $\Omega$ 上拉电阻, 至DV <sub>DD</sub>
电源要求					
AV <sub>DD</sub>	9		33	V	
DV <sub>DD</sub>	2.7		5.5	V	
AV <sub>CC</sub>	4.5		5.5	V	
AI <sub>DD</sub>		7	7.5	mA	
DI <sub>CC</sub>		9.2	11	mA	
AI <sub>CC</sub>			1	mA	$V_{IH} = DV_{DD}$ , $V_{IL} = \text{DGND}$ , 内部振荡器处于运行状态, 电源电压范围内
I <sub>BOOST</sub> <sup>5</sup>			1	mA	电源电压范围内
功耗		155		mW	每通道, 电流输出模式, 0 mA输出
					AV <sub>DD</sub> = 15 V, DV <sub>CC</sub> = 5 V, DC-DC转换器使能, 电流输出模式, 输出禁用

<sup>1</sup> 温度范围: -40°C至+105°C; 典型值+25°C。

<sup>2</sup> 通过设计和特性保证, 但未经生产测试。

<sup>3</sup> 对于采用内部R<sub>SET</sub>的电流输出, 失调、满量程和TUE测量不包括直流串扰。测量在所有4个通道均使能并加载相同代码的情况下进行。

<sup>4</sup> 有关直流串扰的详细说明, 参见“采用内部R<sub>SET</sub>的电流输出模式”部分。

<sup>5</sup> 图33、图34、图35和图36所示的效率曲线图包含I<sub>BOOST</sub>静态电流。

## 交流工作特性

除非另有说明,  $AV_{DD} = V_{BOOST,x} = 15\text{ V}$ ;  $DV_{DD} = 2.7\text{ V}$ 至 $5.5\text{ V}$ ;  $AV_{CC} = 4.5\text{ V}$ 至 $5.5\text{ V}$ ; DC-DC转换器禁用;  $AGND = DGND = GND_{SW,x} = 0\text{ V}$ ;  $REFIN = 5\text{ V}$ ;  $R_L = 300\ \Omega$ ; 所有规格均相对于 $T_{MIN}$ 至 $T_{MAX}$ 而言。

表2.

参数 <sup>1</sup>	最小值	典型值	最大值	单位	测试条件/注释
动态性能					
电流输出					
输出电流建立时间		15		$\mu\text{s}$	至0.1% FSR(0 mA至24 mA)
输出噪声(0.1 Hz至10 Hz带宽)		参见测试条件/注释		ms	参见图26、图27和图28
输出噪声频谱密度		0.15		LSB p-p	16位LSB, 0 mA至24 mA范围
		0.5		nA/ $\sqrt{\text{Hz}}$	测量条件: 10 kHz、中间电平输出、0 mA至24 mA范围

<sup>1</sup> 通过设计和特性保证, 但未经生产测试。

## 时序特性

除非另有说明,  $AV_{DD} = V_{BOOST,x} = 15\text{ V}$ ;  $DV_{DD} = 2.7\text{ V}$ 至 $5.5\text{ V}$ ;  $AV_{CC} = 4.5\text{ V}$ 至 $5.5\text{ V}$ ; DC-DC转换器禁用;  $AGND = DGND = GND_{SW,x} = 0\text{ V}$ ;  $REFIN = 5\text{ V}$ ;  $R_L = 300\ \Omega$ ; 所有规格均相对于 $T_{MIN}$ 至 $T_{MAX}$ 而言。

表3.

参数 <sup>1,2,3</sup>	在 $T_{MIN}$ 、 $T_{MAX}$ 的限值	单位	描述
$t_1$	33	ns(最小值)	SCLK周期时间
$t_2$	13	ns(最小值)	SCLK高电平时间
$t_3$	13	ns(最小值)	SCLK低电平时间
$t_4$	13	ns(最小值)	$\overline{\text{SYNC}}$ 下降沿到SCLK下降沿建立时间
$t_5$	13	ns(最小值)	第24/32个SCLK下降沿到 $\overline{\text{SYNC}}$ 上升沿(参见图54)
$t_6$	198	ns(最小值)	$\overline{\text{SYNC}}$ 高电平时间
$t_7$	5	ns(最小值)	数据建立时间
$t_8$	5	ns(最小值)	数据保持时间
$t_9$	20	$\mu\text{s}$ (最小值)	$\overline{\text{SYNC}}$ 上升沿到LDAC下降沿 (全部DAC更新, 或者任意通道使能数字压摆率控制)
	5	$\mu\text{s}$ (最小值)	$\overline{\text{SYNC}}$ 上升沿到LDAC下降沿(单个DAC更新)
$t_{10}$	10	ns(最小值)	LDAC 低电平脉冲宽度
$t_{11}$	500	ns(最大值)	LDAC 下降沿到DAC输出响应时间
$t_{12}$	See the AC Performance Characteristics section	$\mu\text{s}$ (最大值)	DAC输出建立时间
$t_{13}$	10	ns(最小值)	CLEAR高电平时间
$t_{14}$	5	$\mu\text{s}$ (最大值)	CLEAR激活时间
$t_{15}$	40	ns(最大值)	SCLK上升沿到SDO有效
$t_{16}$	21	$\mu\text{s}$ (最小值)	$\overline{\text{SYNC}}$ 上升沿到DAC输出响应时间(LDAC = 0)(全部DAC更新)
	5	$\mu\text{s}$ (最小值)	$\overline{\text{SYNC}}$ 上升沿到DAC输出响应时间(LDAC = 0)(单个DAC更新)
$t_{17}$	500	ns(最小值)	LDAC 下降沿到 $\overline{\text{SYNC}}$ 上升沿
$t_{18}$	800	ns(最小值)	$\overline{\text{RESET}}$ 脉冲宽度
$t_{19}^4$	20	$\mu\text{s}$ (最小值)	$\overline{\text{SYNC}}$ 高电平到下一个 $\overline{\text{SYNC}}$ 低电平(数字压摆率控制使能)(全部DAC更新)
	5	$\mu\text{s}$ (最小值)	$\overline{\text{SYNC}}$ 高电平到下一个 $\overline{\text{SYNC}}$ 低电平(数字压摆率控制禁用)(单个DAC更新)

<sup>1</sup> 通过设计和特性保证, 但未经生产测试。

<sup>2</sup> 所有输入信号均指定 $t_{RISE} = t_{FALL} = 5\text{ ns}$ (10%至90%  $DV_{DD}$ )并从1.2 V电平起开始计时。

<sup>3</sup> 参见图3、图4、图5和图6。

<sup>4</sup> 此特性适用于LDAC在写周期保持低电平时; 否则参见 $t_9$ 。

## 时序图

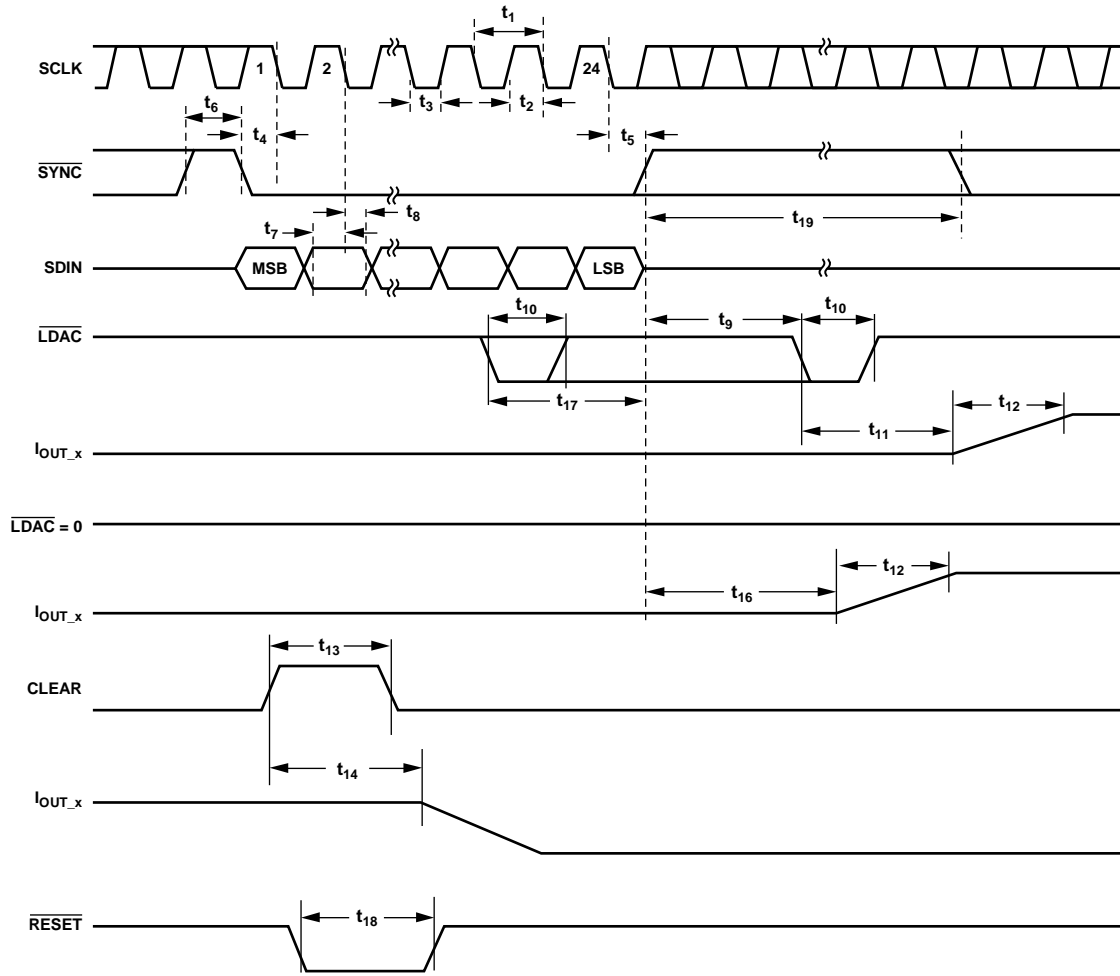


图3. 串行接口时序图

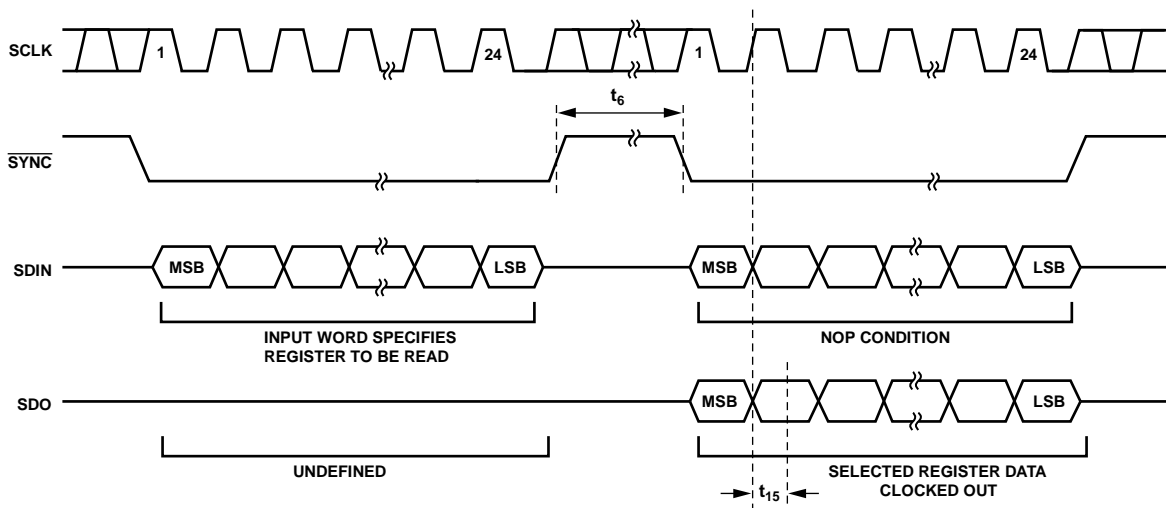


图4. 回读时序图





## 绝对最大额定值

除非另有说明， $T_A = 25^\circ\text{C}$ 。100 mA以下的瞬态电流不会造成SCR闩锁。

表4.

参数	额定值
$V_{DD}$ 、 $V_{BOOST_x}$ 至AGND、DGND	-0.3 V至+33 V
$V_{CC}$ 至AGND	-0.3 V至+7 V
$V_{DD}$ 至DGND	-0.3 V至+7 V
数字输入至DGND	-0.3 V至 $V_{DD} + 0.3$ V或+7 V (取较小者)
数字输出至DGND	-0.3 V至 $V_{DD} + 0.3$ V或+7 V (取较小者)
REFIN、REFOUT至AGND	-0.3 V至 $V_{DD} + 0.3$ V或+7 V (取较小者)
$I_{OUT_x}$ 至AGND	AGND至 $V_{BOOST_x}$ 或33 V (若使用DC-DC电路)
$SW_x$ 至AGND	-0.3 V至+33 V
AGND、 $GNDSW_x$ 至DGND	-0.3 V至+0.3 V
工作温度范围( $T_A$ )	
工业 <sup>1</sup>	-40°C至+105°C
存储温度范围	-65°C至+150°C
结温( $T_J$ 最大值)	125°C
64引脚LFCSP	
$\theta_{JA}$ 热阻 <sup>2</sup>	28°C/W
功耗	$(T_{J\max} - T_A)/\theta_{JA}$
引脚温度	JEDEC工业标准
焊接	J-STD-020

<sup>1</sup> 为使结温低于125°C，必须降低芯片额定功耗。

<sup>2</sup> 基于JEDEC 4层测试板。

注意，超出上述绝对最大额定值可能会导致器件永久性损坏。这只是额定最大值，并不能以这些条件或者在任何其它超出本技术规范操作章节中所示规格的条件下，推断器件能否正常工作。长期在绝对最大额定值条件下工作会影响器件的可靠性。

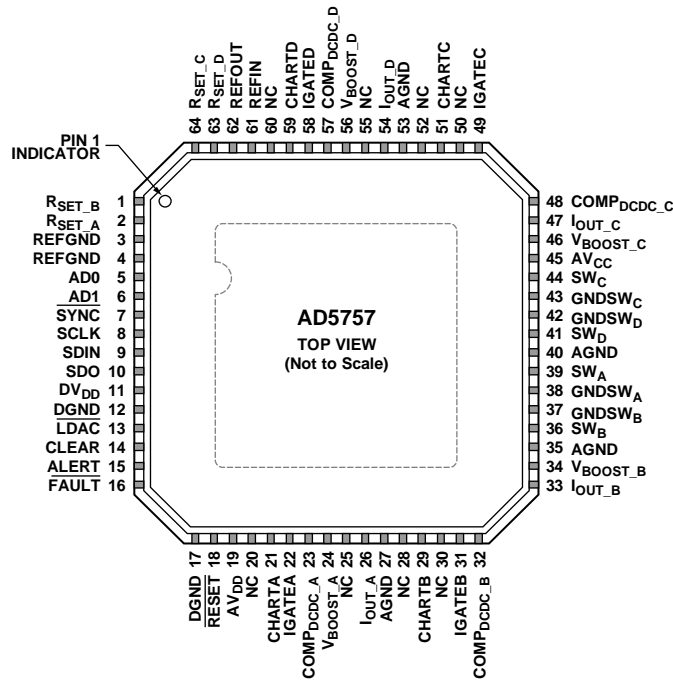
### ESD警告



#### ESD(静电放电)敏感器件。

带电器件和电路板可能会在没有察觉的情况下放电。尽管本产品具有专利或专有保护电路，但在遇到高能量ESD时，器件可能会损坏。因此，应当采取适当的ESD防范措施，以避免器件性能下降或功能丧失。

## 引脚配置和功能描述



**NOTES**

1. NC = NO CONNECT. DO NOT CONNECT TO THIS PIN.
2. THE EXPOSED PAD SHOULD BE CONNECTED TO AGND, OR ALTERNATIVELY, IT CAN BE LEFT ELECTRICALLY UNCONNECTED. IT IS RECOMMENDED THAT THE PAD BE THERMALLY CONNECTED TO A COPPER PLANE FOR ENHANCED THERMAL PERFORMANCE.

09225-006

图7. 引脚配置

表5. 引脚功能描述

引脚编号	引脚名称	描述
1	RSET_B	可将一个外部精密、低漂移、15 kΩ电流设置电阻连接到此引脚，提高I <sub>OUT_B</sub> 温度漂移性能。参见“产品特性”部分。
2	RSET_A	可将一个外部精密、低漂移、15 kΩ电流设置电阻连接到此引脚，提高I <sub>OUT_A</sub> 温度漂移性能。参见“产品特性”部分。
3, 4	REFGND	内部基准电压源的地基准点。
5	AD0	片上待测器件(DUT)的地址解码引脚。
6	AD1	片上DUT的地址解码引脚。使用PEC时，不建议将AD1和AD0均接低电平(参见“分组差错校验”部分)。
7	SYNC	低电平输入有效。这是串行接口的帧同步信号。当SYNC处于低电平时，数据在SCLK下降沿输入。
8	SCLK	串行时钟输入。数据在SCLK下降沿输入移位寄存器。此引脚的工作时钟速率最高达30 MHz。
9	SDIN	串行数据输入。数据必须在SCLK的下降沿有效。
10	SDO	串行数据输出。用于以回读模式从串行寄存器逐个输出数据。请参见图4和图5。
11	DV <sub>DD</sub>	数字电源。电压范围为2.7 V至5.5 V。
12, 17	DGND	数字地。
13	LDAC	加载DAC，低电平输入有效。用于更新DAC寄存器和DAC输出。当永久接为低电平时，在SYNC的上升沿更新所寻址的DAC数据寄存器。如果LDAC在写入周期保持高电平，DAC输入寄存器会更新，但DAC输出更新仅发生在LDAC的下降沿(参见图3)。利用该模式可以同时更新所有模拟输出。LDAC引脚不能悬空。
14	CLEAR	高电平有效边沿敏感输入。置位该引脚可将输出电流和电压设为预编程的清零代码位设置。只有已使能清零功能的通道才会被清零。更多详情参见“产品特性”部分。当CLEAR功能激活时，不能向DAC输出寄存器写入数据。

# AD5757

引脚编号	引脚名称	描述
15	ALERT	高电平有效输出。当接口引脚在预定时间内无SPI活动时，该引脚将被置位。更多详情参见“产品特性”部分。
16	FAULT	低电平有效输出。当检测到电流模式的开路或电压模式的短路时，或者检测到PEC错误或者过热状态时，该引脚将被置位低电平(详见“产品特性”部分)。开漏输出。
18	RESET	硬件复位。低电平输入有效。
19	AV <sub>DD</sub>	正模拟电源。电压范围为10.8V至33V。
20, 25, 28, 30, 50, 52, 55, 60	NC	不连接。请勿连接该引脚。
21	CHARTA	DAC通道A的HART输入连接。
22	IGATEA	可选外部调整管连接。使用DC-DC转换器时应断开连接。详情参见“外部PMOS模式”部分。
23	COMP <sub>DCDC_A</sub>	DC-DC补偿电容。应将一个10 nF电容连接在此引脚与地之间。用于调节通道A DC-DC转换器的反馈环路。或者，当采用外部补偿电阻时，将一个电阻与一个电容串联起来，然后连接在此引脚与地之间(详见“产品特性”部分中的“DC-DC转换器补偿电容”和“Al <sub>CC</sub> 电源要求—压摆率”部分)。
24	V <sub>BOOST_A</sub>	通道A电流输出级的电源引脚(见图49)。若要使用器件的DC-DC功能，须按照图56所示进行连接。
26	I <sub>OUT_A</sub>	DAC通道A的电流输出引脚。
27, 40, 53	AGND	模拟电路的地参考点。此引脚必须连接到0V。
29	CHARTB	DAC通道B的HART输入连接。
31	IGATEB	可选外部调整管连接。使用DC-DC转换器时应断开连接。详情参见“外部PMOS模式”部分。
32	COMP <sub>DCDC_B</sub>	DC-DC补偿电容。应将一个10 nF电容连接在此引脚与地之间。用于调节通道B DC-DC转换器的反馈环路。或者，当采用外部补偿电阻时，将一个电阻与一个电容串联起来，然后连接在此引脚与地之间(详见“产品特性”部分中的“DC-DC转换器补偿电容”和“Al <sub>CC</sub> 电源要求—压摆率”部分)。
33	I <sub>OUT_B</sub>	DAC通道B的电流输出引脚。
34	V <sub>BOOST_B</sub>	通道B电流输出级的电源引脚(见图49)。若要使用器件的DC-DC功能，须按照图56所示进行连接。
35	AGND	模拟电路的地参考点。此引脚必须连接到0V。
36	SW <sub>B</sub>	通道B DC-DC电路的开关输出引脚。若要使用器件的DC-DC功能，须按照图56所示进行连接。
37	GNDSW <sub>B</sub>	DC-DC开关电路的地连接引脚。此引脚应始终连接到地。
38	GNDSW <sub>A</sub>	DC-DC开关电路的地连接引脚。此引脚应始终连接到地。
39	SW <sub>A</sub>	通道A DC-DC电路的开关输出引脚。若要使用器件的DC-DC功能，须按照图56所示进行连接。
41	SW <sub>D</sub>	通道D DC-DC电路的开关输出引脚。若要使用器件的DC-DC功能，须按照图56所示进行连接。
42	GNDSW <sub>D</sub>	DC-DC开关电路的地连接引脚。此引脚应始终连接到地。
43	GNDSW <sub>C</sub>	DC-DC开关电路的地连接引脚。此引脚应始终连接到地。
44	SW <sub>C</sub>	通道C DC-DC电路的开关输出引脚。若要使用器件的DC-DC功能，须按照图56所示进行连接。
45	AV <sub>CC</sub>	DC-DC电路的电源引脚。
46	V <sub>BOOST_C</sub>	通道C 电流输出级的电源引脚(见图49)。若要使用器件的DC-DC功能，须按照图56所示进行连接。
47	I <sub>OUT_C</sub>	DAC通道C的电流输出引脚。
48	COMP <sub>DCDC_C</sub>	DC-DC补偿电容。应将一个10 nF电容连接在此引脚与地之间。用于调节通道C DC-DC转换器的反馈环路。或者，当采用外部补偿电阻时，将一个电阻与一个电容串联起来，然后连接在此引脚与地之间(详见“产品特性”部分中的“DC-DC转换器补偿电容”和“Al <sub>CC</sub> 电源要求—压摆率”部分)。
49	IGATEC	可选外部调整管连接。使用DC-DC转换器时应断开连接。详情参见“外部PMOS模式”部分。

引脚编号	引脚名称	描述
51	CHARTC	DAC通道C的HART输入连接。
54	I <sub>OUT_D</sub>	DAC通道D的电流输出引脚。
56	V <sub>BOOST_D</sub>	通道D电流输出级的电源引脚(见图49)。若要使用器件的DC-DC功能, 须按照图56所示进行连接。
57	COMP <sub>DCDC_D</sub>	DC-DC补偿电容。应将一个10 nF电容连接在此引脚与地之间。用于调节通道D DC-DC转换器的反馈环路。或者, 当采用外部补偿电阻时, 将一个电阻与一个电容串联起来, 然后连接在此引脚与地之间(详见“产品特性”部分中的“DC-DC转换器补偿电容”和“Al <sub>CC</sub> 电源要求—压摆率”部分)。
58	IGATED	可选外部调整管连接。使用DC-DC转换器时应断开连接。详情参见“外部PMOS模式”部分。
59	CHARTD	DAC通道D的HART输入连接。
61	REFIN	外部基准电压输入。
62	REFOUT	内部基准电压输出。建议在REFOUT与REFGND之间放置一个0.1 μF电容。 要使用内部基准电压, 必须将REFOUT连接到REFIN。
63	R <sub>SET_D</sub>	可将一个外部、精密、低漂移、15 kΩ电流设置电阻连接到此引脚, 提高I <sub>OUT_D</sub> 温度漂移性能。 参见“产品特性”部分。
64	R <sub>SET_C</sub>	可将一个外部、精密、低漂移、15 kΩ电流设置电阻连接到此引脚, 提高I <sub>OUT_C</sub> 温度漂移性能。 参见“产品特性”部分。
	EPAD	裸露焊盘。此裸露焊盘应连接到AGND, 或者不进行电气连接。建议将焊盘热连接到铜层, 增强散热性能。

## 典型性能参数

### 电流输出

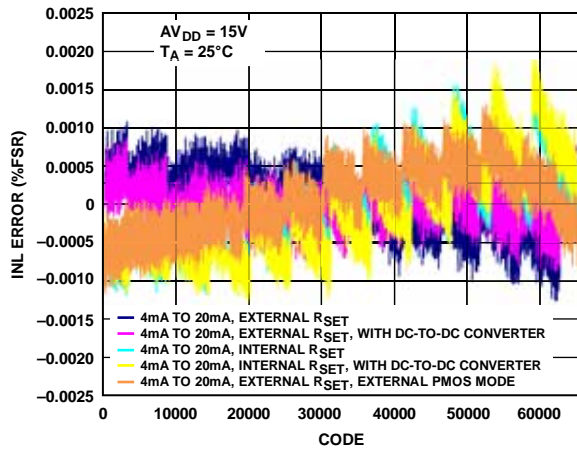


图8. 积分非线性与代码的关系

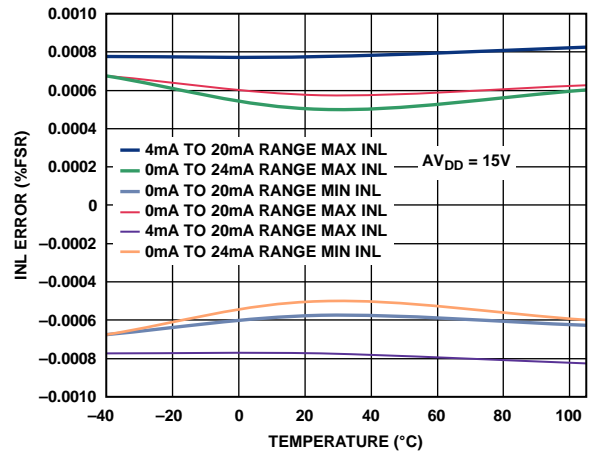


图11. 积分非线性与温度的关系, 内部 $R_{SET}$

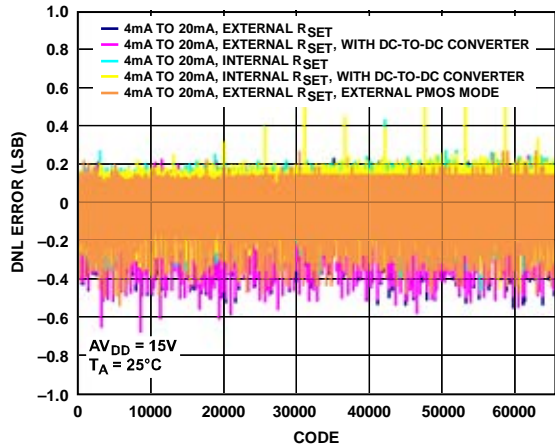


图9. 差分非线性与代码的关系

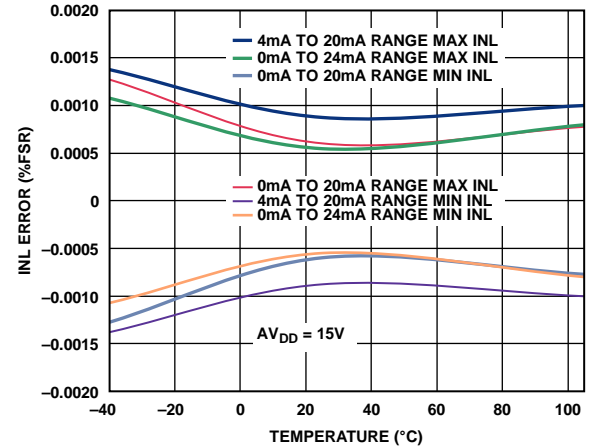


图12. 积分非线性与温度的关系, 外部 $R_{SET}$

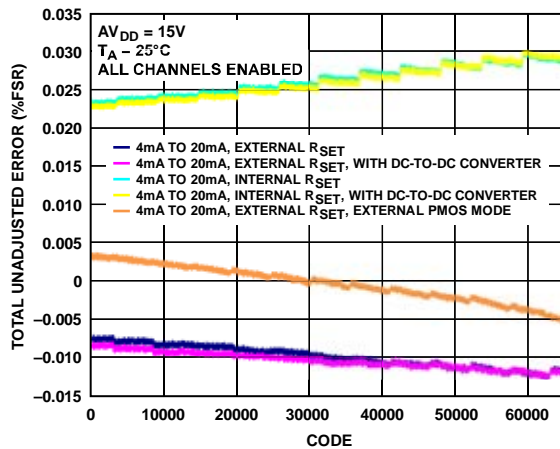


图10. 总不可调整误差与代码的关系

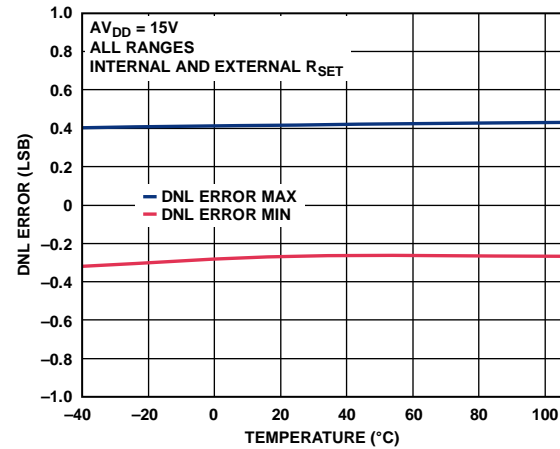


图13. 差分非线性与温度的关系

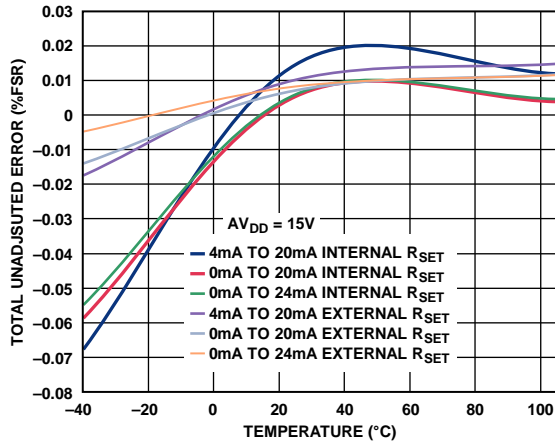


图14. 总不可调整误差与温度的关系

09225-155

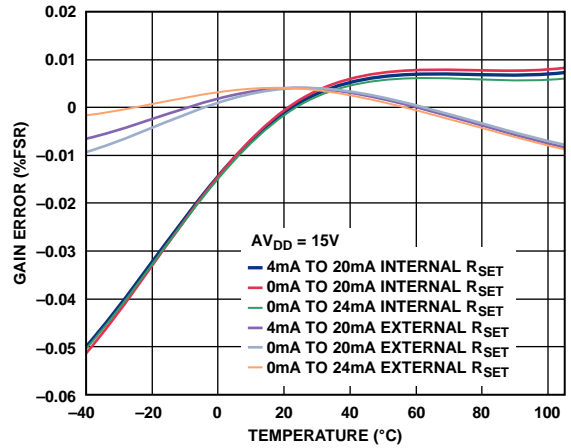


图17. 增益误差与温度的关系

09225-159

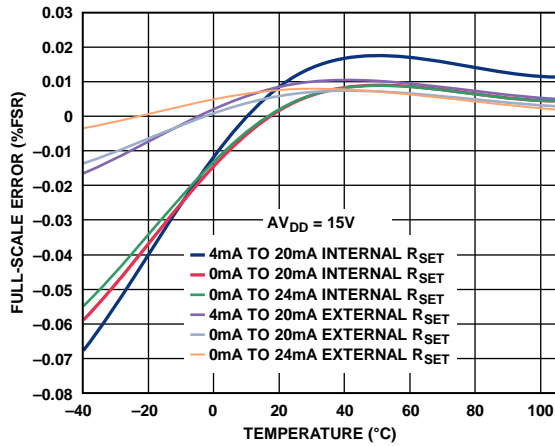


图15. 满量程误差与温度的关系

09225-157

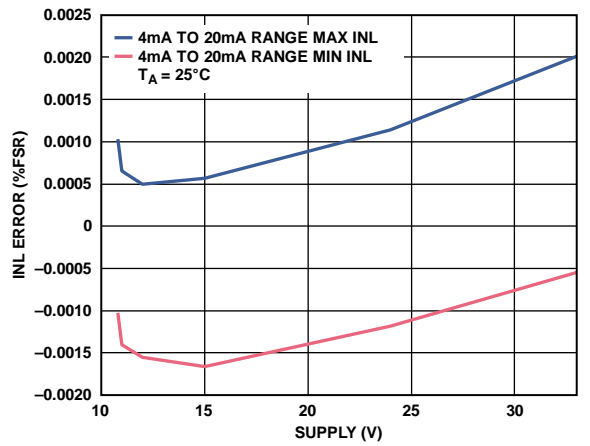


图18. 积分非线性误差与 $AV_{DD}$ 的关系(电源电压范围内, 外部 $R_{SET}$ )

09225-056

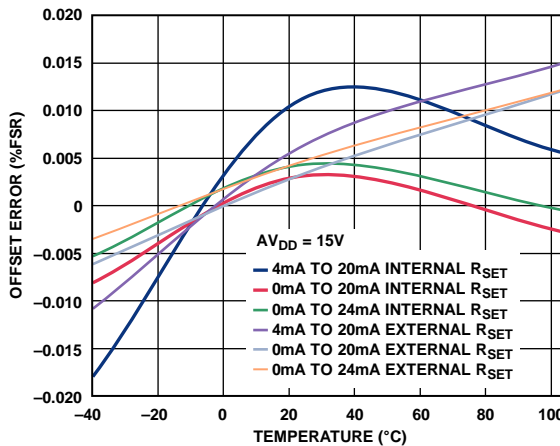


图16. 失调误差与温度的关系

09225-158

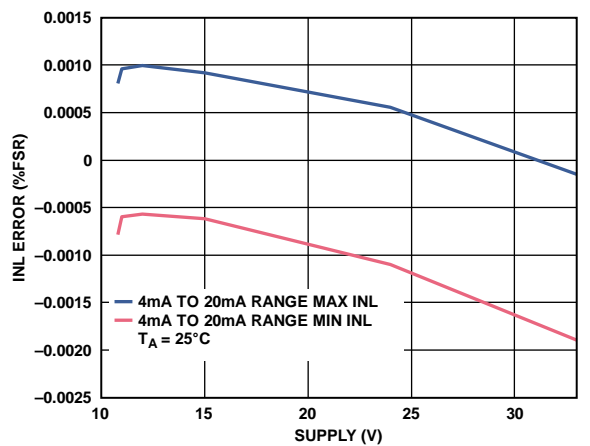


图19. 积分非线性误差与 $AV_{DD}$ 的关系(电源电压范围内, 内部 $R_{SET}$ )

09225-057

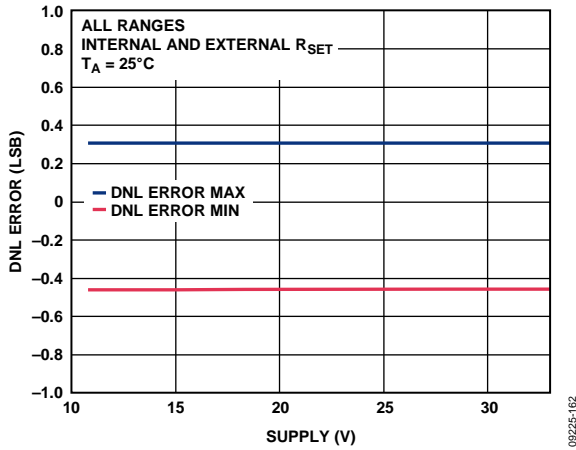


图20. 差分非线性误差与 $V_{DD}$ 的关系

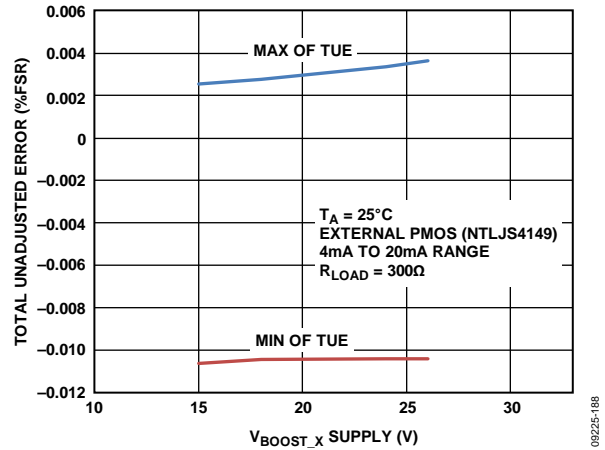


图23. 总不可调整误差与 $V_{BOOST\_X}$ 的关系, 使用外部PMOS模式

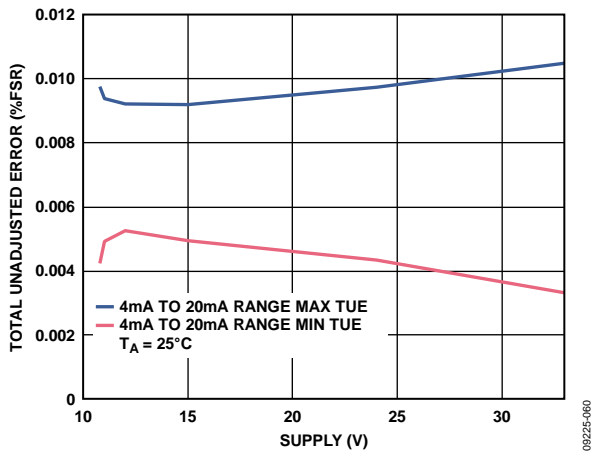


图21. 总不可调整误差与 $V_{DD}$ 的关系(外部 $R_{SET}$ )

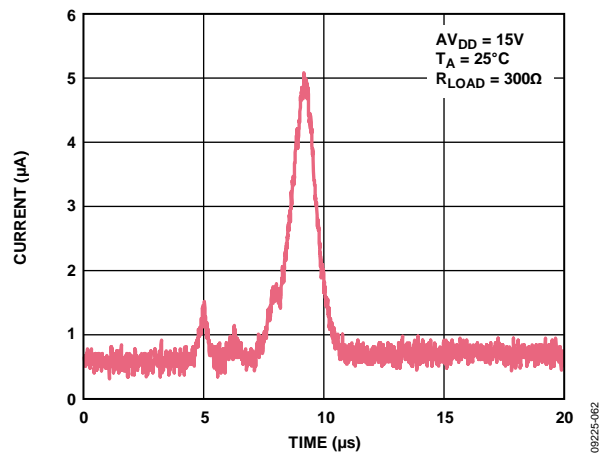


图24. 输出电流与上电时间的关系

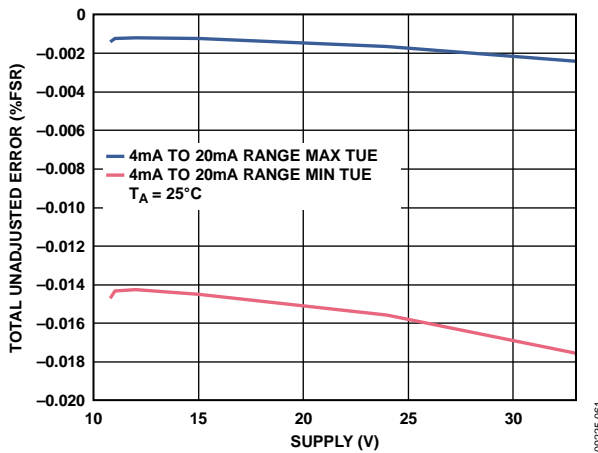


图22. 总不可调整误差与 $V_{DD}$ 的关系(内部 $R_{SET}$ )

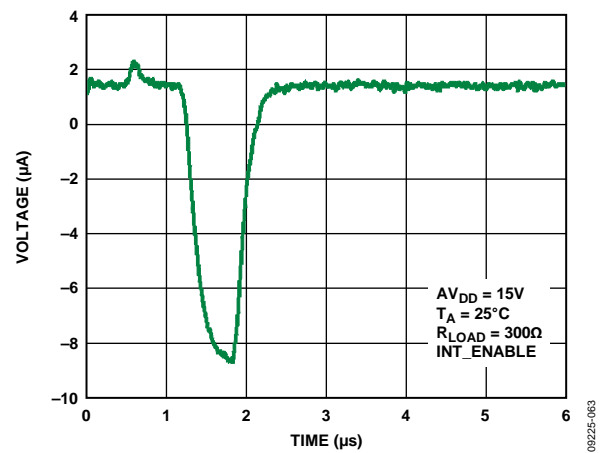


图25. 输出电流与输出使能时间的关系



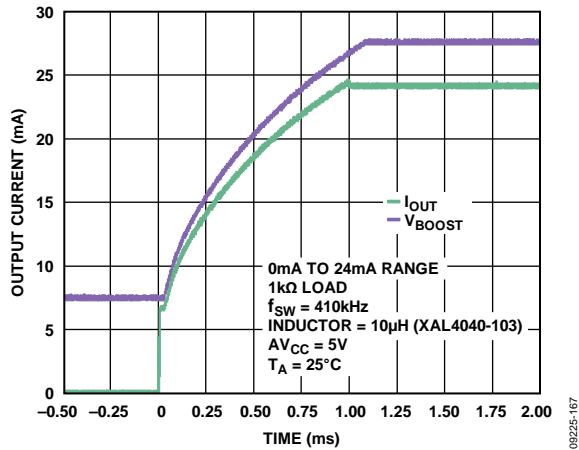


图26. 采用DC-DC转换器时输出电流与 $V_{BOOST\_X}$ 建立时间的关系(见图56)

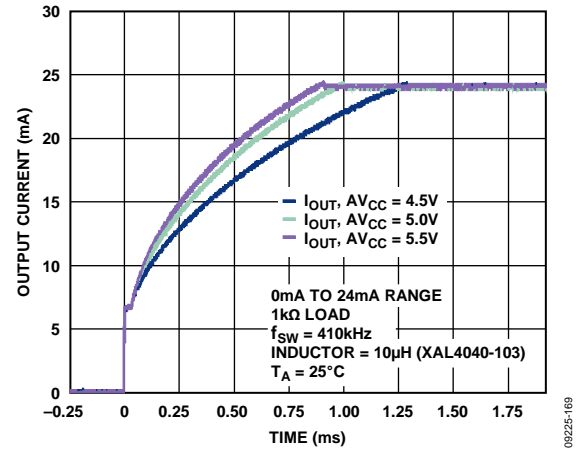


图28. 采用DC-DC转换器时输出电流与建立时间和 $AV_{CC}$ 的关系(见图56)

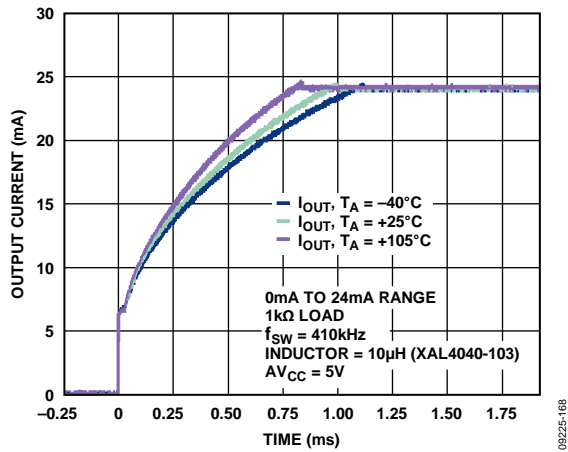


图27. 采用DC-DC转换器时输出电流建立与时间和温度的关系(见图56)

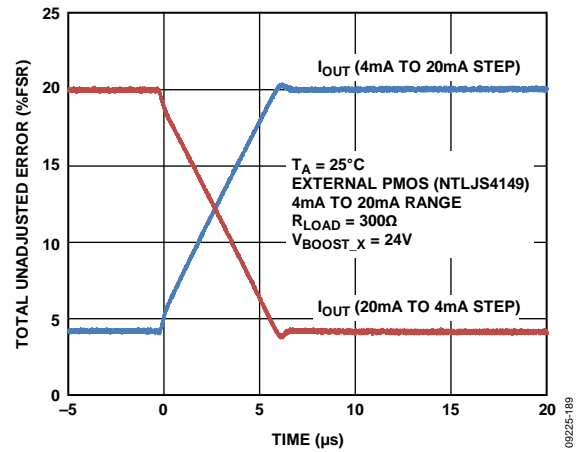


图29. 采用外部PMOS晶体管时的输出电流建立时间

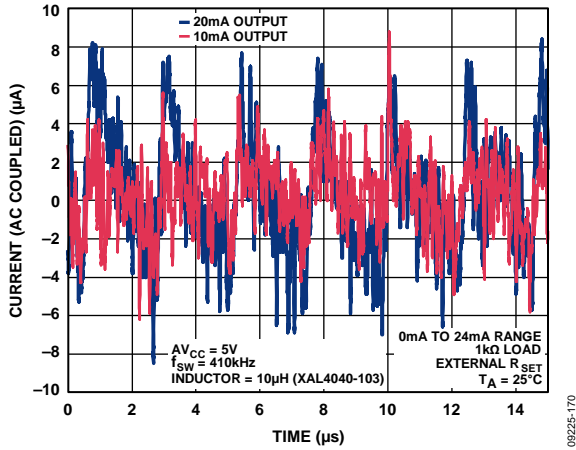


图30. 采用DC-DC转换器时输出电流与时间的关系(见图56)

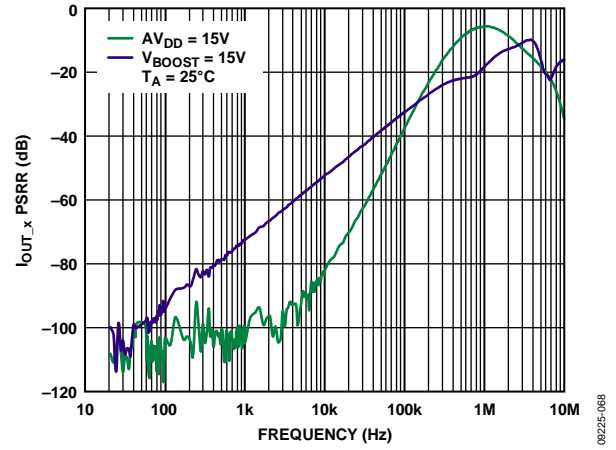


图32.  $I_{OUT,x}$  PSRR与频率的关系

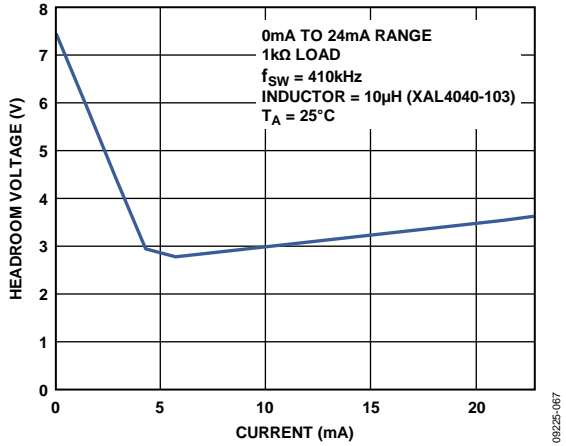


图31. DC-DC转换器裕量与输出电流的关系(见图56)

DC-DC模块

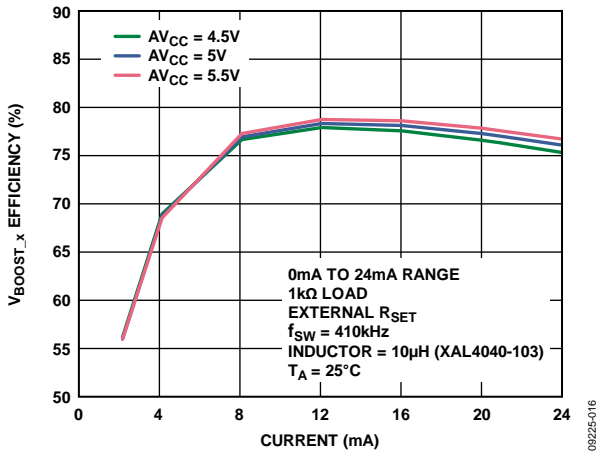


图33.  $V_{BOOST\_x}$  效率与输出电流的关系(见图56)

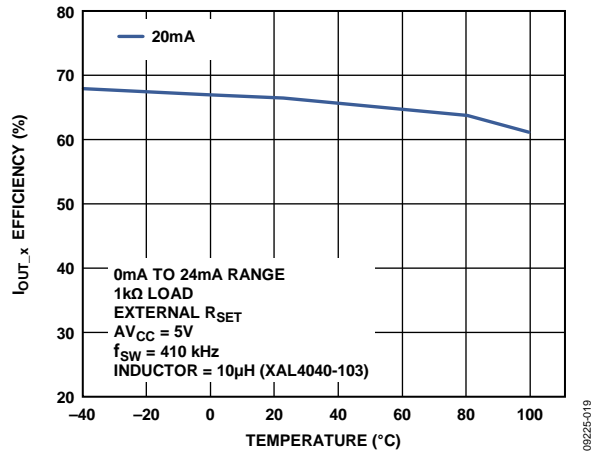


图36. 输出效率与温度的关系(见图56)

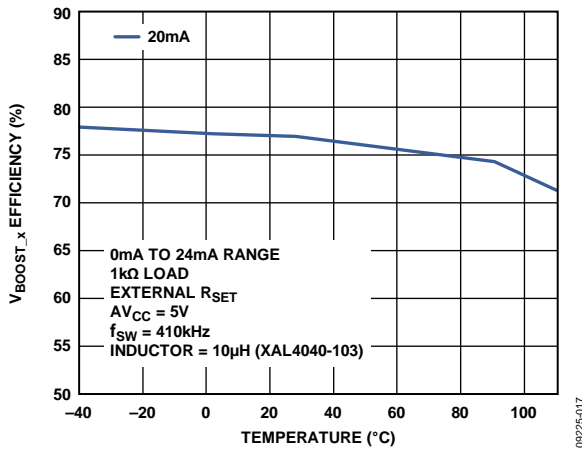


图34.  $V_{BOOST\_x}$  效率与温度的关系(见图56)

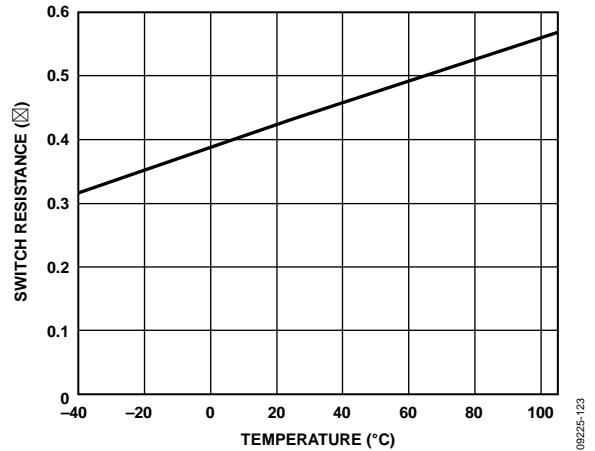


图37. 开关电阻与温度的关系

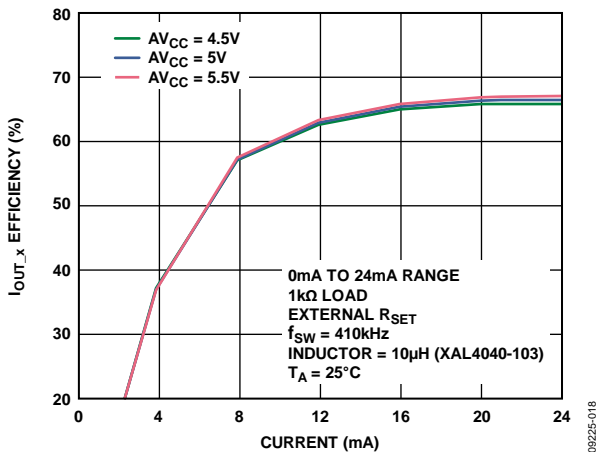


图35. 输出效率与输出电流的关系(见图56)

## 基准电压源

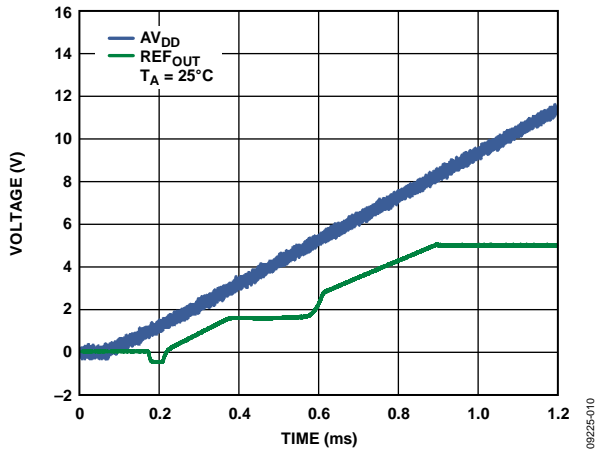


图38.  $REF_{OUT}$ 开启瞬变

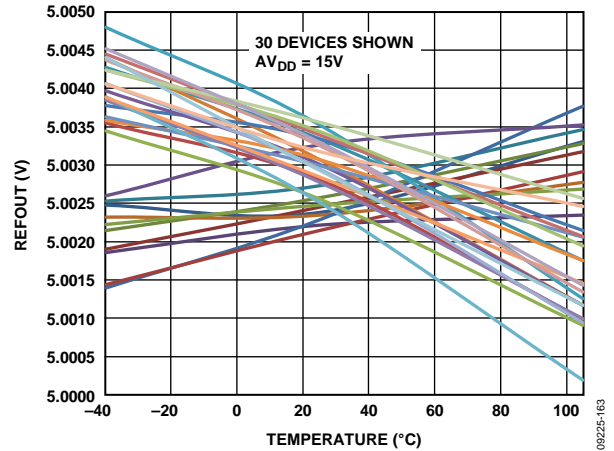


图41.  $REF_{OUT}$ 与温度的关系(将AD5757焊接到PCB时，基准电压会由于封装上的热冲击而发生偏移。平均输出电压偏移为-4 mV。7天后对这些器件进行测量表明，输出电压通常会向接近其初始值的方向回移2 mV，第二次偏移的原因是焊接期间产生的应力得到缓解。)

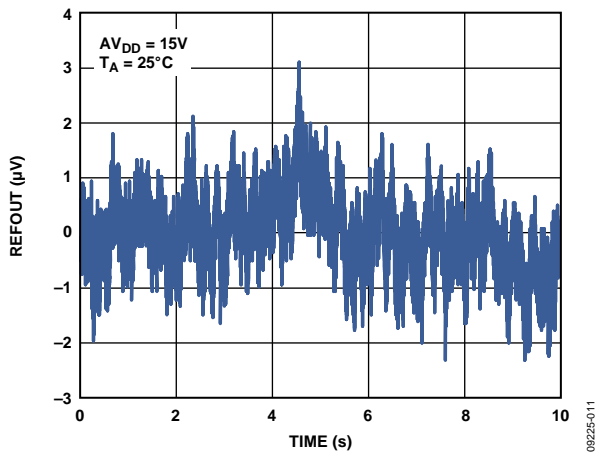


图39.  $REF_{OUT}$ 输出噪声(0.1 Hz至10 Hz带宽)

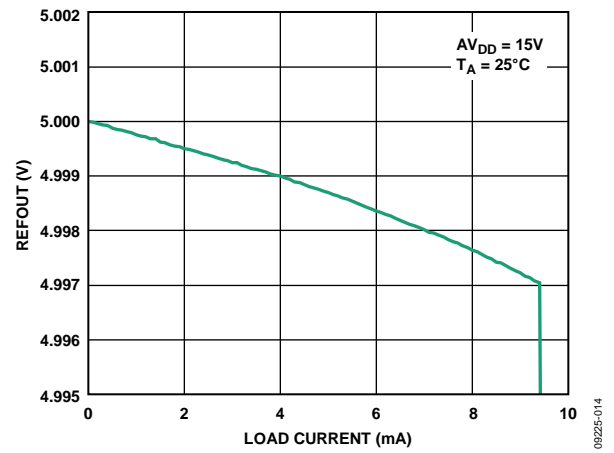


图42.  $REF_{OUT}$ 与负载电流的关系

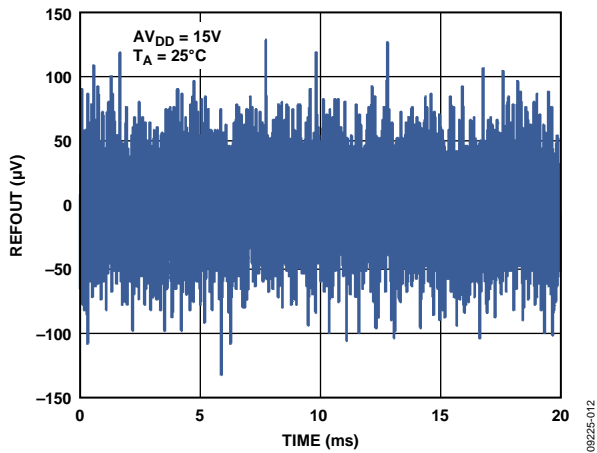


图40.  $REF_{OUT}$ 输出噪声(100 kHz带宽)

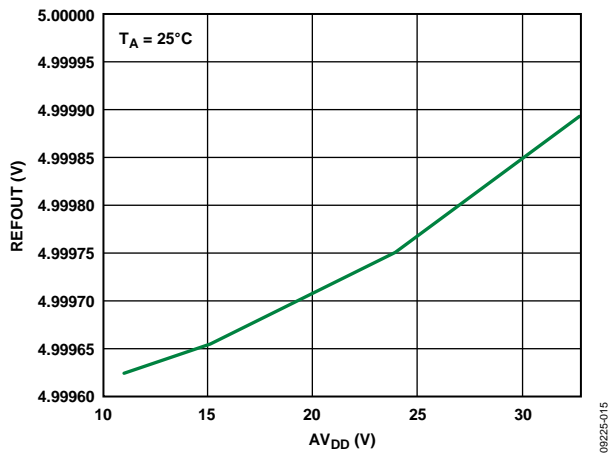


图43.  $REF_{OUT}$ 与电源电压的关系

一般特性

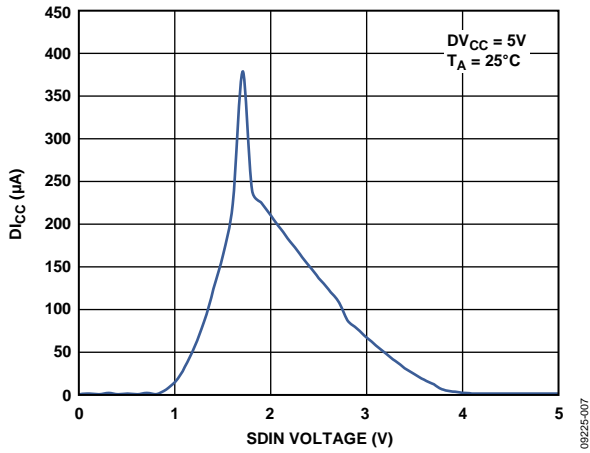


图44.  $D_{I_{CC}}$ 与逻辑输入电压的关系

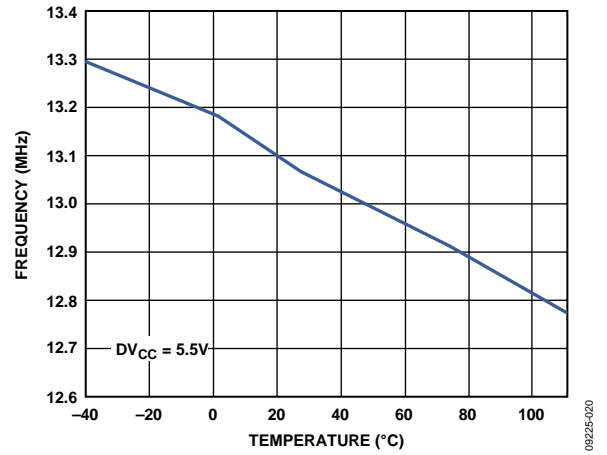


图46. 内部振荡器频率与温度的关系

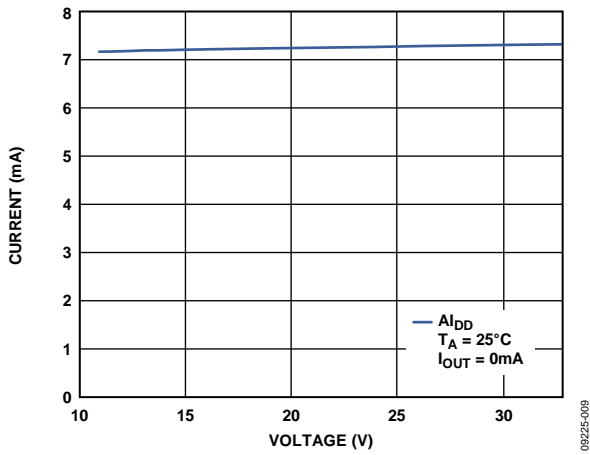


图45.  $A_{I_{DD}}$ 与 $A_{V_{DD}}$ 的关系

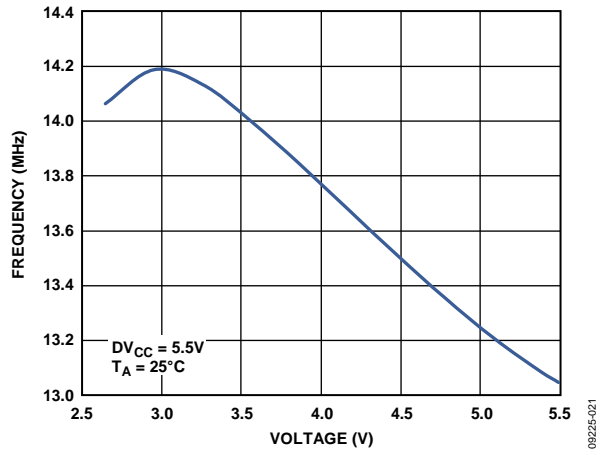


图47. 内部振荡器频率与 $DV_{CC}$ 电源电压的关系

## 术语

### 相对精度或积分非线性(INL)

对于DAC，相对精度或积分非线性是指DAC传递函数与最佳拟合线之间的最大偏差，单位为LSB。图8给出了典型的INL与代码的关系图。

### 差分非线性(DNL)

差分非线性(DNL)是指任意两个相邻码之间所测得变化值与理想的1 LSB变化值之间的差异。最大±1 LSB的额定差分非线性可确保单调性。本DAC通过设计保证单调性。图9所示为典型的DNL与代码的关系图。

### 单调性

如果输出针对数字输入码增加而增加或保持恒定，则DAC具有单调性。AD5757在其整个工作温度范围内都保持单调。

### 失调误差

失调误差是全部DAC寄存器载入0x0000时模拟输出与理想零刻度输出之间的偏差。

### 增益误差

增益误差是衡量DAC量程误差的指标，是DAC传递特性的斜率与理想值的偏差，用%FSR表示。

### 增益TC

衡量增益误差随温度的变化，用ppmFSR/°C表示。

### 满量程误差

满量程误差衡量将满量程码载入DAC寄存器时的输出误差。理想情况下，输出应为满量程 - 1 LSB。满量程误差用满量程范围的百分比(%FSR)表示。

### 满量程TC

满量程TC衡量满量程误差随温度的变化，用ppmFSR/°C表示。

### 总不可调整误差

总不可调整误差(TUE)衡量包括所有误差在内的总输出误差，包括INL误差、失调误差、增量误差、温度和时间，TUE用%FSR表示。

### 直流串扰

直流串扰是一个DAC输出电平响应另一个DAC输出变化发生的直流变化。测量时，一个DAC发生满量程输出变化，同时对另一个以中间刻度输出的DAC进行测量。

### 电流环路顺从电压

输出电流等于编程值时， $I_{OUT\_x}$ 引脚端的最大电压。

### 基准电压热滞

基准电压源热迟滞是指+25°C时测得的输出电压与经历一个温度周期(从+25°C到-40°C再到+105°C，然后回到+25°C)后再次在同一温度测得的输出电压之差。热滞针对第一和第二温度周期而规定，单位为ppm。

### 上电毛刺能量

上电毛刺能量是AD5757上电时注入模拟输出的脉冲，它规定为毛刺的面积，用nV-sec表示(参见图24)。

### 电源抑制比(PSRR)

PSRR表示DAC的输出如何受电源电压变化影响。

### 基准电压TC

基准电压TC衡量基准输出电压随温度的变化，用ppm/°C表示。

### 电压调整率

电压调整率是由额定电源电压变化所致的基准输出电压变化，用ppm/V表示。

### 负载调整率

负载调整率是由额定负载电流变化所致的基准输出电压变化，用ppm/mA表示。

### DC-DC转换器裕量

指电流输出端所需电压与DC-DC转换器所提供电压之间的偏差。参见图31。

### 输出效率

$$\frac{I_{OUT}^2 \times R_{LOAD}}{AV_{CC} \times AI_{CC}}$$

指传递至通道负载的功率与传递至通道DC-DC输入端的功率之间的关系。

### $V_{BOOST\_x}$ 效率

$$\frac{I_{OUT} \times V_{BOOST\_x}}{AV_{CC} \times AI_{CC}}$$

指传递至通道 $V_{BOOST\_x}$ 电源的功率与传递至通道DC-DC输入端的功率之间的关系。 $V_{BOOST\_x}$ 静态电流被认为是DC-DC转换器损耗的一部分。

## 工作原理

AD5757是设计用于满足工业过程控制应用需要的四通道、精密数字-电流环路转换器，提供高精度、完全集成、低成本、单芯片解决方案，用于产生电流环路输出。可用电流输出范围为：0 mA至20 mA、0 mA至24 mA和4 mA至20 mA。用户可通过DAC控制寄存器选择所需输出配置。

在电流模式下，片内动态电源控制功能可以最大限度地降低封装功耗。

### DAC架构

AD5757的DAC内核架构包含两个匹配DAC部分。图48给出了简化电路图。16位数据字的高4位MSB解码后，可驱动E1到E15的15个开关。每个开关将15个匹配电阻之一连接到地或基准电压缓冲输出。数据字的其余12位驱动12位电压模式R-2R梯形网络的开关S0至S11。

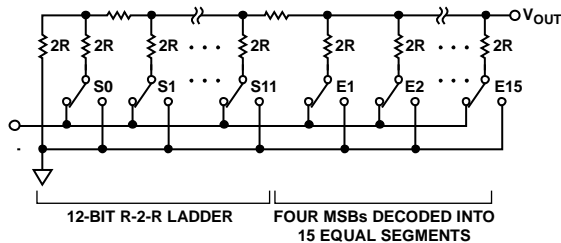


图48. DAC梯形结构

DAC内核的电压输出转换为电流(见图49)，然后镜像至供电轨，这样在该应用中，将只出现一个电流源输出。电流输出端由 $V_{BOOST\_x}$ 供电。

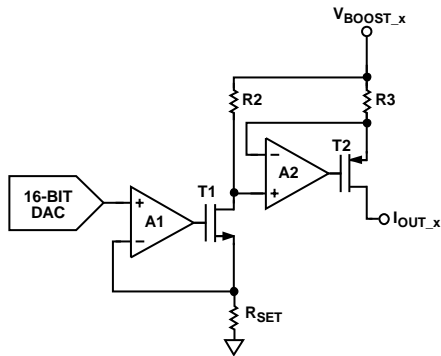


图49. 电压-电流转换电路

### 基准电压缓冲

AD5757可以采用外部或内部基准电压源工作，基准电压输入要求5 V的基准电压源，才能达到额定性能。输入电压先经缓冲，然后再施加于DAC。

### AD5757的上电状态

AD5757上电时， $I_{OUT\_x}$ 引脚处于三态模式。

器件上电或复位后，建议等待100  $\mu$ s或更长时间再写入器件，为内部校准腾出时间。

### 串行接口

AD5757由多功能三线式串行接口控制，能够以最高30 MHz的时钟速率工作，并与SPI、QSPI、MICROWIRE、DSP接口标准兼容。数据编码始终为标准二进制。

### 输入移位寄存器

输入移位寄存器为24位宽。数据在串行时钟输入SCLK的控制下以MSB优先方式作为24位字载入器件。数据在SCLK的下降沿读入。

如果使能分组差错校验(PEC，参见“产品特性”部分)，必须向AD5757再写入8位，使串行接口达32位。

DAC输出可以通过两种方式更新：单独更新或同时更新所有DAC。

### DAC单独更新

此模式下， $\overline{LDAC}$ 在数据输入DAC数据寄存器时保持低电平。寻址的DAC输出在 $\overline{SYNC}$ 的上升沿更新。时序信息参见表3和图3。

### 同时更新所有DAC

在此模式下， $\overline{LDAC}$ 在数据输入DAC数据寄存器时保持高电平。在 $\overline{LDAC}$ 变成高电平后，仅各通道DAC数据寄存器的第一次写入有效。在 $\overline{LDAC}$ 保持高电平期间，任何后续写入都被忽略，尽管它们会载入DAC数据寄存器。在拉高 $\overline{SYNC}$ 后，通过拉低 $\overline{LDAC}$ 可以更新所有DAC输出。

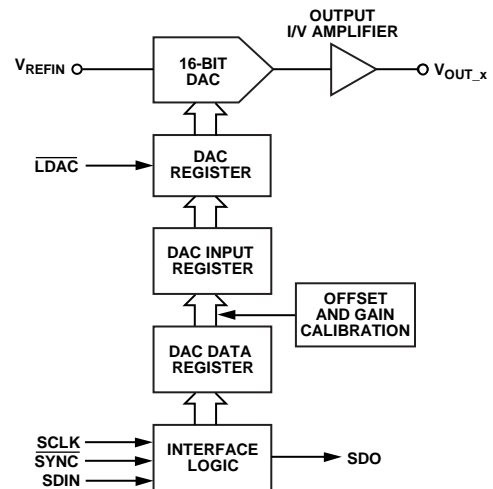


图50. 单个DAC通道输入加载电路的简化串行接口

# AD5757

## 传递函数

针对0 mA至20 mA、0 mA至24 mA和4 mA至20 mA电流输出范围，输出电流分别表示为：

$$I_{OUT} = \left[ \frac{20 \text{ mA}}{2^N} \right] \times D$$

$$I_{OUT} = \left[ \frac{24 \text{ mA}}{2^N} \right] \times D$$

$$I_{OUT} = \left[ \frac{16 \text{ mA}}{2^N} \right] \times D + 4 \text{ mA}$$

其中：

$D$ 是载入DAC的代码的十进制等效值。

$N$ 是DAC的位分辨率。



## 寄存器

表6概要介绍了AD5757的寄存器。

**表6. AD5757的数据、控制和回读寄存器**

寄存器	描述
数据	
DAC数据寄存器(×4)	用于向各DAC通道写入一个DAC代码。AD5757数据位 = D15至D0。共有四个DAC数据寄存器，每个DAC通道一个。
增益寄存器(×4)	用于对每个通道进行增益调整编程。AD5757数据位 = D15至D0。共有四个增益寄存器，每个DAC通道一个。
失调寄存器(×4)	用于对每个通道进行失调调整编程。AD5757数据位 = D15至D0。共有四个失调寄存器，每个DAC通道一个。
清零代码寄存器(×4)	用于对每个通道进行清零代码编程。AD5757数据位 = D15至D0。共有四个清零代码寄存器，每个DAC通道一个。
控制	
主控制寄存器	用于配置器件实现主要操作。设置的功能包括：在写入期间回读状态；同时使能所有通道的输出；同时使所有DC-DC转换器模块上电；使能并设置看门狗定时器的条件。更多详情参见“产品特性”部分。
软件寄存器	有三种功能：执行复位；切换用户位；以及用作看门狗定时器功能的组成部分，以检验数据通信操作是否正确。
压摆率控制寄存器(×4)	用于对输出压摆率进行编程。共有四个压摆率控制寄存器，每个通道一个。
DAC控制寄存器(×4)	这些寄存器用于控制以下功能： 设置输出范围，如4 mA至20 mA等。 设置是否使用内部/外部检测电阻。 使能/禁用通道以便清零。 使能/禁用每个通道的内部电路。 使能/禁用每个通道的输出。 对各通道的DC-DC转换器上电。 共有四个DAC控制寄存器，每个DAC通道一个。
DC-DC控制寄存器	用于设置DC-DC控制参数。可以控制DC-DC最大电压、相位和频率。
回读	
状态寄存器	包含故障信息和用户切换位。

## 正确写入/使能输出的编程序列

若要在上电条件下正确写入和设置器件，请遵循以下操作顺序：

1. 初始上电后执行硬件或软件复位。
2. 必须配置DC-DC转换器电源模块。设置DC-DC开关频率、允许的最大输出电压和四个DC-DC通道的时钟相位。
3. 配置每个通道的DAC控制寄存器。选择输出范围，使能DC-DC转换器模块(DC\_DC位)。此时可以配置其他控制位。设置INT\_ENABLE位，但不应设置输出使能位(OUTEN)。
4. 将所需代码写入DAC数据寄存器。这就在内部执行了一次全面的DAC校准。进入第5步之前至少应等待200 μs，以便降低输出毛刺。
5. 再次写入DAC控制寄存器，使能输出(设置OUTEN位)。

图51给出了此序列的流程图。

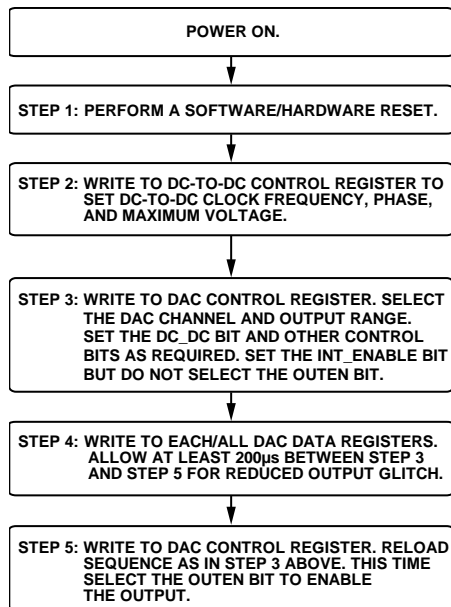


图51. 正确使能输出的编程序列

## 更改和重新编程范围

更改范围时，应按照“正确写入/使能输出的编程序列”部分的操作顺序执行。建议在禁用输出前将范围设为零刻度。由于已经选择了DC-DC开关频率、最大电压和相位，因而现在无需对它们重新编程。图52给出了此序列的流程图。

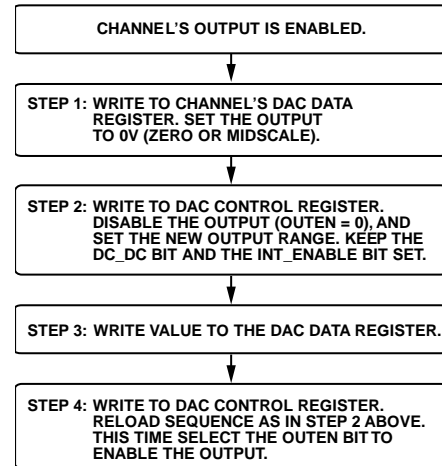


图52. 更改输出范围的步骤

**数据寄存器**

输入寄存器为24位宽。当PEC使能时，输入寄存器为32位宽，最后8位对应于PEC代码(有关PEC的更多信息参见“分组错误校验”部分)。写入数据寄存器时，必须采用表7中的格式。

**DAC数据寄存器**

写入AD5757 DAC数据寄存器时，D15至D0位用于DAC数据位。表9所示为寄存器格式，表8说明了Bit D23至Bit D16的功能。

**表7. 写入数据寄存器**

MSB							LSB	
D23	D22	D21	D20	D19	D18	D17	D16	D15至D0
R/W	DUT_AD1	DUT_AD0	DREG2	DREG1	DREG0	DAC_AD1	DAC_AD0	数据

**表8. 输入寄存器解码**

Bit	描述			
R/W	表示对寻址寄存器的读或写操作。			
DUT_AD1, DUT_AD0	与外部引脚、AD1和AD0配合使用，以确定系统控制器要寻址的AD5757器件。使用PEC时，不建议将AD1和AD0均接低电平(参见“分组差错校验”部分)。			
	DUT_AD1	DUT_AD0	功能	
	0	0	对引脚AD1 = 0、AD0 = 0的器件进行寻址	
	0	1	对引脚AD1 = 0、AD0 = 1的器件进行寻址	
	1	0	对引脚AD1 = 1、AD0 = 0的器件进行寻址	
	1	1	对引脚AD1 = 1、AD0 = 1的器件进行寻址	
DREG2, DREG1, DREG0	选择写入数据寄存器还是控制寄存器。如果选择写入控制寄存器，则需进一步对CREG位(见表16)进行解码，以选择具体的控制寄存器，详情如下所示。			
	DREG2	DREG1	DREG0	功能
	0	0	0	写入DAC数据寄存器(单个通道写入)
	0	1	0	写入增益寄存器
	0	1	1	写入增益寄存器(所有DAC)
	1	0	0	写入失调寄存器
	1	0	1	写入失调寄存器(所有DAC)
	1	1	0	写入清零代码寄存器
	1	1	1	写入控制寄存器
DAC_AD1, DAC_AD0	这些位用于DAC通道解码。			
	DAC_AD1	DAC_AD0	DAC通道/寄存器地址	
	0	0	DAC A	
	0	1	DAC B	
	1	0	DAC C	
	1	1	DAC D	
	X	X	如果与执行的操作无关，则可忽略。	

**表9. DAC数据寄存器编程**

MSB							LSB	
D23	D22	D21	D20	D19	D18	D17	D16	D15至D0
R/W	DUT_AD1	DUT_AD0	DREG2	DREG1	DREG0	DAC_AD1	DAC_AD0	DAC数据

# AD5757

## 增益寄存器

增益寄存器为16位寄存器，如表10所示，允许用户以1 LSB步长调整各个通道的增益。这通过将DREG[2:0]位设为010来实现。将DREG[2:0]位设为011，可以同时对所有四个DAC通道写入相同的增益码。增益寄存器采用标准二进制编码，如表11表示。增益寄存器中的默认代码为0xFFFF。理论上，可以在整个输出范围内调节增益。实际上，建议的最大增益调整为编程范围的50%左右，以保持精度。更多信息请参见“数字失调和增益控制”部分。

表10. 增益寄存器编程

R/W	DUT_AD1	DUT_AD0	DREG2	DREG1	DREG0	DAC_AD1	DAC_AD0	D15至D0
0	器件地址		0	1	0	DAC通道地址		增益调整

表11. 增益寄存器

增益调整	G15	G14	G13	G12 to G4	G3	G2	G1	G0
+65,535 LSBs	1	1	1	1	1	1	1	1
+65,534 LSBs	1	1	1	1	1	1	0	0
...	...	...	...	...	...	...	...	...
1 LSB	0	0	0	0	0	0	0	1
0 LSBs	0	0	0	0	0	0	0	0

表12. 失调寄存器编程

R/W	DUT_AD1	DUT_AD0	DREG2	DREG1	DREG0	DAC_AD1	DAC_AD0	D15至D0
0	器件地址		1	0	0	DAC通道地址		失调调整

表13. 失调寄存器选项

失调调整	OF15	OF14	OF13	OF12至OF4	OF3	OF2	OF1	OF0
+32,767 LSBs	1	1	1	1	1	1	1	1
+32,766 LSBs	1	1	1	1	1	1	0	0
...	...	...	...	...	...	...	...	...
无调整(默认)	1	0	0	0	0	0	0	0
...	...	...	...	...	...	...	...	...
-32,767 LSBs	0	0	0	0	0	0	0	0
-32,768 LSBs	0	0	0	0	0	0	0	0

表14. 清零代码寄存器编程

R/W	DUT_AD1	DUT_AD0	DREG2	DREG1	DREG0	DAC_AD1	DAC_AD0	D15至D0
0	器件地址		1	1	0	DAC通道地址		清零代码

## 失调寄存器

失调寄存器为16位寄存器，如表12所示，允许用户以1 LSB步长在-32,768 LSB至+32,767 LSB的范围内调整各个通道的失调。这通过将DREG[2:0]位设为100来实现。将DREG[2:0]位设为101，可以同时对所有四个DAC通道写入相同的失调码。失调寄存器采用标准二进制编码，如表13表示。失调寄存器的默认代码为0x8000，它使输出被编程为零失调。更多信息请参见“数字失调和增益控制”部分。

## 清零代码寄存器

清零代码寄存器为16位寄存器，允许用户设置各个通道的清零值，如表14所示。可以通过软件设定在CLEAR引脚被激活时使能或禁用哪些通道被清零。默认清零代码为0x0000。更多信息请参见“异步清零”部分。

## 控制寄存器

写入控制寄存器时，必须采用表15所示的格式。若要了解Bit D23至Bit D16的配置情况，请参见表8。将DREG [2:0]位设为111，然后按照表16把CREG[2:0]位设为相应寄存器的解码地址，就可以对控制寄存器进行寻址。这些CREG位在不同的控制寄存器之间进行选择。

**表15. 写入控制寄存器**

MSB										LSB	
D23	D22	D21	D20	D19	D18	D17	D16	D15	D14	D13	D12至D0
R/W	DUT_AD1	DUT_AD0	1	1	1	DAC_AD1	DAC_AD0	CREG2	CREG1	CREG0	数据

**表16. 寄存器访问解码**

CREG2 (D15)	CREG1 (D14)	CREG0 (D13)	功能
0	0	0	压摆率控制寄存器(每个通道一个)
0	0	1	主控制寄存器
0	1	0	DAC控制寄存器(每个通道一个)
0	1	1	DC-DC控制寄存器
1	0	0	软件寄存器

**表17. 主控制寄存器编程**

MSB											LSB	
D15	D14	D13	D12	D11	D10	D9	D8	D7	D6	D5	D4	D3至D0
0	0	1	0	STATREAD	EWD	WD1	WD0	X <sup>1</sup>	X <sup>1</sup>	OUTEN_ALL	DCDC_ALL	X <sup>1</sup>

<sup>1</sup> X = 无关位。

**表18. 主控制寄存器功能**

Bit	描述															
STATREAD	在写入操作中使能状态回读。参见“产品特性”部分。 STATREAD = 1, 使能。 STATREAD = 0, 禁用(默认)。															
EWD	使能看门狗定时器。更多详情参见“产品特性”部分。 EWD = 1, 使能看门狗。 EWD = 0, 禁用看门狗(默认)。															
WD1, WD0	超时选择位。用于选择看门狗定时器的超时周期。 <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th>WD1</th> <th>WD0</th> <th>超时周期(ms)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>5</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>10</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>100</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>200</td> </tr> </tbody> </table>	WD1	WD0	超时周期(ms)	0	0	5	0	1	10	1	0	100	1	1	200
WD1	WD0	超时周期(ms)														
0	0	5														
0	1	10														
1	0	100														
1	1	200														
OUTEN_ALL	同时使能全部4个DAC上的输出。 在DAC控制寄存器中使用OUTEN位时，请勿使用OUTEN_ALL位。															
DCDC_ALL	设置时，同时对全部4个通道上的DC-DC转换器上电。 若要关断DC-DC转换器，必须首先禁用所有通道输出。 在DAC控制寄存器中使用DC_DC位时，请勿使用DCDC_ALL位。															

# AD5757

## DAC控制寄存器

DAC控制寄存器用于配置各DAC通道。DAC控制寄存器选项如表19和表20所示。

**表19. DAC控制寄存器编程**

D15	D14	D13	D12	D11	D10	D9	D8	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
0	1	0	X <sup>1</sup>	X <sup>1</sup>	X <sup>1</sup>	X <sup>1</sup>	INT_ENABLE	CLR_EN	OUTEN	RSET	DC_DC	X <sup>1</sup>	R2	R1	R0

<sup>1</sup> X = 无关位。

**表20. DAC控制寄存器功能**

Bit	描述																
INT_ENABLE	使所选通道的DC-DC转换器、DAC和内部放大器上电。不会使能输出。只能针对各个通道进行设置。建议设置该位并允许200 μs以上的延迟，然后再使能输出，因为这样可以减少输出使能毛刺。该毛刺的曲线参见图25。																
CLR_EN	基于通道的清零使能位。决定相应的通道在CLEAR引脚激活时是否清零。 CLR_EN = 1，器件清零时通道清零。 CLR_EN = 0，器件清零时通道不清零(默认)。																
OUTEN	使能/禁用所选输出通道。 OUTEN = 1，使能通道。 OUTEN = 0，禁用通道(默认)。																
RSET	为所选DAC通道选择内部或外部电流检测电阻。 RSET = 0，选择外部电阻(默认)。 RSET = 1，选择内部电阻。																
DC_DC	使所选通道的DC-DC转换器上电。 DC_DC = 1，使DC-DC转换器上电。 DC_DC = 0，使DC-DC转换器关断(默认)。 允许按通道上电/关断DC-DC转换器。若要关断DC-DC转换器，OUTEN和INT_ENABLE位也必须设为0。 也可利用主控制寄存器中的DCDC_ALL位，同时使所有DC-DC转换器上电。																
R2, R1, R0	选择要使能的输出范围。 <table border="1" data-bbox="245 1087 1482 1213"> <thead> <tr> <th>R2</th> <th>R1</th> <th>R0</th> <th>所选输出范围</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>电流范围：4 mA至20 mA</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>电流范围：0 mA至20 mA</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>电流范围：0 mA至24 mA</td> </tr> </tbody> </table>	R2	R1	R0	所选输出范围	1	0	0	电流范围：4 mA至20 mA	1	0	1	电流范围：0 mA至20 mA	1	1	0	电流范围：0 mA至24 mA
R2	R1	R0	所选输出范围														
1	0	0	电流范围：4 mA至20 mA														
1	0	1	电流范围：0 mA至20 mA														
1	1	0	电流范围：0 mA至24 mA														

**软件寄存器**

软件寄存器有三种功能：一是允许用户对器件执行软件复位；二是可用于设置状态寄存器中的切换位D11；三是用作看门狗功能(使能时)的一部分，用于确保MCU与AD5757之间的通信不丢失，并且数据路径线路正常工作(即SDIN、SCLK和SYNC)。

当看门狗功能使能时，用户必须在超时周期内将0x195写入软件寄存器。如果未在超时周期内收到该命令，则ALERT引脚将显示故障条件。该命令仅在看门狗定时器功能使能时才需要。

**DC-DC控制寄存器**

DC-DC控制寄存器允许用户控制DC-DC开关频率和相位，以及最大可用的DC-DC输出电压。DC-DC控制寄存器选项如表23和表24所示。

**表21. 软件寄存器编程**

MSB				LSB
D15	D14	D13	D12	D11至D0
1	0	0	用户编程	复位代码/SPI代码

**表22. 软件寄存器功能**

Bit	描述	
用户编程	该位映射到状态寄存器的Bit D11。当该位设为1时，状态寄存器的Bit D11被设为1。同样，当D12设为0时，状态寄存器的Bit D11也被设为0。该功能可用于确保SPI引脚正常工作，其方法是将已知位值写入该寄存器，然后从状态寄存器回读相应的位。	
复位代码/SPI代码	<b>选项</b>	<b>描述</b>
	复位代码 SPI代码	将0x555写入D[11:0]，AD5757就会复位。 如果看门狗定时器功能使能，则必须在设置的超时周期内将0x195写入软件寄存器(D11至D0)。

**表23. DC-DC控制寄存器编程**

MSB						LSB	
D15	D14	D13	D12至D7	D6	D5至D4	D3至D2	D1至D0
0	1	1	X <sup>1</sup>	DC-DC Comp	DC-DC phase	DC-DC Freq	DC-DC MaxV

<sup>1</sup> X = 无关位。

**表24. DC-DC控制寄存器选项**

Bit	描述
DC-DC Comp	在DC-DC转换器的内部与外部补偿电阻之间做出选择。更多信息，请参见“产品特性”部分中的“DC-DC转换器补偿电容”和“AI <sub>CC</sub> 电源要求—压摆率”部分。 0 = 选择内部150 kΩ补偿电阻(默认)。 1 = 旁路DC-DC转换器的内部补偿电阻。该模式下，必须使用一个外部DC-DC补偿电阻；该电阻在COMP <sub>DCDC_x</sub> 引脚处与10 nF DC-DC接地补偿电容串联。通常情况下，推荐使用一个50 kΩ左右的电阻。
DC-DC Phase	用户可编程的DC-DC转换器相位(通道间)。 00 = 所有DC-DC转换器的时钟沿相同(默认)。 01 = 通道A和通道B的时钟沿相同，通道C和通道D的时钟沿相反。 10 = 通道A和通道C的时钟沿相同，通道B和通道D的时钟沿相反。 11 = 通道A、通道B、通道C和通道D的时钟沿彼此错相90°。
DC-DC Freq	DC-DC开关频率，由内部13 MHz振荡器分频(参见图46和图47)。 00 = 250 ± 10% kHz。 01 = 410 ± 10% kHz(默认)。 10 = 650 ± 10% kHz。
DC-DC MaxV	DC-DC转换器提供的最大允许V <sub>BOOST_x</sub> 电压。 00 = 23 V + 1 V/-1.5 V(默认)。 01 = 24.5 V ± 1 V。 10 = 27 V ± 1 V。 11 = 29.5 V ± 1V。

# AD5757

## 压摆率控制寄存器

该寄存器用于对所选DAC通道的压摆率控制进行编程。压摆率控制以每通道为基础进行使能/禁用和编程。更多信息参见表25和“数字压摆率控制”部分。

## 回读操作

回读模式通过在串行输入寄存器写操作时设置 $\overline{R/W}$  bit = 1来调用。表26列出了与回读操作相关的各位。DUT\_AD1和DUT\_AD0位与RD[4:0]位共同选择要读取的寄存器。写序列中其余的数据位则与之无关。在下次SPI传输操作中(见图4), SDO输出端的数据包含之前寻址寄存器的数据。此第二SPI传输操作要么是一个请求命令, 请求在第三数据传输操作中读取另一个寄存器, 要么是无操作命令。

令。DUT\_AD[1:0] = 00的无操作命令是0x1CE000, 对于其他DUT地址, 相应地设置Bit D22和Bit D21。

## 回读示例

为了回读AD5757上1号器件通道A的增益寄存器, 必须按以下顺序执行:

1. 将0xA80000写入AD5757输入寄存器。这将AD5757 1号器件地址配置为读取模式, 同时选中通道A的增益寄存器。从D15至D0的所有数据位都是无关位。
2. 然后写入另一个读取命令或无操作命令(0x3CE000)。在此命令期间, 来自通道A增益寄存器的数据在SDO线路上逐个输出。

**表25. 压摆率控制寄存器编程**

D15	D14	D13	D12	D11至D7	D6至D3	D2至D0
0	0	0	SREN	X <sup>1</sup>	SR_CLOCK	SR_STEP

<sup>1</sup> X = 无关位。

**表26. 读操作的输入移位寄存器内容**

D23	D22	D21	D20	D19	D18	D17	D16	D15至D0
R/W	DUT_AD1	DUT_AD0	RD4	RD3	RD2	RD1	RD0	X <sup>1</sup>

<sup>1</sup> X = 无关位。

**表27. 读取地址解码**

RD4	RD3	RD2	RD1	RD0	功能
0	0	0	0	0	读取DAC A数据寄存器
0	0	0	0	1	读取DAC B数据寄存器
0	0	0	1	0	读取DAC C数据寄存器
0	0	0	1	1	读取DAC D数据寄存器
0	0	1	0	0	读取DAC A控制寄存器
0	0	1	0	1	读取DAC B控制寄存器
0	0	1	1	0	读取DAC C控制寄存器
0	0	1	1	1	读取DAC D控制寄存器
0	1	0	0	0	读取DAC A增益寄存器
0	1	0	0	1	读取DAC B增益寄存器
0	1	0	1	0	读取DAC C增益寄存器
0	1	0	1	1	读取DAC D增益寄存器
0	1	1	0	0	读取DAC A失调寄存器
0	1	1	0	1	读取DAC B失调寄存器
0	1	1	1	0	读取DAC C失调寄存器
0	1	1	1	1	读取DAC D失调寄存器
1	0	0	0	0	清零DAC A代码寄存器
1	0	0	0	1	清零DAC B代码寄存器
1	0	0	1	0	清零DAC C代码寄存器
1	0	0	1	1	清零DAC D代码寄存器
1	0	1	0	0	DAC A压摆率控制寄存器
1	0	1	0	1	DAC B压摆率控制寄存器
1	0	1	1	0	DAC C压摆率控制寄存器
1	0	1	1	1	DAC D压摆率控制寄存器
1	1	0	0	0	读取状态寄存器
1	1	0	0	1	读取主控制寄存器
1	1	0	1	0	读取DC-DC控制寄存器



**状态寄存器**

状态寄存器属于只读寄存器，包含故障信息以及斜坡有效位和用户切换位。通过设置主控制寄存器中的STATREAD

位，可以在每个写序列中通过SDO引脚回读状态寄存器的内容。如果不设置STATREAD位，可以利用正常回读操作读取状态寄存器。

**表28. 状态寄存器解码**

MSB													LSB		
D15	D14	D13	D12	D11	D10	D9	D8	D7	D6	D5	D4	D3	D2	D1	D0
DC-DCD	DC-DCC	DC-DCB	DC-DCA	User toggle	PEC error	Ramp active	Over TEMP	X <sup>1</sup>	X <sup>1</sup>	X <sup>1</sup>	X <sup>1</sup>	I <sub>OUT_D</sub> fault	I <sub>OUT_C</sub> fault	I <sub>OUT_B</sub> fault	I <sub>OUT_A</sub> fault

<sup>1</sup> X = 无关位。

**表29. 状态寄存器选项**

Bit	描述
DC-DCD	如果通道D的DC-DC转换器无法保持顺从电压(可能达到 $V_{Max}$ 电压)，则该位置1。这种情况下，I <sub>OUT_D</sub> 故障位同时置1。有关该位在这种条件下的详细操作说明，参见“DC-DC转换器 $V_{Max}$ 功能”部分。
DC-DCC	如果通道C的DC-DC转换器无法保持顺从电压(可能达到 $V_{Max}$ 电压)，则该位置1。这种情况下，I <sub>OUT_C</sub> 故障位同时置1。有关该位在这种条件下的详细操作说明，参见“DC-DC转换器 $V_{Max}$ 功能”部分。
DC-DCB	如果通道B的DC-DC转换器无法保持顺从电压(可能达到 $V_{Max}$ 电压)，则该位置1。这种情况下，I <sub>OUT_B</sub> 故障位同时置1。有关该位在这种条件下的详细操作说明，参见“DC-DC转换器 $V_{Max}$ 功能”部分。
DC-DCA	如果通道A的DC-DC转换器无法保持顺从电压(可能达到 $V_{Max}$ 电压)，则该位置1。这种情况下，I <sub>OUT_A</sub> 故障位同时置1。有关该位在这种条件下的详细操作说明，参见“DC-DC转换器 $V_{Max}$ 功能”部分。
User toggle	用户切换位。该位通过软件寄存器置1或清0。必要时，该位可用于校验数据通信。
PEC Error	表示通过SPI接口接收到的最后一个数据字存在PEC错误。
Ramp Active	当任一输出通道出现压摆时(至少在一个通道上使能压摆率控制)，该位置1。
Over TEMP	当AD5757内核温度超过约150°C时，该位置1。
I <sub>OUT_D</sub> Fault	如果I <sub>OUT_D</sub> 引脚上检测到故障，则该位置1。
I <sub>OUT_C</sub> Fault	如果I <sub>OUT_C</sub> 引脚上检测到故障，则该位置1。
I <sub>OUT_B</sub> Fault	如果I <sub>OUT_B</sub> 引脚上检测到故障，则该位置1。
I <sub>OUT_A</sub> Fault	如果I <sub>OUT_A</sub> 引脚上检测到故障，则该位置1。

## 产品特性

### 输出故障

AD5757配有一个FAULT引脚，该引脚属于低电平有效开漏输出引脚，允许数个AD5757器件一起连接到一个上拉电阻，用于检测全局故障。下列任何一种情况都会使FAULT引脚强制有效：

- 由于采用开环电路或电源电压不足， $I_{OUT,x}$ 端的电压试图升至顺从电压范围以上。产生故障输出的内部电路避免使用具有窗口限值的比较器，因为这样需要在FAULT输出变为有效之前产生一个实际的输出错误。事实上，该信号是在输出级中的内部放大器的剩余驱动能力小于约1V时产生。因此，FAULT输出在快要达到顺从电压限值之前就会变为有效。
- 因分组差错校验(PEC)失败而检测到接口错误。参见“分组差错校验”部分。
- 如果AD5757的内核温度超过约150°C。

状态寄存器的 $I_{OUT,x}$ 故障、PEC错误和过温位与FAULT输出相配合，帮助用户了解是哪一种故障条件导致FAULT输出激活。

### 数字失调和增益控制

每个DAC通道都有一个增益(M)寄存器和一个失调(C)寄存器，用于消除整个信号链的增益和失调误差。DAC数据寄存器的数据通过数字乘法器和加法器处理，后两者受M和C寄存器的内容控制。校准后的DAC数据存储于DAC输入寄存器中。

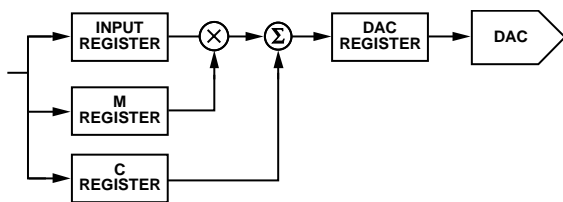


图53. 数字失调和增益控制

虽然图53中显示每个通道都有一个乘法器和加法器，但实际上器件只有一个乘法器和一个加法器，由所有4个通道共用。当多个通道同时更新时(参见表3)，更新速度会受影响。

每当向M或C寄存器写入数据时，输出不会自动更新。相反，下次写入DAC通道时会使用这些M和C值来执行新的校准并自动更新通道。

校准输出数据送至DAC输入寄存器，然后按照“工作原理”部分所述载入DAC。增益寄存器和失调寄存器的分辨率均为16位。校准增益/失调的正确方法是先校准增益，然后校准失调。

写入DAC输入寄存器的值(十进制)可以通过下式计算：

$$Code_{DACRegister} = D \times \frac{(M+1)}{2^{16}} + C - 2^{15} \quad (1)$$

其中：

$D$ 为载入DAC通道输入寄存器的代码。

$M$ 为增益寄存器中的代码(默认代码 =  $2^{16} - 1$ )。

$C$ 为失调寄存器中的代码(默认码 =  $2^{15}$ )。

### 写入期间回读状态

AD5757可以在每个写序列期间回读状态寄存器内容。该功能通过主控制寄存器中的STATREAD位使能。利用该功能，用户可以连续监控状态寄存器，并且在发生故障时快速采取措施。

当“写入期间回读状态”使能后，16位状态寄存器中的内容(见表29)将通过SDO引脚输出，如图5所示。

AD5757上电时，该功能处于禁用状态。使能后，正常的回读功能不可用，状态寄存器除外。若要回读任何其他寄存器，请先将STATREAD位清零，然后执行回读序列。寄存器读取完成后，可以将STATREAD再次设为高电平。

### 异步清零

CLEAR是一种高电平有效边沿敏感型输入，允许输出清零至预编程的16位码。此代码可由用户通过每通道的16位清零代码寄存器进行编程。

若要清零某个通道，必须先通过该通道的DAC控制寄存器中的CLR\_EN位使能该通道的清零功能。如果通道未使能清零功能，则输出仍将保持现有状态，不受CLEAR引脚电平的影响。

当CLEAR信号变回低电平后，相应输出会保持为清零值，直到设置新值。

### 分组差错校验(PEC)

为验证噪声环境下数据接收是否正确，AD5757提供了一个基于8位(CRC-8)循环冗余校验的分组错误校验选项。负责控制AD5757的器件应使用下列多项式生成8位帧检查序列：

$$C(x) = x_8 + x_2 + x_1 + 1$$

此序列会添加到数据字末尾，即在SYNC变为高电平之前有32个数据位会发送到AD5757。收到32位数据帧后，AD5757会在SYNC变为高电平时执行差错校验。如果校验成功，数据就会写入所选寄存器。

如果校验失败，则FAULT引脚变为低电平，同时状态寄存器的PEC错误位置1。读取状态寄存器后，FAULT恢复高电平(假定无其他故障)，PEC错误位自动清零。不建议将AD1和AD0均连接低电平，因为SDIN上的短路低电平可能导致DAC A发生零刻度更新。

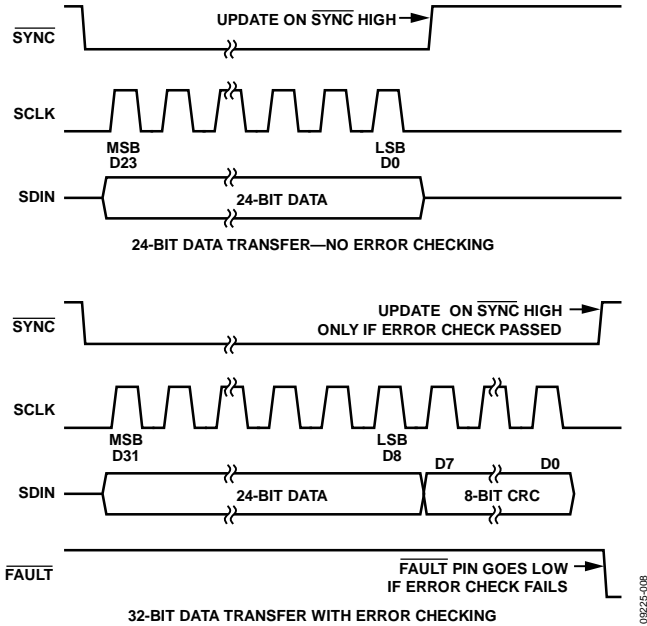


图54. PEC时序

PEC可用于发送和接收数据包。如果“写入期间回读状态”使能，则应忽略写操作过程中状态回读返回的PEC值。如果“写入期间回读状态”禁用，则用户仍然可以利用正常的回读操作，通过PEC监控状态寄存器活动。

**看门狗定时器**

使能时，如果未在编程设定的超时周期内向软件寄存器写入0x195，片内看门狗定时器将产生一个报警信号。此功能用于确保MCU与AD5757之间的通信不丢失，并且数据路径线路正常工作(即SDIN、SCLK和SYNC)。如果软件寄存器未在超时周期内收到0x195，则ALERT引脚将发出故障条件信号。ALERT信号为高电平有效，可以直接连接至CLEAR引脚，以便在来自MCU的数据通信丢失时使能CLEAR。

看门狗定时器的使能以及超时周期(5 ms、10 ms、100 ms或200 ms)的设置均在主控制寄存器中进行(见表17和表18)。

**输出报警**

AD5757配有一个ALERT引脚，这是一个高电平有效CMOS输出。AD5757还有一个内部看门狗定时器，使能时，它能监控SPI通信。如果软件寄存器未在超时周期内收到0x195，则ALERT引脚变为有效状态。

**内部基准电压源**

AD5757内置集成式5 V基准电压源，初始精度为±5 mV(最大值)，温度漂移系数为±10 ppm(最大值)。该基准电压源经过了缓冲，可供外部使用，用于系统内的其它地方。要使用内部基准电压，必须将REFOUT连接到REFIN。

**外部电流设置电阻**

图49中，R<sub>SET</sub>是一个内部检测电阻，构成电压-电流转换电路的一部分。输出电流值在全温度范围内的稳定性取决于R<sub>SET</sub>值的稳定性。作为提高输出电流在整个温度范围内的稳定性的一种方法，可将一个外部15 kΩ低漂移电阻连接到AD5757的R<sub>SET,x</sub>引脚，以取代内部电阻R1。外部电阻通过DAC控制寄存器进行选择(参见表19)。

表1给出了AD5757在内部R<sub>SET</sub>电阻和外部15 kΩ R<sub>SET</sub>电阻下的性能规格。与使用内部R<sub>SET</sub>电阻相比，使用外部R<sub>SET</sub>电阻可以提高性能。表中假设外部R<sub>SET</sub>电阻为理想电阻，实际的性能取决于所用电阻的绝对值和温度系数，这会直接影响输出的增益误差，进而影响总不可调整误差。若要计算采用特定外部R<sub>SET</sub>电阻时的输出增益/TUE误差，请将R<sub>SET</sub>电阻的百分比绝对误差与表1所示的采用外部R<sub>SET</sub>电阻时AD5757的增益/TUE误差(表示为% FSR)直接相加。

**HART**

AD5757有四个CHART引脚，一个输出通道对应一个CHART引脚。HART信号可以耦合到这些引脚。HART信号出现在对应的电流输出端(如果该输出已使能)。表30给出了CHART引脚上的HART信号的推荐输入电压。如果使用这些电压，电流输出应符合HART幅度要求。图55所示为衰减和耦合HART信号的推荐电路。

表30. CHART输入电压和HART输出电流

R <sub>SET</sub>	CHART输入电压	电流输出(HART)
内部R <sub>SET</sub>	150 mV p-p	1 mA p-p
外部R <sub>SET</sub>	170 mV p-p	1 mA p-p

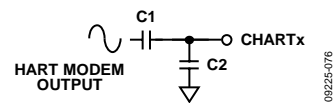


图55. 耦合HART信号

为了确保1.2 kHz和2.2 kHz HART频率不会在输出端大幅衰减，C1 + C2必须达到某一最小值。推荐值为：C1 = 22 nF，C2 = 47 nF。

# AD5757

为了达到HART的模拟变化速率要求，必须以数字方式控制输出的压摆率。

## 数字压摆率控制

AD5757的压摆率控制特性允许用户控制输出值的变化速率。通过禁用压摆率控制特性，输出值以受输出驱动电路和所连负载限制的速率变化。若要降低压摆率，可以通过使能压摆率控制特性来实现。通过压摆率控制寄存器的SREN位使能该特性(见表25)之后，输出将以两个参数所定义的一个速率发生数字式步进变化，而不是直接在两个值之间摆动。这两个参数是SR\_CLOCK和SR\_STEP，可通过压摆率控制寄存器进行访问，如表25所示。SR\_CLOCK定义数据压摆的更新速率，比如，若所选更新速率为8 kHz，则输出每125 μs更新一次。与此相关，SR\_STEP定义输出值在每次更新时的变化幅度。这两个参数共同定义输出值的变化速率。表31和表32给出了SR\_CLOCK和SR\_STEP两个参数的值范围。

图31. 压摆率更新时钟选项

SR_CLOCK	更新时钟频率(Hz) <sup>1</sup>
0000	64 k
0001	32 k
0010	16 k
0011	8 k
0100	4 k
0101	2 k
0110	1 k
0111	500
1000	250
1001	125
1010	64
1011	32
1100	16
1101	8
1110	4
1111	0.5

<sup>1</sup> 这些时钟频率由13 MHz内部振荡器分频获得。参见表1、图46和图47。

图32. 压摆率步长选项

SR_STEP	步长(LSB)
000	1
001	2
010	4
011	16
100	32
101	64
110	128
111	256

在以下等式中，压摆率为步长、更新时钟频率和LSB大小的函数。

$$\text{压摆时间} = \frac{\text{输出变化}}{\text{步长} \times \text{更新时钟频率} \times \text{LSB大小}}$$

其中：

Slew Time用秒表示。

Output Change用安培表示(对于I<sub>OUT\_X</sub>)。

压摆率控制特性使能时，所有输出变化将以编程设置的压摆率改变(更多信息参见“DC-DC转换器建立时间”部分)。例如，如果CLEAR引脚置位，输出将以编程设置的压摆率压摆至清零值(假设清零通道已使能清零)。如果多个通道使能了压摆特性，则置位CLEAR引脚时必须小心。当CLEAR置位时，如果其中一个通道正在压摆，则其他通道可能直接变为清零值，而不受压摆率控制。任何给定值的更新时钟对于所有输出范围都是相同的。但是，针对给定步长值，步长在整个输出范围内是变化的，因为对于每一输出范围而言，LSB大小都是不同的。

## 功耗控制

AD5757集成基于DC-DC升压转换器电路的动态电源控制功能，其功耗低于标准设计。

在标准电流输入模块设计中，负载电阻值的典型范围为50 Ω至750 Ω。输出模块系统必须有充足的源电压来满足整个负载电阻值范围内的顺从电压要求。例如，在4 mA至20 mA的环路中，当驱动20 mA电流时，即要求15 V以上的顺从电压。将20 mA驱动至50 Ω负载时，则只需1 V顺从电流。

AD5757电路对输出电压进行检测，并调节该电压，使其为要求的顺从电压与较小裕量电压之和。AD5757最高可以驱动24 mA电流通过1 kΩ负载。

## DC-DC转换器

AD5757内置4个独立的DC-DC转换器，用于动态控制各个通道的V<sub>BOOST</sub>电源电压提供(见图49)。图56所示为该DC-DC电路需要的分立式元件，以下各节将介绍该电路的元件选择方法和工作原理。

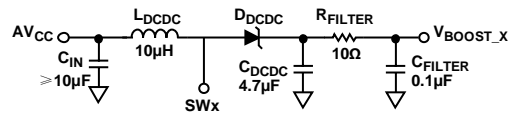


图56. DC-DC电路

09225-077



表33. 推荐使用的DC-DC器件

符号	器件	值	制造厂商
$L_{DCDC}$	XAL4040-103	10 $\mu\text{H}$	Coilcraft®
$C_{DCDC}$	GRM32ER71H475KA88L	4.7 $\mu\text{F}$	Murata
$D_{DCDC}$	PMEG3010BEA	0.38 $V_F$	NXP

建议在 $C_{DCDC}$ 之后放置一个10  $\Omega$ 、100 nF低通RC滤波器。虽然该器件会消耗少量电能，但会减少 $V_{BOOST\_X}$ 电源上的纹波。

### DC-DC转换器工作原理

片上DC-DC转换器采用一种恒频、峰值电流模式控制方案，以将4.5 V至5.5 V的 $AV_{CC}$ 输入升压，从而驱动AD5757输出通道。这些器件设计用于工作在断续导通模式(DCM)，占空比小于90%(典型值)。断续导通模式是一种工作模式，其中电感电流在较大比例的开关周期内为零。DC-DC转换器属于异步器件，要求采用外部肖特基二极管。

### DC-DC转换器输出电压

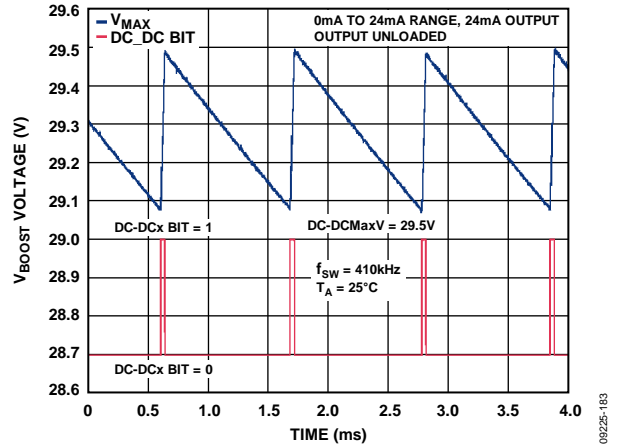
使能通道电流输出时，转换器将 $V_{BOOST\_X}$ 电源调节至7.4 V( $\pm 5\%$ )或( $I_{OUT} \times R_{LOAD} + \text{裕量}$ )，取较大值(电源电压裕量与输出电流间的关系曲线图参见图31)。若输出被禁用，转换器将把 $V_{BOOST\_X}$ 电源调节至7.4 V( $\pm 5\%$ )。

### DC-DC转换器建立时间

步长大于 $\sim 1 \text{ V}$ ( $I_{OUT} \times R_{LOAD}$ )的建立时间将以DC-DC转换器的建立时间为主。当 $I_{OUT\_X}$ 引脚需要的电压与顺从电压之和低于7.4 V( $\pm 5\%$ )时除外。输出建立时间的典型曲线图如图26所示，其中负载为1 k $\Omega$ 。负载越小，建立时间越快。当电流步长小于24 mA时，建立时间也会更快。

### DC-DC转换器 $V_{MAX}$ 功能

最大 $V_{BOOST\_X}$ 电压在DC-DC控制寄存器中设置(23 V、24.5 V、27 V或29.5 V；参见表24)。达到该最大电压时，DC-DC转换器被禁用， $V_{BOOST\_X}$ 电压则下降约0.4 V。当 $V_{BOOST\_X}$ 电压下降达约0.4 V时，DC-DC转换器被重新启用，电压斜坡再次升到 $V_{MAX}$ (若仍有必要)。此操作的原理如图57所示。

图57. 达到 $V_{MAX}$ 的工作原理

从图57可以看出，当AD5757上升到 $V_{MAX}$ 值时，状态寄存器中的DC-DCx位置位，但当电压下降到 $V_{MAX} - 0.4 \text{ V}$ 时，DC-DCx位解除置位。

### DC-DC转换器片上开关

AD5757内置一个0.425  $\Omega$ 开关，开关电流以脉冲为基础进行监控，峰值电流限值为0.8 A。

### DC-DC转换器开关频率和相位

AD5757 DC-DC转换器开关频率可以通过DC-DC控制寄存器选择。通道的相位也可进行调整，以使DC-DC转换器支持不同的时钟边沿(见表24)。在典型应用中，建议采用410 kHz频率。轻载时(低输出电流和小负载电阻)，DC-DC转换器进入脉冲跳跃模式，以降低开关功耗。

### DC-DC转换器电感选择

对于典型的4 mA至20 mA应用，一个10  $\mu\text{H}$ 电感(如来自Coilcraft的XAL4040-103)配合410 kHz的开关频率，即可利用4.5 V至5.5 V的 $AV_{CC}$ 电源将最高24 mA的电流驱动至最高1 k $\Omega$ 的负载电阻。但十分重要的是，必须确保电感能够应付峰值电流而不在最大环境温度下饱和。如果电感进入饱和模式，会导致效率降低。饱和过程中，电感值也会下降，并且可能使DC-DC转换器电路无法提供所需的输出功率。

### DC-DC转换器外部肖特基二极管选择

AD5757要求采用外部肖特基二极管方可正常工作。要确保肖特基二极管的额定值能处理运行过程中可能出现的最大反向击穿电压，并且保证不超过整流器最高结温。二极管平均电流约等于 $I_{LOAD}$ 电流。正向压降较大的二极管会导致效率下降。

## DC-DC转换器补偿电容

当DC-DC转换器工作在DCM模式时，未补偿的传递函数实际上是单极点传递函数。传递函数的极点频率取决于DC-DC转换器输出电容、输入和输出电压以及输出负载。AD5757采用一个外部电容和一个150 kΩ内部电阻来补偿调整器环路。或者，也可以将一个外部补偿电阻与该补偿电容串联起来，其方法是将DC-DC控制寄存器中的DC-DC补偿位置1。这种情况下，推荐使用一个50 kΩ左右的电阻。有关这种方法的优点，请参见“AI<sub>CC</sub>电源要求——压摆率”部分。对于典型应用，建议使用一个10 nF DC-DC补偿电容。

## DC-DC转换器输入和输出电容选择

输出电容会影响DC-DC转换器的纹波电压，从而对通道输出电流可能升高的最大压摆率形成间接限制。纹波电压由电容以及电容的等效串联电阻(ESR)二者共同导致。对于AD5757，建议在典型应用中采用一个4.7 μF陶瓷电容。较大的电容或者并联电容能改善纹波性能，但其代价是压摆率下降。较大的电容还会影响到压摆过程中的AV<sub>CC</sub>电源电流要求(参见“AI<sub>CC</sub>电源要求——压摆率”部分)。在所有工作条件下，DC-DC转换器输出端的电容均应大于3 μF。

输入电容提供DC-DC转换器要求的大部分动态电流，其ESR应较低。对于AD5757，建议在典型应用中采用一个10 μF的低ESR钽电容或陶瓷电容。选择陶瓷电容时必须小心，因为这种电容可能对直流偏置电压和温度极其敏感。最好选用X5R或X7R电介质，因为这种电容能在较宽的工作电压和温度范围内保持稳定。选择钽电容时必须小心，确保ESR值较低。

## AI<sub>CC</sub>电源要求——静态

DC-DC转换器设计用于提供等于以下值的V<sub>BOOST<sub>x</sub></sub>电压

$$V_{BOOST} = I_{OUT} \times R_{LOAD} + Headroom \quad (2)$$

裕量与输出电压的关系参见图31。这意味着，对于固定负载和输出电压，DC-DC转换器的输出电流可以通过以下公式算出：

$$AI_{CC} = \frac{Power\ Out}{Efficiency \times AV_{CC}} = \frac{I_{OUT} \times V_{BOOST}}{\eta_{V_{BOOST}} \times AV_{CC}} \quad (3)$$

其中：

I<sub>OUT</sub>为I<sub>OUT<sub>x</sub></sub>的输出电流(单位A)。

η<sub>V<sub>BOOST<sub>x</sub></sub></sub>为V<sub>BOOST<sub>x</sub></sub>效率(表示为小数，参见图33和图34)。

## AI<sub>CC</sub>电源要求——压摆率

AI<sub>CC</sub>在压摆期间的电流要求大于静态工作模式，因为输出功率会增大，以驱动DC-DC转换器的输出电容。该瞬态电流可能非常大(参见图58)，但“降低AI<sub>CC</sub>电流要求”部分描述的方法可以降低AV<sub>CC</sub>电源的要求。如果无法提供足够的AI<sub>CC</sub>电流，AV<sub>CC</sub>电压会下降。受AV<sub>CC</sub>下降影响，压摆所需AI<sub>CC</sub>电流会进一步增加。这意味着AV<sub>CC</sub>端的电压会继续下降(见等式3)，V<sub>BOOST<sub>x</sub></sub>电压以及输出电压可能永远无法达到目标值。由于该AV<sub>CC</sub>电压为所有通道共用，所以这也可能会影响其他通道。

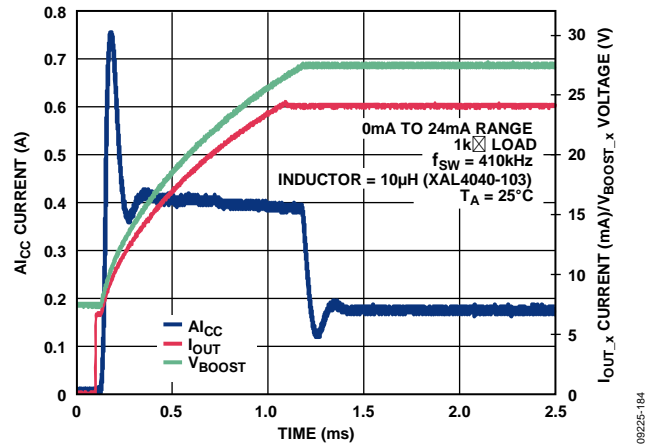


图58. AI<sub>CC</sub>电流与时间的关系(24 mA步长, 1 kΩ负载, 内部补偿电阻)

## 降低AI<sub>CC</sub>电流要求

主要有两种方法可用来降低AI<sub>CC</sub>电流要求。一种方法是添加一个外部补偿电阻，另一种方法是采用压摆率控制。两种方法可以同时使用。

可以在COMP<sub>DCDC<sub>x</sub></sub>引脚处放置一个补偿电阻，与10 nF补偿电容串联。推荐使用一个51 kΩ的外部补偿电阻。该补偿电阻会增加电流输出的压摆时间，但可以降低AI<sub>CC</sub>的瞬态电流要求。图59所示为AI<sub>CC</sub>电流曲线，其中步长为24 mA，负载为1 kΩ，采用一个51 kΩ的补偿电阻。这种方法可以进一步降低较小负载的电流要求，如图60所示。

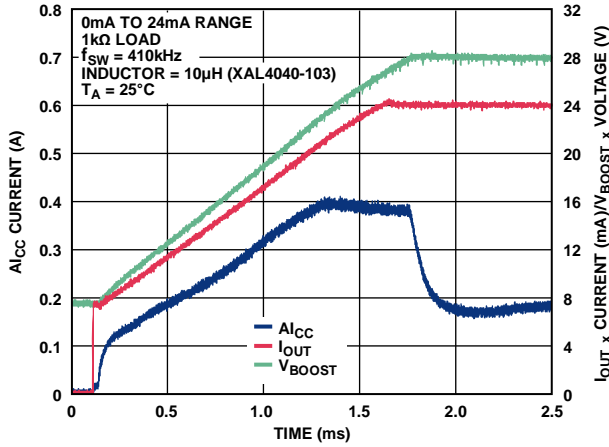


图59.  $A_{I_{CC}}$  电流与时间的关系  
(24 mA步长、1 kΩ负载，外部51 kΩ补偿电阻)

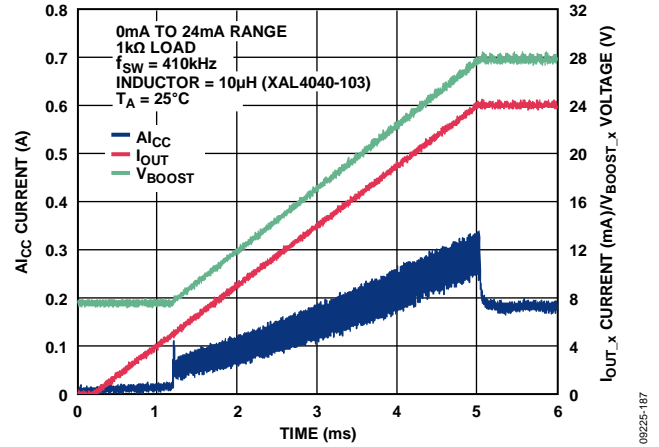


图61.  $A_{I_{CC}}$  电流与时间的关系  
(24 mA步长、1 kΩ负载，压摆率控制)

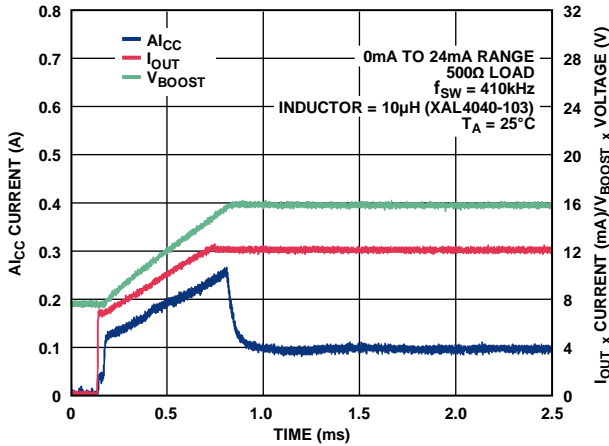


图60.  $A_{I_{CC}}$  电流与时间的关系  
(24 mA步长、500 Ω负载，外部51 kΩ补偿电阻)

利用压摆率控制可以大幅降低 $A_{V_{CC}}$ 电源电流要求，如图61所示。采用压摆率控制时必须注意，输出的压摆速率可能无法快过DC-DC转换器。电流较高、负载较大(如1 kΩ)时，DC-DC转换器压摆率最慢。该压摆率还取决于DC-DC转换器的配置。图59和图60显示了DC-DC转换器输出压摆率的两个示例( $V_{BOOST}$ 对应于DC-DC转换器的输出电压)。

### 外部PMOS模式

AD5757也可以结合外部PMOS晶体管(每个通道一个)使用，如图62所示。这种模式可用来限制AD5757的片内功耗，但不会降低整个系统的功耗。使用动态电源控制功能时，一般不需要IGATE功能；图62显示的是固定 $V_{BOOST\_x}$ 电源下的器件配置。

这种配置中， $SW_x$ 引脚悬空， $GNDSW_x$ 引脚接地。 $V_{BOOST\_x}$ 引脚连接到最小7.5 V、最大33 V的电源。此电源的大小可根据最大驱动负载要求确定。

IGATE功能的作用时将外部PMOS晶体管的栅极电压保持在 $(V_{BOOST\_x} - 5 V)$ ，这意味着大部分通道功耗发生在该外部PMOS晶体管上。

所选的外部PMOS晶体管应能承受至少 $-V_{BOOST\_x}$ 的 $V_{DS}$ 电压，并能处理要求的功耗。此外外部PMOS晶体管对电流输出性能的影响一般极小。

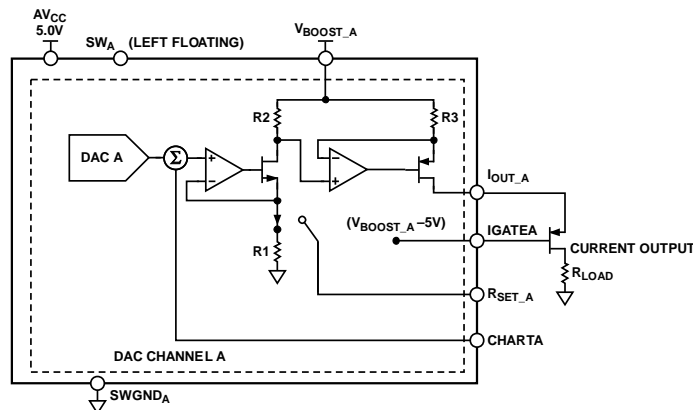


图62. 使用IGATE的特定通道配置

## 应用信息

### 采用内部R<sub>SET</sub>的电流输出模式

在电流输出模式下使用内部R<sub>SET</sub>电阻时，使用内部R<sub>SET</sub>的其他通道的使能数量以及这些通道产生的直流串扰都会显著影响输出。表1给出的内部R<sub>SET</sub>规格是针对所有通道均使能、选择内部R<sub>SET</sub>且输出相同代码的情况。

对于通过内部R<sub>SET</sub>使能的每个通道，失调误差均会降低。例如，对于使用内部R<sub>SET</sub>使能的一个电流输出，失调误差为0.075% FSR。当有更多电流通道使能时，失调误差成比例降低：两个通道使能时，每个通道的失调误差为0.056% FSR；三个通道时为0.029%；四个通道时为0.01%。

同样地，使用内部R<sub>SET</sub>时的直流串扰与使用内部R<sub>SET</sub>使能的电流输出通道的数量成正比。例如，测量通道为0x8000，一个通道从零电平变为满量程，直流串扰为-0.011% FSR；两个通道从零电平变为满量程时，直流串扰为-0.019% FSR；其他3个通道均从零电平变为满量程时，直流串扰为-0.025% FSR。

对于表1中的满量程误差测量，所有通道均为0xFFFF。这意味着，当任何通道变为零电平时，满量程误差会因为直流串扰而提高。例如，测量通道为0xFFFF，三个通道为零电平，满量程误差为0.025%。同样，如果仅一个通道在电流输出模式下通过内部R<sub>SET</sub>使能，满量程误差为0.025% FSR + 0.075% FSR = 0.1% FSR。

### 精密基准电压源的选择

要使AD5757在其整个工作温度范围内达到最佳性能，必须使用精密基准电压源。选择精密基准电压源时需要全面考虑。基准输入端的电压用于为DAC内核提供经缓冲的基准电压。因此，任何基准电压误差都会反应到器件的输出端。

针对高精度应用选择基准电压时，需要考虑4种可能的误差源：输出电压的初始精度、温度系数、长期漂移和输出电压噪声。

外部基准电压源的输出电压初始精度误差会导致DAC的满量程误差。因此，最好选用具有低初始精度误差特性的基准电压源来尽量降低这些误差。具有输出调整功能的基准电压源，如ADR425等，允许系统设计人员将基准电压设置为标称值以外的电压，以便校正系统误差。这种调整可以在任何温度下使用来消除误差。

长期漂移衡量基准输出电压随时间的漂移量。具有低长期漂移特性的基准电压源可确保整体解决方案终身保持相对稳定。

基准输出电压的温度系数影响INL、DNL和TUE。应选择温度系数较低的基准电压源，以降低DAC输出电压对环境温度的依赖性。

在噪声预算相对较低的高精度应用中，必须考虑基准电压源的输出电压噪声。考虑到系统的分辨率，选择具有尽可能低的输出噪声的基准电压很重要。ADR435(XFET设计)之类精密基准电压源在0.1 Hz至10 Hz范围提供低输出噪声。然而，随着电路带宽增加，可能需要对基准电压源的输出进行滤波来尽量降低输出噪声。

### 驱动感性负载

驱动感性负载或非明确定义的负载时，可能需要在I<sub>OUT\_X</sub>和AGND之间连接一个电容，以确保稳定性。在I<sub>OUT\_X</sub>与AGND之间连接一个0.01 μF电容可以确保50 mH负载的稳定性。负载的容性成分可能导致建立时间变慢，但AD5757的建立时间可以掩盖这一点。AD5757的电流输出不存在最大电容限制。

表34：推荐使用的精密基准电压源

产品型号	初始精度 (mV, 最大值)	长期漂移 (ppm, 典型值)	温度漂移(ppm/°C, 最大值)	0.1 Hz至10 Hz噪声 (μV p-p, 典型值)
ADR445	±2	50	3	2.25
ADR02	±3	50	3	10
ADR435	±2	40	3	8
ADR395	±5	50	9	8
AD586	±2.5	15	10	4



## 瞬变电压保护

AD5757内置ESD保护二极管，可防止器件在一般工作条件下受损。但是，工业控制环境会使I/O电路遭受高得多的瞬变。为了防止AD5757受到过高的电压瞬变，需要使用外部功率二极管和一个浪涌电流限流电阻，如图63所示。 $R_p$ 典型值为10  $\Omega$ 。两个保护二极管和电阻( $R_p$ )必须具有适当的额定功率。

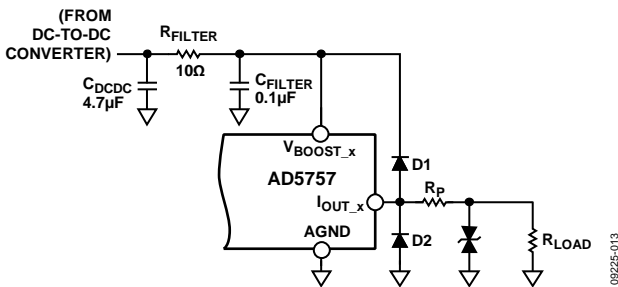


图63. 输出瞬变电压保护

通过瞬态电压抑制器(TVS)(也称为瞬态吸收器)可实现进一步的保护。这些元件包括单向抑制器(防范正高电压瞬态)和双向抑制器(防范正负高电压瞬态)，可提供各种各样的隔离和击穿电压额定值。TVS应尽量采用最低击穿电压定标，同时在电流输出的功能范围内不导通。

建议保护所有现场连接节点。

## 微处理器接口

AD5757通过一条串行总线实现与微处理器的接口，这条总线使用与微控制器和DSP处理器兼容的协议。通信信道是一个三线式最小接口，由一个时钟信号、一个数据信号和一个锁存信号组成。AD5757需要24位数据字，在SCLK的下降沿时数据有效。

DAC输出更新在 $\overline{LDAC}$ 的上升沿初始化，或者当 $\overline{LDAC}$ 保持低电平时，则在 $\overline{SYNC}$ 的上升沿初始化。寄存器的内容可采用回读功能进行读取。

## AD5757与ADSP-BF527的接口

AD5757可以直接连接到ADI公司Blackfin® DSP ADSP-BF527的SPORT接口。图64显示如何利用该SPORT端口来控制AD5757。

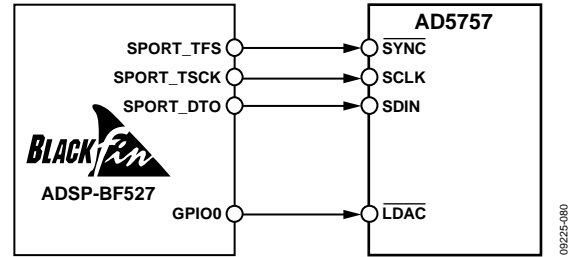


图64. AD5757与ADSP-BF527的SPORT接口

## 布局布线指南

### 接地

在任何注重精度的电路中，精心考虑电源和接地回路布局都有助于确保达到规定的性能。AD5757所在的印刷电路板在设计时应将模拟部分与数字部分分离，并限制在电路板的特定区域内。如果AD5757所在系统中有多个器件要求AGND至DGND连接，则只能在一个点进行连接。星形接地点应尽可能靠近器件。

$AV_{CC}$ 电源的GND $S_w_x$ 和接地连接被称为PGND。PGND应局限在电路板的特定区域之内，并且PGND与AGND只能在一个点进行连接。

### 电源去耦

AD5757应当具有足够大的10 $\mu$ F电源旁路电容，与每个电源上的0.1  $\mu$ F电容并联，并且尽可能靠近封装，最好是正对着该器件。10  $\mu$ F电容应为钽珠型电容。0.1  $\mu$ F电容应具有低有效串联电阻(ESR)和低有效串联电感(ESI)，如高频时提供低阻抗接地路径的普通陶瓷型电容，以便处理内部逻辑开关所引起的瞬态电流。

### 走线

AD5757的电源线路应采用尽可能宽的走线，以提供低阻抗路径，并减小电源线路上的毛刺效应。时钟等快速开关信号应利用数字地屏蔽起来，以免向电路板上的其它器件辐射噪声，并且绝不应靠近基准输入。SDIN线路与SCLK线路之间铺设接地线路有助于降低二者之间的串扰(多层电路板上不需要，因为它有独立的接地层，但将线路分开是有利的)。REFIN线路上的噪声必须降至最低，因为这种噪声会被耦合至DAC输出。

避免数字信号与模拟信号交叠。电路板相对两侧上的走线应当彼此垂直，这样有助于减小电路板上的馈通效应。微带线技术是目前为止最好的方法，但这种技术对于双面电路板未必始终可行。采用这种技术时，电路板的元件侧专用于接地层，信号走线则布设在焊接侧。

## DC-DC转换器

为了实现较高的效率、良好的调节性能和出色的稳定性，印刷电路板布局布线必须设计合理。

在设计印刷电路板时请遵循以下原则(参见图56)：

- 使低ESR输入电容 $C_{IN}$ 靠近 $AV_{CC}$ 和PGND。
- 使从 $C_{IN}$ 通过电感 $L_{DCDC}$ 到 $SW_x$ 和PGND的高电流路径尽量短。
- 使从 $C_{IN}$ 到 $L_{DCDC}$ 、整流器 $D_{DCDC}$ 和输出电容 $C_{DCDC}$ 的高电流路径尽量短。
- 使高电流走线尽量短、尽量宽。从 $C_{IN}$ 通过电感 $L_{DCDC}$ 到 $SW_x$ 和PGND的路径应能处理最低1 A的电流。
- 使补偿器件尽量靠近 $COMP_{DCDC,x}$ 。
- 避免高阻抗走线靠近连接到 $SW_x$ 的任何节点，避免靠近电感，以防止辐射噪声注入。

## 电流隔离接口

在许多过程控制应用中，需要在控制器与受控单元之间提供一个隔离栅，以保护和隔离控制电路遭受可能发生的任何危险的共模电压。ADI公司*iCoupler*®产品可提供超过2.5 kV的电压隔离。AD5757采用串行加载结构，使接口线路数量保持最少，因此成为隔离接口的理想选择。图65所示为AD5757使用ADuM1400的4通道隔离接口。欲了解更多信息，请访问[www.analog.com](http://www.analog.com)。

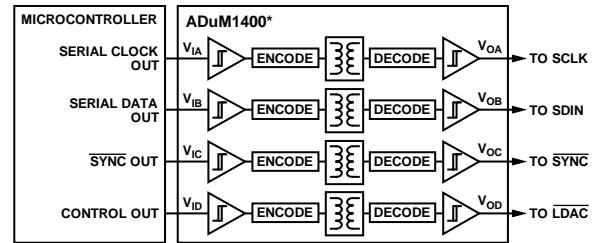


图65. 隔离接口

支持工业HART的模拟输出应用

许多工业控制应用要求对电流输出信号进行精确控制，AD5757非常适合此类应用。图67显示AD5757用于工业控制应用专用HART输出模块的电路设计。

该设计提供一路支持HART的电流输出，HART功能由低功耗，小尺寸的HART兼容IC调制解调器AD5700/AD5700-1实现。AD5700-1内置一个0.5%精度的振荡器，可以进一步节省空间。从AD5700输出的HART\_OUT信号经过衰减后，交流耦合至AD5757的CHARTx引脚。这种配置使得AD5700 HART调制解调器输出能够调制4 mA至20 mA模拟电流，而不会影响该电流的直流电平。此电路符合HART通信基金会定义的HART物理层规范。

为了实现瞬变过压保护， $I_{OUT}/V_{OUT}$ 连接上配置24 V瞬变电压抑制器(TVS)。为提供进一步保护， $I_{OUT\_x}/V_{OUT\_x}$ 引脚与 $A_{VDD}$ 和GND电源引脚之间连接有钳位二极管。另外还使用一个5 kΩ限流电阻，它与+VSENSE\_X输入端串联，用以将瞬变事件期间的电流限制在合理范围内。AD5700 HART调制解调器建议采用包含150 kΩ电阻的外部带通滤波器，这样可以将电流限制在足够低水平，以满足本质安全要求。这种情况下，输入端具有更高的瞬态电压保护功能，因此即使是在要求最苛刻的工业环境中，也无需额外的保护电路。

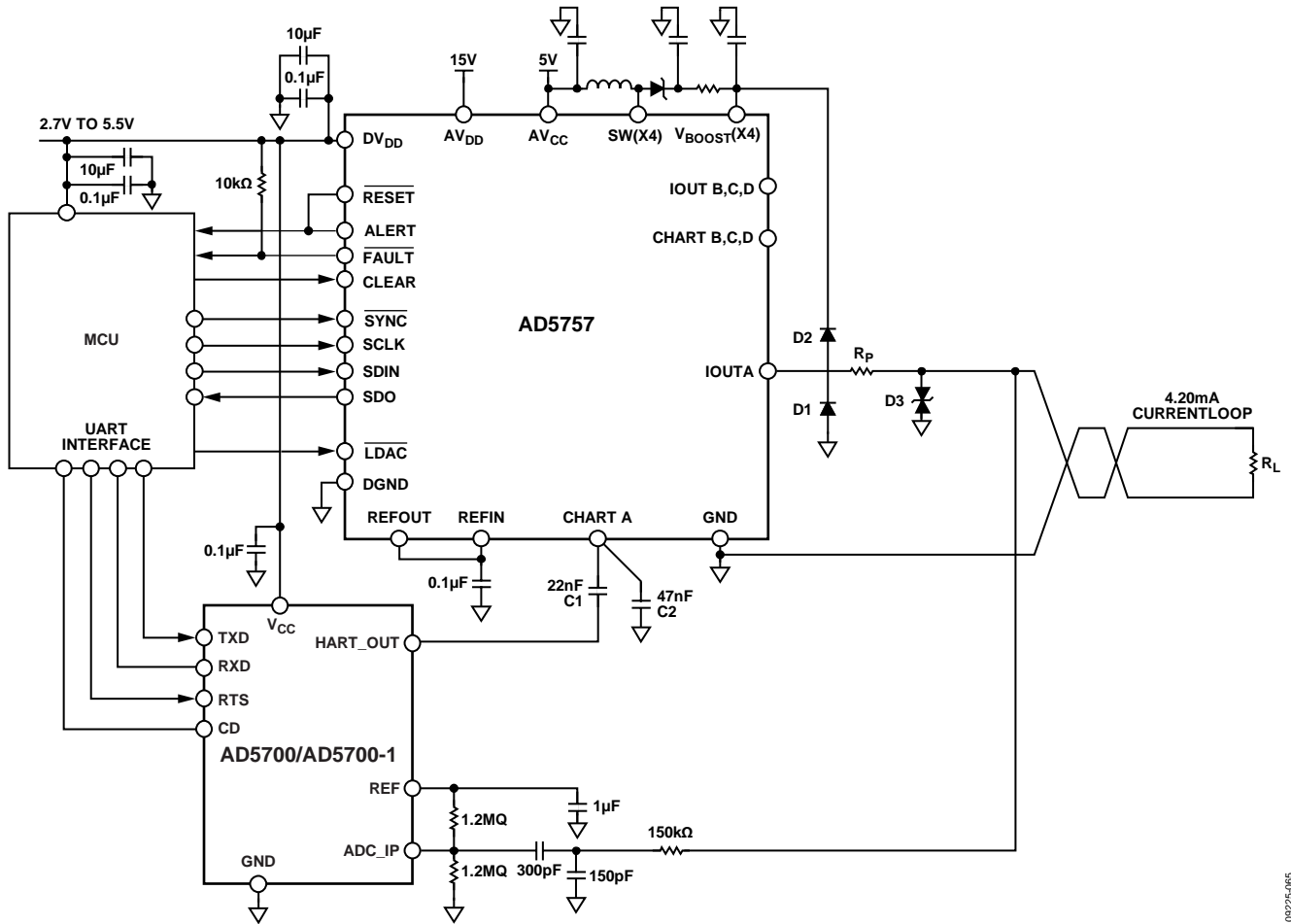
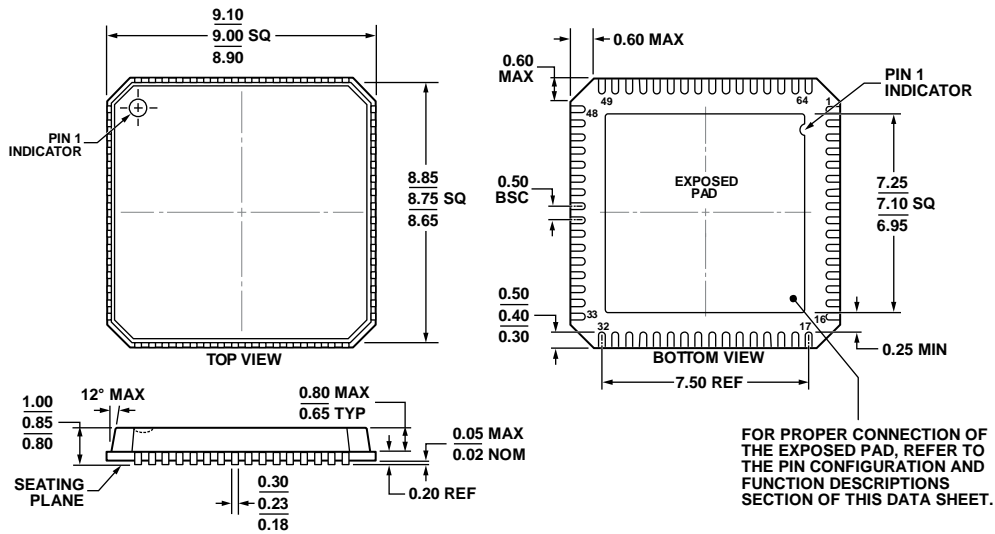


图66. AD5757的HART配置

0925-085

# AD5757

## 外形尺寸



COMPLIANT TO JEDEC STANDARDS MO-220-VMM4

图67. 64引脚引脚架构芯片级封装[LFCSP\_VQ]

9 mm × 9 mm, 超薄体

(CP-64-3)

图示尺寸单位: mm

06-13-2012-C

## 订购指南

型号 <sup>1</sup>	分辨率(位)	温度范围	封装描述	封装选项
AD5757ACPZ	16	-40°C至+105°C	64引脚引脚架构芯片级封装[LFCSP_VQ]	CP-64-3
AD5757ACPZ-REEL7	16	-40°C至+105°C	64引脚引脚架构芯片级封装[LFCSP_VQ]	CP-64-3
EVAL-AD5757SDZ			评估板	

<sup>1</sup> Z = 符合RoHS标准的器件。