



产品特性

低功耗、四通道、16 位 DAC
积分非线性误差 $INL < \pm 1LSB$
微分非线性误差 $DNL < \pm 1LSB$
独立和共用电压参考引脚选项
轨到轨工作
4.5 V 至 5.5 V 电源供电
上电复位至零电平或中间电平
3 种关断功能以及各通道独立关断功能
硬件LDAC和软件LDAC覆盖功能
14 引脚 DFN 封装
内部基准电压缓冲及内部输出放大器

应用

伺服系统
数据采集系统
便携式电池供电仪表
数字增益和失调电压调整
可编程电压源和电流源
可编程衰减器

产品聚焦

统一的 5V 电源电压
完全正向设计
外特性兼容 ADI 公司 AD5064 系列

概述

ZYA5064 是低功耗、四通道、16 位缓冲电压输出数模转换器，提供 1 LSB INL 和 1 LSB DNL 的相对精度，其中 ZYA5064 具有共用参考引脚。
ZYA5064 可以采用 4.5 V 至 5.5 V 单电源供电，并提供 ± 1 LSB 的微分精度特性。这些器件采用多功能三线式、低功耗、施密特触发器串行接口，能够以最高 50 MHz 的时钟速率工作，并与标准 SPI、QSPI、MICROWIRE 和 DSP 接口标准兼容。片内提供集成基准电压缓冲器和输出放大器。内置一个上电复位电路，确保 DAC 输出上电至零电平或中量程，并保持该电平，直到对该器件执行一次有效的写操作为止。器件的总非调整误差小于 2 mV。

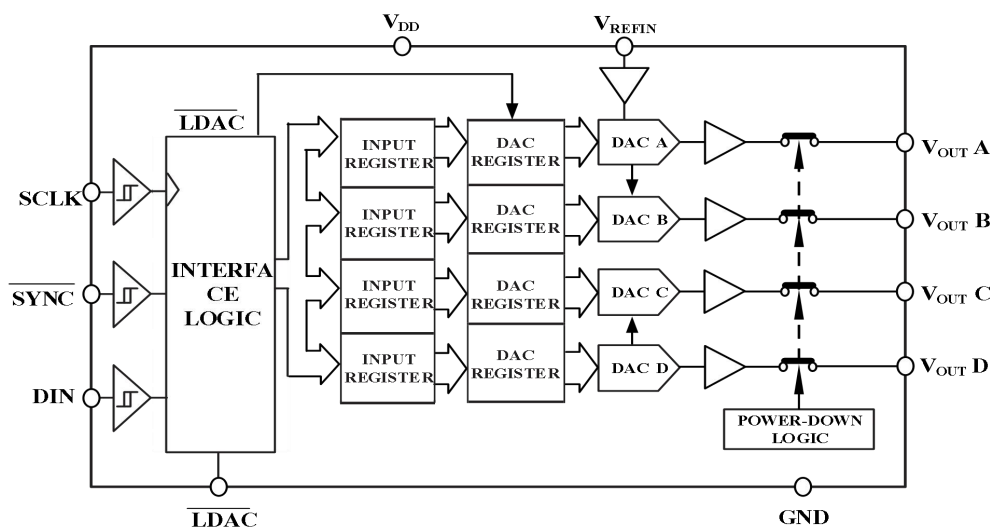


图 1 功能框图



修订历史

版本	时间		修订内容	位置
V1.0	2022/06/28		手册初稿	
V1.1	2023/3/22		增加上电要求	P16





目录

产品特性	1	DAC 架构	13
应用	1	基准电压缓冲	13
产品聚焦	1	输出放大器	13
概述	1	串行接口	14
修订历史	2	输入移位寄存器	14
技术规格	4	上电复位	16
交流规格	5	功能	16
时序特性	7	电源旁路和接地	17
绝对最大额定值	8	应用信息	18
ESD 警告:	8	选择基准电压源	18
引脚配置和功能描述	9	双极性工作模式	18
典型性能参数	10	外形尺寸	20
术语	12	订购指南	20
工作原理	13		





技术规格

$V_{DD} = 4.5V$ 至 $5.5V$, $R_L = 5\text{ k}\Omega$ 至 GND , $C_L = 200pF$ 至 GND , $2.5V \leq V_{REFIN} \leq V_{DD}$, 除非另有说明, 所有规格均相对于 T_{MIN} 至 T_{MAX} 而言。

表 1

参数	最小值	典型值	最大值	单位	测试条件/注释
静态性能 ²					
分辨率	16			Bits	
相对精度 INL		± 0.6	± 1	LSB	$T_A = -40^\circ\text{C}$ to $+85^\circ\text{C}$
微分非线性 DNL		± 0.5	± 1	LSB	$T_A = -40^\circ\text{C}$ to $+85^\circ\text{C}$
总不可调整误差 TUE			± 2	mV	$V_{DD} = 5\text{ V}$, $V_{REF} = 5\text{ V}$
直流失调误差			± 1.8	mV	
直流失调误差温度系数 ³		± 2		$\mu\text{V}/^\circ\text{C}$	
满量程误差		± 0.01	± 0.07	% FSR	DAC 寄存器载入全 1
增益误差		± 0.005	± 0.05	% FSR	
增益误差温度系数 ³		± 1		ppm	FSR/ $^\circ\text{C}$
直流串扰 ³			40	μV	单通道、满量程输出变化引起
			40	μV	各通道掉电引起
输出特性 ³					
输出电压范围	0		V_{DD}	V	
容性负载稳定性			0.5	nF	$R_L = 5\text{ k}\Omega$, $R_L = 100\text{ k}\Omega$, $R_L = \infty$
直流输出阻抗 (正常模式)		0.5		Ω	输出阻抗容限为 $\pm 10\%$
直流输出阻抗 (省电模式)					
输出与 $100\text{ k}\Omega$ 网络连接		100		$\text{k}\Omega$	输出阻抗容限为 $\pm 20\text{ k}\Omega$
输出与 $1\text{ k}\Omega$ 网络连接		1		$\text{k}\Omega$	输出阻抗容限为 $\pm 400\Omega$
短路电流		60		mA	DAC 满量程, 输出接 GND
		45		mA	DAC 零量程, 输出接 V_{DD}
上电时间		10		ms	
直流电源抑制比		-100		dB	$V_{DD} \pm 10\%$, DAC 编码=满量程
基准输入					
基准电压输入范围	2.5		V_{DD}	V	
基准电流		140		μA	
基准输入阻抗		32		$\text{k}\Omega$	
逻辑输入 ³					
输入电流			± 1	μA	
低输入电压			0.8	V	
高输入电压	2.2			V	
引脚电容		4		pF	
电源要求					
V_{DD}	4.5		5.5	V	所有数字输入为 0 V 或 V_{DD}





					DAC 工作中不包括负载电流 $V_{IH} = V_{DD}$ 及 $V_{IL} = GND$
I_{DD}					
正常模式 ⁴		6	8	mA	
全关断模式 ⁵				μA	

¹ 温度范围 -40℃~85℃，正常值 25℃。

² 线性度计算的码字区间：512~65024；输出无负载。

³ 设计保证。

⁴ 接口不工作。所有 DAC 开启，输出无负载。

⁵ 所有 DAC 进入掉电模式。





交流规格

$V_{DD} = 4.5V$ 至 $5.5V$, $R_L = 5\text{ k}\Omega$ 至 GND, $C_L = 200\text{pF}$ 至 GND, $2.5\text{ V} \leq V_{REFIN} \leq V_{DD}$, 除非另有说明, 所有规格均相对于 T_{MIN} 至 T_{MAX} 而言。

表 2

参数	最小值	典型值	最大值	单位	测试条件/注释
动态性能					
输出电压建立时间		5.8	8	μs	单通道 1/4 到 3/4 量程稳定在 $\pm 2\text{LSB}$, 输出无负载
输出电压建立时间		10.7	13	μs	全通道 1/4 到 3/4 量程稳定在 $\pm 2\text{LSB}$, 输出无负载
压摆率		1.7		$\text{V}/\mu\text{s}$	
数模转换毛刺脉冲		3		$\text{nV}\cdot\text{sec}$	主进位 1 LSB 变化
基准馈通		-70		dB	$V_{REF}=3\text{V} \pm 0.86\text{V}_{p-p}$, 频率范围 100Hz to 100kHz
数字馈通		0.02		$\text{nV}\cdot\text{sec}$	
数字串扰		1.7		$\text{nV}\cdot\text{sec}$	
模拟串扰		3.7		$\text{nV}\cdot\text{sec}$	
DAC 间串扰		5.4		$\text{nV}\cdot\text{sec}$	
AC 串扰		6		$\text{nV}\cdot\text{sec}$	
3dB 带宽		340		kHz	
总谐波失真		-83		dB	$V_{REF}=3\text{V} \pm 0.2\text{V}_{p-p}$, 10 kHz
输出噪声谱密度		64		$\text{nV}/\sqrt{\text{Hz}}$	DAC code = 0x8000, 1 kHz
		60		$\text{nV}/\sqrt{\text{Hz}}$	DAC code = 0x8000, 10 kHz
输出噪声		6		μV_{p-p}	0.1Hz 到 10Hz





时序特性

所有输入信号都指定为 $t_R = t_F = 1 \text{ ns/V}$ (V_{DD} 的 10% - 90%), 并从电压水平 $(V_{IL} + V_{IH})/2$ 计时, $V_{DD} = 4.5 \text{ V} - 5.5 \text{ V}$, 所有规格均相对于 $T_{MIN} - T_{MAX}$, 除非另有说明。

表 3

参数	描述	Min	Typ	Max	单位
t1	SCLK 周期时间	20			ns
t2	SCLK 高电平时间	10			ns
t3	SCLK 低电平时间	10			ns
t4	SYNC下降沿到 SCLK 下降沿建立时间	17			ns
t5	数据建立时间	5			ns
t6	数据保持时间	5			ns
t7	SCLK 下降沿到SYNC上升沿时间	5		30	ns
t8	SYNC最小高电平时间				
	单个通道更新	3			μs
	所有通道更新	8			μs
t9	SYNC上升沿到 SCLK 下降沿忽略	17			ns
t10	LDAC 低电平脉冲宽	20			ns
t11	SCLK 下降沿到LDAC上升沿	20			ns
t12	SCLK 下降沿到LDAC下降沿	10			ns

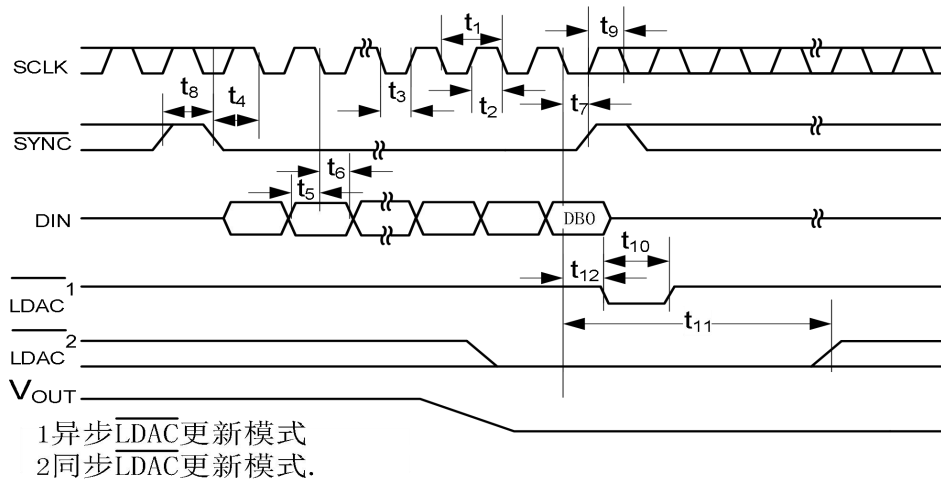


图 2 连续写操作



绝对最大额定值

除非另有说明， $T_A=25^{\circ}\text{C}$ 。

表 4

参数	额定值
V_{DD} 至 GND	-0.3 V to +7 V
数字输入电压至 GND	-0.3 V to $V_{DD} + 0.3$ V
V_{OUT} 至 GND	-0.3 V to $V_{DD} + 0.3$ V
V_{REF} 至 GND	-0.3 V to $V_{DD} + 0.3$ V
工作温度范围	
工业级	-40°C to +85°C
存储温度范围	-65°C to +150°C
最高结温	+150°C
DFN 封装	
θ_{JA} 热阻	(待测) °C/W
回流焊峰值温度	
SnPb	240°C
Pb-Free	260°C

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。这只是额定最值，不表示在这些条件下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，器件能够正常工作。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

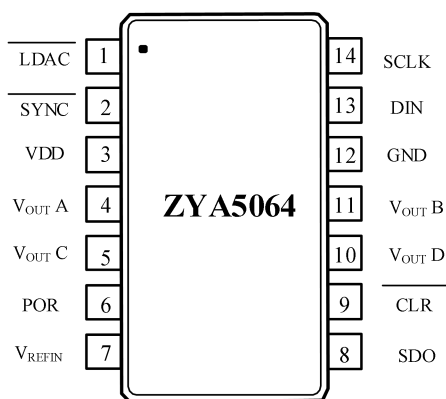


图 3 ZYA5064

表 5 14 引脚 DFN 封装引脚功能描述

引脚编号	引脚名称	描述
1	LDAC	加载 DAC 逻辑输入。这是用来更新 DAC 寄存器以及模拟输出。当一直为低电平时，被选择的 DAC 寄存器将在第 32 个时钟的下降沿进行更新。如果在写周期中 LDAC 保持在高电平，则被选择的 DAC 输入移位寄存器会被更新，但模拟输出更新会延迟到 LDAC 下降沿。在这种模式下，所有模拟输出都可以同时在 LDAC 的下降沿上进行更新。
2	SYNC	低电平有效控制输入。这是输入数据的帧同步信号。当 SYNC 变低时，它启动 SCLK 和 DIN 缓冲，并启用移位寄存器。数据在接下来的第 32 个下降沿被传入。如果 SYNC 在第 32 个下降沿之前被抬高，SYNC 的上升沿作为一个中断，写入序列会被忽略。
3	V _{DD}	电源输入引脚。ZYA5064 可以采用 4.5V~5.5V 电源供电，电源应通过并联的 10uF 电容和 0.1uF 电容去耦至 GND。
4	V _{OUTA}	DAC A 的模拟输出电压
5	V _{OUTC}	DAC C 的模拟输出电压
6	POR	电源重置引脚。将这个引脚接在 GND 上使 DAC 输出在电源接通时达到零刻度。将这个引脚接在 VDD 上，使 DAC 输出达到量程中央。
7	V _{REFIN}	这是 DAC A, DAC B, DAC C, DAC D 的共用基准电压输入引脚。
8	CLR	保留功能，可以悬空或接高电平、低电平
9	SDO	保留功能，可以悬空或接高电平、低电平
10	V _{OUTD}	DAC D 的模拟输出电压
11	V _{OUTB}	DAC B 的模拟输出电压
12	GND	器件上所有电路的接地基准点。
13	DIN	串行数据输入。器件有一个 32 位输入移位寄存器。数据在串行时钟输入的下降沿读入寄存器。
14	SCLK	串行时钟输入。数据在 SCLK 的下降沿逐个输入移位寄存器。工作时钟速率最高达 50 MHz。



典型性能参数

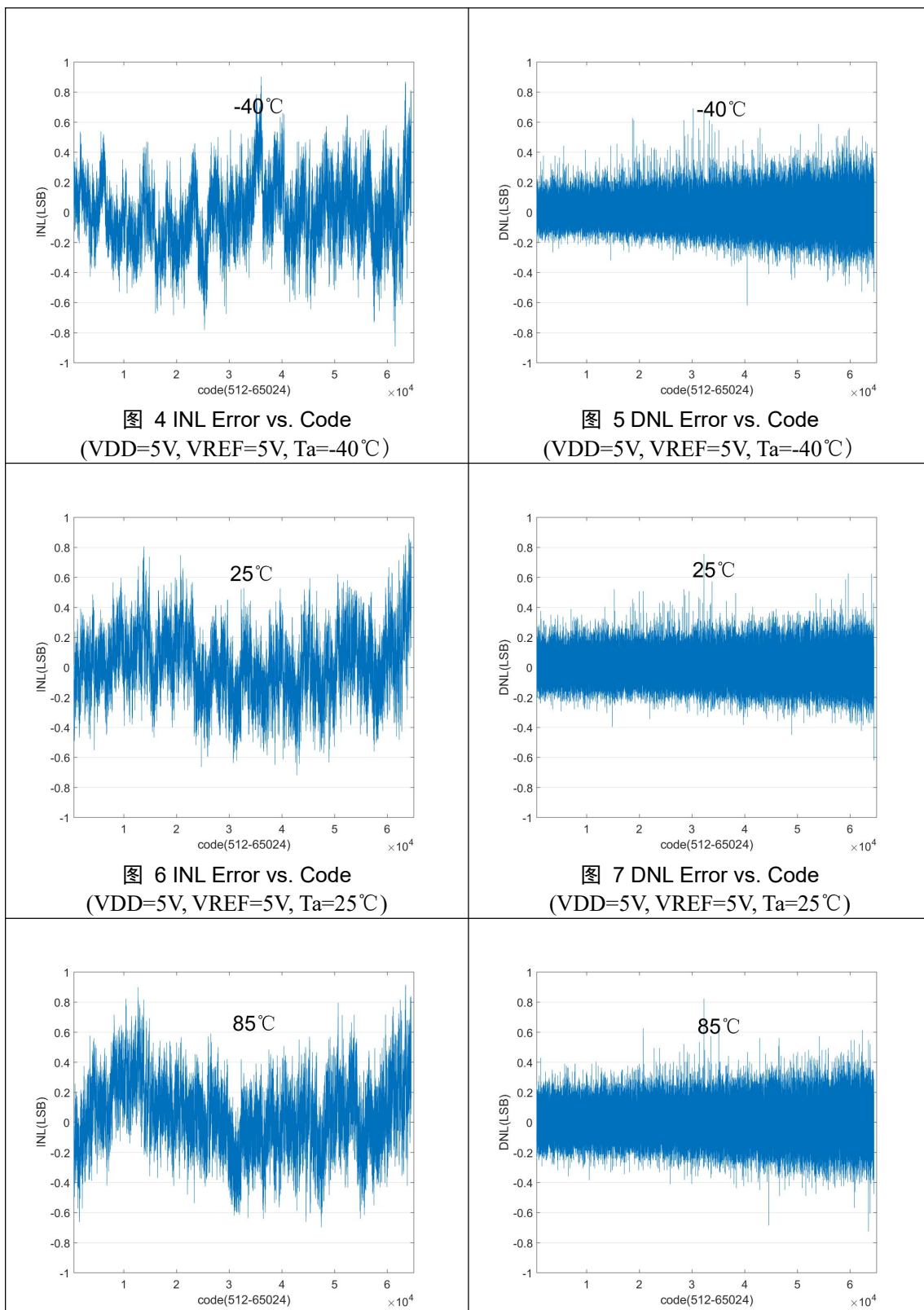




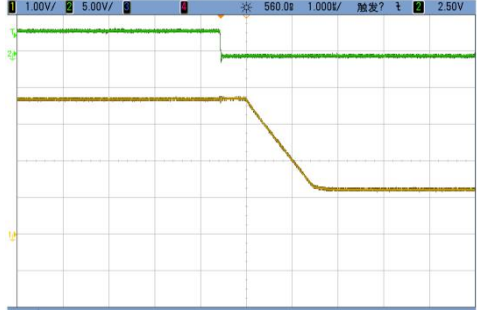
图 8 INL Error vs. Code (VDD=5V, VREF=5V, Ta=85°C) 	图 9 DNL Error vs. Code (VDD=5V, VREF=5V, Ta=85°C) 
图 10 Settle Time (VDD=5V, VREF=5V, 3/4->1/4, Ta=25°C) 	图 11 Settle Time (VDD=5V, VREF=5V, 1/4->3/4, Ta=25°C)

图 12 Glitch
(VDD=5V, VREF=5V, 0x8000->0x7fff,
Ta=25°C)



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 输出与通过 DAC 传递函数的两个端点的直线之间的最大偏差，单位为 LSB。

差分非线性(DNL)

微分非线性是指任意两个相邻编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。

零代码误差

零代码误差衡量将零电平码(0x0000)载入 DAC 寄存器时的输出误差。理想情况下，输出应为 0 V。在 ZYA5064 中，零代码误差始终为正值，因为 DAC 输出不能低于 0 V。零代码误差用 mV 表示。

零代码误差温度系数

零代码误差漂移衡量零编码误差随温度的变化，用 $V/^{\circ}C$ 表示。

增益误差

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

增益误差温度系数

增益温度系数衡量增益误差随温度的变化，用 $ppm FSR/^{\circ}C$ 表示。

满量程误差

满量程误差衡量将满量程代码(0xFFFF)载入 DAC 寄存器时的输出误差。理想情况下，输出应为 $V_{DD} - 1$ LSB。满量程误差用满量程范围的百分比(% FSR)表示。

数模转换毛刺脉冲

数模转换毛刺脉冲是 DAC 寄存器中的输入代码变化时注入到模拟输出的脉冲。在数字输入代码主进位发生 1 LSB 转换(0x7FFF 到 0x8000)时测量，它一般定义为以 nV-sec 为单位的毛刺面积。

直流电源抑制比(PSRR)

PSRR 表示电源电压变化对 DAC 输出的影响大小。是指 DAC 满量程输出的条件下 V_{OUT} 变化量与 V_{DD} 变化量之比，用 mV/V 表示。

直流串扰

直流串扰是一个 DAC 输出电平因响应另一个 DAC 输出变化而发生的直流变化。其测量方法是让一个 DAC 发生满量程输出变化(或软件关断并上电)，同时监控另一个保持中间电平的 DAC。单位为 -V。

数字馈通

数字馈通衡量从 DAC 的数字输入注入到 DAC 的模拟输出的脉冲，但在 DAC 输出未更新时进行测量。单位为 nV-sec，测量数据总线上发生满量程编码变化时的情况，即全 0 至全 1，反之亦然。

基准馈通

基准馈通是指 DAC 输出未更新时的 DAC 输出端的信号幅度与基准输入之比，用 dB 表示。

数字串扰

数字串扰是指一个输出为中间电平的 DAC，其输出因响应另一个 DAC 的输入寄存器中满量程编码变化(全 0 至全 1，或相反)而引起的毛刺脉冲。该值在独立模式下进行测量，用 nV-sec 表示。

DAC 间串扰

DAC 间串扰是指一个 DAC 的输出因响应另一个 DAC 的数字编码变化和后续的模拟输出变化，而引起的毛刺脉冲。其测量方法是使用写入和更新命令让一个通道发生满量程编码变化(全 0 到全 1，或相反)，同时监控处于中间量程的另一个通道的输出。毛刺的能量用 nV-sec 表示。

总谐波失真(THD)

总谐波失真是指理想正弦波与使用 DAC 时其衰减形式的差别。正弦波用作 DAC 的参考，而 THD 用来衡量 DAC 输出端存在的谐波。单位为 dB。



工作原理

ZYA5064 是一种 16 位、四通道、串行输入、电压输出的 DAC。集成了一个开机复位电路，以确保 DAC 输出功率达到已知的输出状态。二进制编码直接输入 DAC，在外部参考电压源下，输出电压为

$$V_{OUT} = V_{REFIN} \times \frac{D}{65536}$$

其中 D 为加载到 DAC 寄存器(0 到 65535)的二进制代码的十进制表示。

DAC 架构

ZYA5064 的 DAC 架构包含两个匹配的 DAC 部分。简化电路图如图所示。16 位数据字的高 4 位 MSB 经解码用于驱动 15 个开关(E1 至 E15)。每个开关都将 15 个匹配电阻中的一个与 DAC GND 或 VREF 缓冲输出相连。数据字的其余 12 位驱动 12 位电压模式 R-2R 梯形网络的 S0 至 S11 开关。

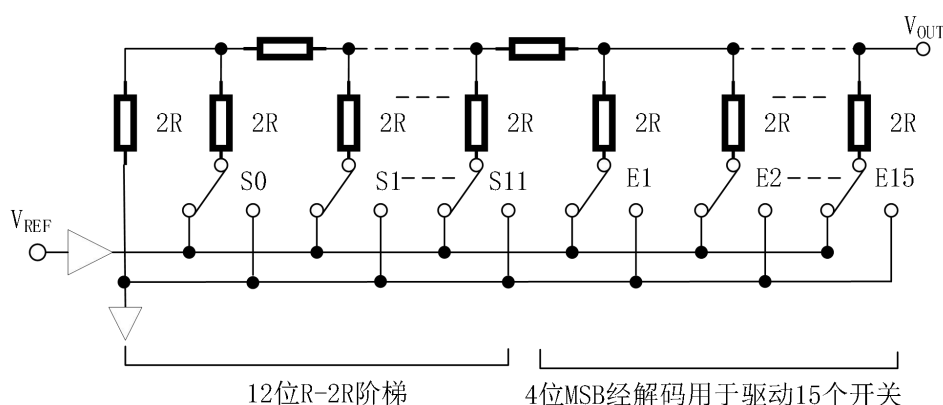


图 13 DAC 梯形结构

基准电压缓冲

ZYA5064 基于外部参考源运行，4 个通道共用一个专用的电压基准引脚，参考输入范围从 2.5V 到 V_{DD} ，该输入电压提供给每个 DAC 核心一个缓冲参考。

输出放大器

ZYA5064 中每个 DAC 配有一个能输出轨对轨电压的输出放大器，输出范围 $0V \sim V_{DD}$ 。放大器可以驱动 $5K \Omega$ 电阻负载与 $200pF$ 电容负载并联。



串行接口

ZYA5064 的 3 线串行接口(SYNC、SCLK 和 DIN)与 SPI、QSPI 和 MICROWIRE 接口标准以及大多数 DSP 兼容。

输入移位寄存器

输入移位寄存器（如图）为 32 位宽，第一个 4 位无需关注，第二个 4 位是命令位，C3 到 C0，然后是 4 位 DAC 地址位，A3 到 A0，最后是数据字位。数据字包含一个 16 位的输入代码，后面跟着四个无需关注位，这些数据在 SCLK 的第 32 个下降沿被传输到输入寄存器。可以选择单独的 DAC 通道或所有 DAC 通道来执行命令。

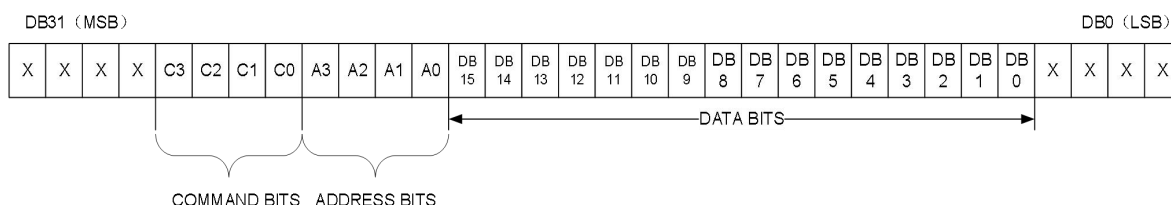


图 14 输入移位寄存器内容

表 7 命令定义

命令				描述
C3	C2	C1	C0	
0	0	0	0	写入输入寄存器 n
0	0	0	1	以输入寄存器 n 的内容更新 DAC 寄存器 n
0	0	1	0	写入输入寄存器 n 并更新所有 DAC
0	0	1	1	写入输入寄存器 n 并更新 DAC 通道 n
0	1	0	0	DAC 掉电/上电
0	1	0	1	清除码寄存器
0	1	1	0	LDAC 寄存器
其他				保留

表 8 地址命令

地址 (n)				选定的 DAC 通道
A3	A2	A1	A0	
0	0	0	0	DAC A
0	0	0	1	DAC B
0	0	1	0	DAC C
0	0	1	1	DAC D
1	1	1	1	All DACs





写入序列从 $\overline{\text{SYNC}}$ 线拉低开始，来自 DIN 线的数据在 SCLK 下降沿时被锁定在 32 位移位寄存器中。串行时钟频率可高达 50MHz，使器件兼容高速 DSP。在第 32 个时钟下降沿，最后一个数据位被锁存，写入的命令被执行，即输入寄存器内容的改变(见表 7)或工作模式的改变。在这个阶段， $\overline{\text{SYNC}}$ 线可以保持低或高。无论哪种情况下，在下次写序列前它必须置高 3us 以上(单通道更新时间，请参阅表 3 的 t_8 参数)，这样下一个 $\overline{\text{SYNC}}$ 下降沿可以启动下一个写序列。在写序列间需要将 $\overline{\text{SYNC}}$ 置高，尤其是低功耗模式下。

SYNC 中断

在正常的写序列中， $\overline{\text{SYNC}}$ 线至少在 32 个 SCLK 的下降沿期间保持为低电平，DAC 会在第 32 个下降沿更新。如果在第 32 个下降沿之前 $\overline{\text{SYNC}}$ 被拉高，写序列就会被中断。输入移位寄存器会复位，写序列被认为是无效的，不会造成 DAC 寄存器内容的更新和操作模式的改变。

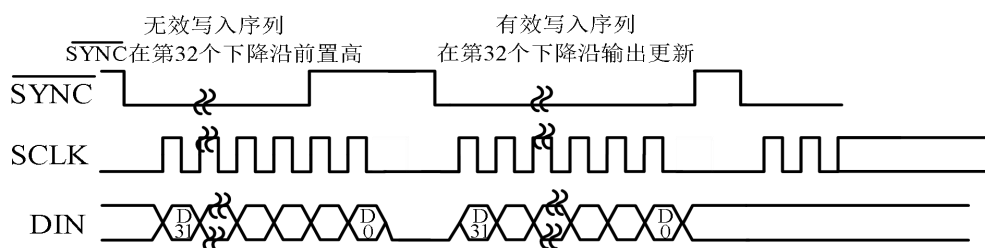


图 15 $\overline{\text{SYNC}}$ 中断功能

省电模式

ZYA5064 可以通过软件配置，有四种不同的工作模式：正常工作模式(默认模式)和三种单独的关机模式。命令 0100 是掉电模式的保留命令，在输入移位寄存器中，掉电模式通过设置两位(DB9 和 DB8)设置。表 7 显示了命令位与设备对应的操作模式。通过将相应的 4 位(DB3、DB2、DB1、DB0)设置为 1，可以将任一或所有 DAC (DAC A 到 DAC D)设至所选模式。表 7 显示了下电/上电操作时对应的输入寄存器内容。

当控制寄存器中的位 DB9 和位 DB8 设置为 0 时，芯片工作在正常模式下。然而，对于这三个省电模式，如果所有通道都关闭，电源电流下降到最低功耗。不仅电源电流下降，而且输出引脚也从 DAC 的输出内部切换到一个已知值的电阻网络。这有一个优点，即当部件处于断电模式时，它的输出阻抗是已知的。有三个不同的选项：输出是通过 1 k Ω 或 100 k Ω 电阻器内部连接到地，或是断开开路。输出阶段如图所示。

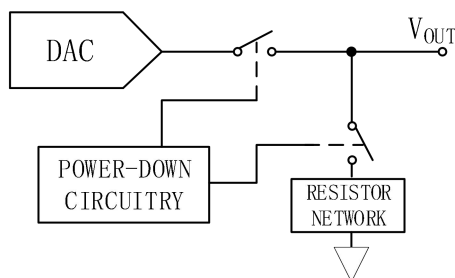


图 16 关断模式下的输出状态



表 9 操作模式

DB9	DB8	Operating Mode
0	0	Normal operation
0	1	Power-down modes
1	0	1 kΩ to GND
1	1	100 kΩ to GND
1	1	Three-state

当所有通道掉电时，偏置发生器、DAC 核心和其他相关线性电路被关闭。但是，在关机模式下，DAC 寄存器的内容不受影响。

上电复位

ZYA5064 包含一个上电初始化电路，用于在上电过程中初始化寄存器并控制输出电压。如果上电时 POR 引脚为低，DAC 输出电压为 0 V（注意：0V 输出超出了 ZYA5064 的线性范围）；如果上电时 POR 引脚为高，输出电压为中心值，在此状态上输出电压一直保持不变，直到向 DAC 发出有效的写入指令。

上电期间当 VDD 超过 4 V 左右时，会启动上电初始化电路，接下来需要 3ms 的时间完成上电初始化。在此期间，不应向 ZYA5064 进行任何写入操作。

为了防止上电期间的意外操作，请在电源上电过程中控制数字输入信号（ $\overline{\text{SYNC}}$ 、 $\overline{\text{SCLK}}$ 、 $\overline{\text{DIN}}$ 、 $\overline{\text{LDAC}}$ 、 $\overline{\text{CLR}}$ ），建议由连接到 VDD 或 GND 的上拉电阻来控制这些信号。对于 VDD 上升时间较慢（超过 1ms）的应用，则在电源达到其最终值之后需要对 ZYA5064 发送软复位指令。软复位指令的具体命令及使用规范，以及上电期间无法满足上述要求时的解决方案，详见 ZYA5064 FAQ。

对于不需要硬件 LDAC 功能的应用， $\overline{\text{LDAC}}$ 引脚可以直接连接到 GND。

表 10 上电/掉电模式对应的 32 位输入寄存器的内容

DB31 to DB28	DB27	DB26	DB25	DB24	DB23 to DB20	DB10 to DB19	DB9	DB8	DB4 to DB7	DB3	DB2	DB1	DB0
X	0	1	0	0	X	X	PD1	PD0	X	DAC D	DAC C	DAC B	DAC A
Don't cares	Command bits (C2 to C0)				Address bits (A3 to A0)—don't cares	Don't cares	Power-down mode		Don't cares	Power-down/power-up channel selection—set bit to 1 to select			

LDAC功能

硬件LDAC管脚

所有 DAC 的输出都可以使用硬件 LDAC pin 同时更新，如图 2 所示。硬件 LDAC 引脚有两种使用方法：同步（LDAC 持续低）和异步（LDAC 脉冲）。

同步 LDAC: LDAC 保持低。在保持 LDAC 低的条件下，新数据读取后，在第 32 次 SCLK 脉冲下降沿上更新 DAC 寄存器。





异步LDAC: LDAC保持高, 然后当一个低脉冲来临时更新 DAC。在写入输入寄存器的同时不更新输出。当 LDAC脉冲低时, DAC 寄存器将更新为输入寄存器的内容。

命令 0001、0010 和 0011(参见表 6)不管 LDAC 的电平如何, 都会更新 DAC 的输出。

软件LDAC功能

使用命令 0110 写入 DAC, 将加载 4 位LDAC控制寄存器(DB3 到 DB0)。每个通道的默认值为 0; 也就是说, LDAC引脚工作正常。将 DB3 到 DB0 位设置为 1 可以更新 DAC 通道, 而不考虑硬件LDAC引脚的状态, 这样相当于硬件LDAC引脚被锁定在低位(LDAC寄存器操作模式见表 11)。当用户希望更新所选通道, 而其余通道通过同步更新的方式来更新的应用中, 这种灵活性非常有用。

表 11 LDAC覆写操作

LDAC 位 (DB3 到 DB0)	LDAC引脚	LDAC操作
0	1 或 0	由 LDAC 引脚决定
1	X (无关位)	DAC 通道更新并覆盖 LDAC 引脚。 DAC 通道视 LDAC 为 1

利用寄存器, 用户可以更加灵活地控制硬件引脚(见表 11 覆写操作)。如果将某一 DAC 通道的LDAC位 (DB0 至 DB3) 设为 0, 则意味着该通道的更新受硬件LDAC引脚的控制。

MSB

LSB

DB31 to DB28	DB27	DB26	DB25	DB24	DB23 to DB20	DB4 to DB19	DB3	DB2	DB1	DB0
X	0	1	1	0	X	X	DAC D	DAC C	DAC B	DAC A
Don't cares	Command bits (C3 to C0)				Address bits (A3 to A0)—don't cares	Don't cares	Setting LDAC bit to 1 override LDAC pin			

电源旁路和接地

当电路的精度要求很重要时, 很有必要仔细考虑电路板上的电源和接地回路的布局。包含 ZYA5064 的印制电路板上应该有独立的模拟和数字部分。如果 ZYA5064 处于其他设备需要 AGND-to-DGND 连接的系统中, 则只能在一点进行连接, 并且尽可能接近 ZYA5064。

给 ZYA5064 供电的电源需要使用 10uF 和 0.1uF 电容器旁路。0.1uF 电容器应尽可能接近设备。10uF 电容器尽量为钽珠类型。

供电线路应该有尽可能大的线宽, 以提供一个低阻抗路径和减少故障对供电线路的影响。通过铺地将时钟和其他快速切换的数字信号与 PCB 的其他部分屏蔽。尽可能避免数字和模拟信号的交叉。当信号线在板的相对一侧相交时, 确保它们以直角相交, 以减少耦合效应。最好的布局技术是: 板材的部件一侧仅用于接地面, 信号线放置在焊料一侧。

应用信息

选择基准电压源

ZYA5064 所需要的供电电流非常低，因此可以利用基准电压源提供器件所需的电压。(参见图 17)。当电源噪声相当高，或者系统电源电压不是 5 V 时(例如为 15 V)，这种电源方案特别有用。基准电压源输出一个稳定的电源电压用于 ZYA5064。如果使用低压型 REF195，则在 DAC 输出端无负载时，它必须向 ZYA5064 提供 5 mA 电流。当 DAC 输出端有负载时，REF195 还需要向负载提供电流，所需的总电流(DAC 输出上的负载为 5 k Ω)为 5 mA+ (5 V/5 k Ω) = 6mA。

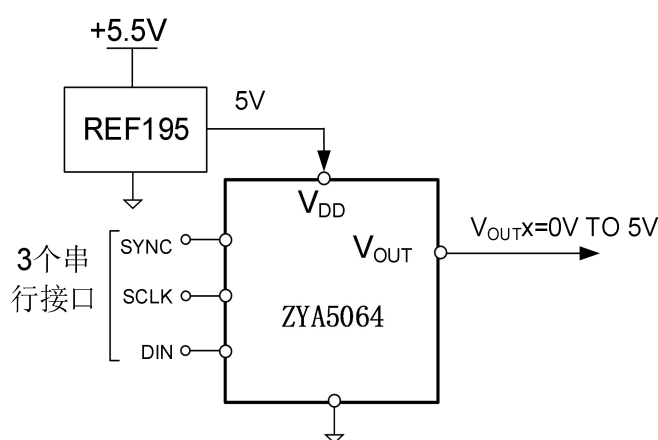


图 17 REF195 用作 ZYA5064 的电源

双极性工作模式

ZYA5064 被设计用于单电源操作，但是使用图 18 中的电路也可以实现双极输出范围。电路为 ± 5 V 的输出电压范围。在放大器输出端的轨对轨操作是使用双极性运算放大器来实现的。

任何输入码的输出电压可计算如下：

$$V_o = \left[V_{DD} \times \left(\frac{D}{65,536} \right) \times \left(\frac{R1 + R2}{R1} \right) - V_{DD} \times \left(\frac{R2}{R1} \right) \right]$$

其中： D= 代表十进制输入码(0 至 65536)。

$V_{DD}=5V$, $R1 = R2 = 10\text{ k}\Omega$ 时：

$$V_o = \left(\frac{10 \times D}{65,536} \right) - 5V$$

输出电压范围为 ± 5 V，0x0000 对应-5 V 输出，0xFFFF 对应+5 V 输出。

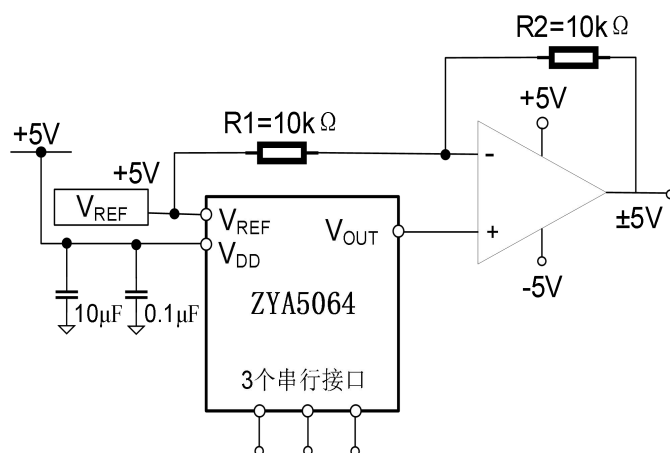


图 18 使用 ZYA5064 的双极性工作模式



外形尺寸

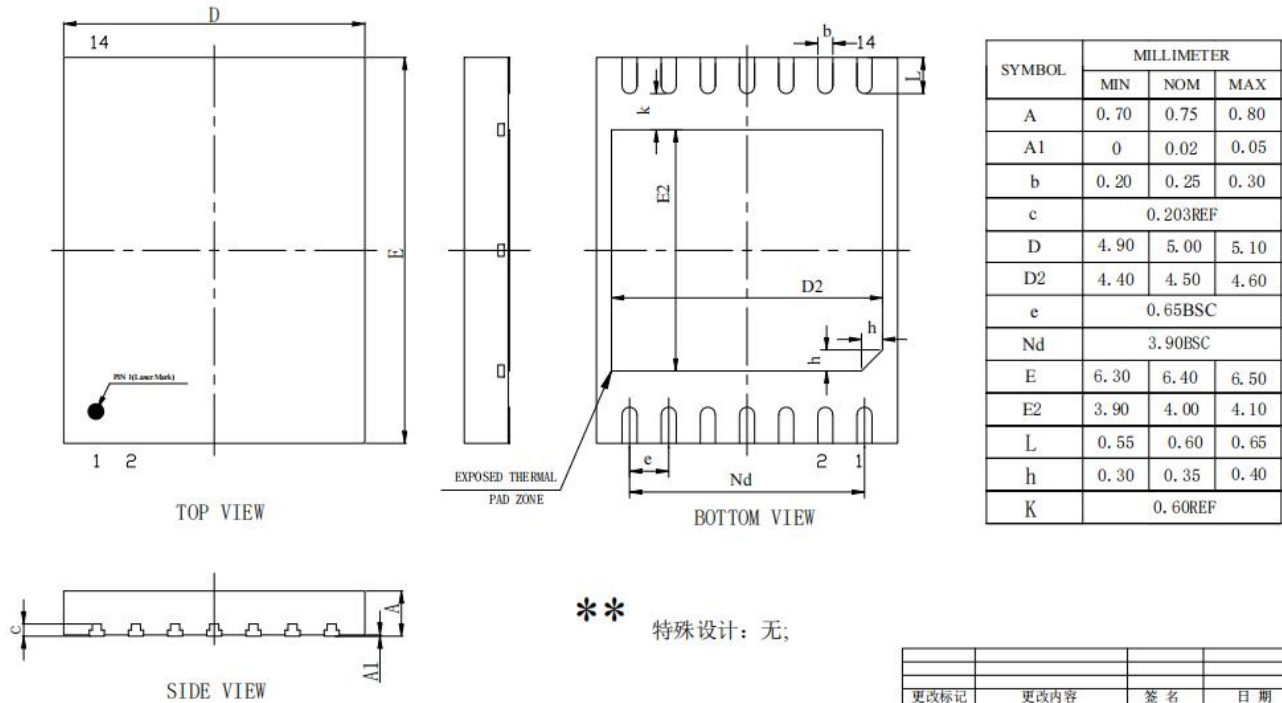


图 19 DFN14L 外形尺寸
尺寸单位：mm

订购指南

