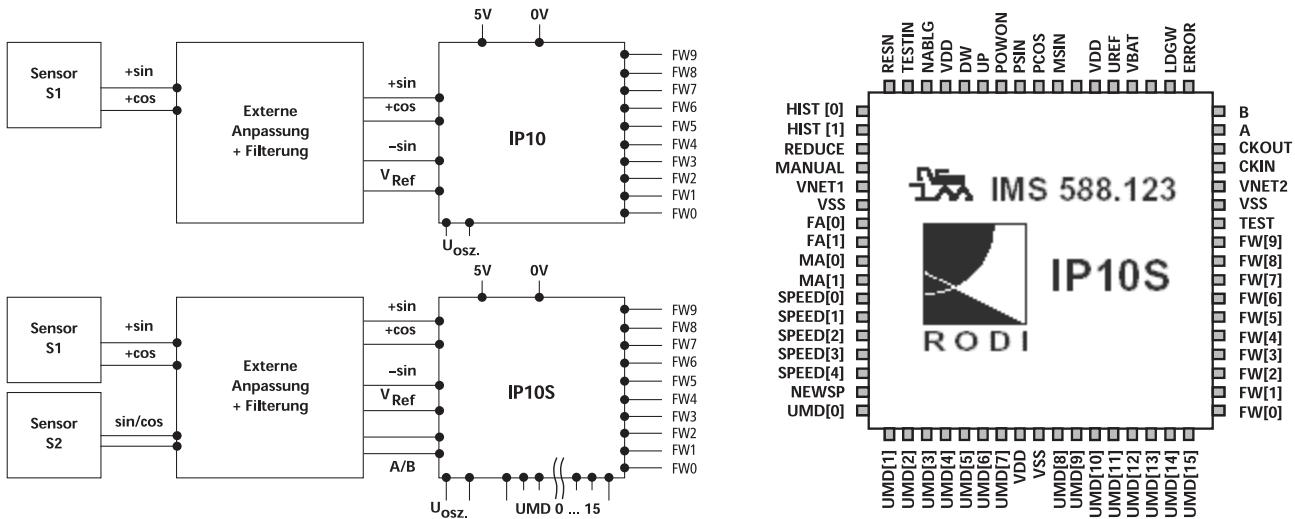


Kurzdatenblatt ARIMS® - Interpolator IP10, IP10S

1. Blockschaltbild



| Signal | Funktion | Signal | Funktion |
|------------|---|-----------|-----------------------------------|
| PCOS | analoge Spannung Winkelsensor | NEWSP | Geschwindigkeit wird aktualisiert |
| PSIN | analoge Spannung Winkelsensor | UMD(0:15) | Umdrehungswert |
| POWON | Versorgungsspannung Netz (notwendig) | FW(0:9) | Feinwert |
| UP | Zählrichtung vorwärts | TEST | Testeingang |
| DW | Zählrichtung rückwärts | VNET2 | Versorgungsspannung Netz |
| NABLGS | Offsetabgleich starten | CKIN | Clockeingang |
| TESTIN | Testeingang | CKOUT | invertierter Clockausgang |
| RESN | Rücksetzsignal | A | Digital signal A/B Sensor |
| HIST | Einstellung Hysterese (0 bis 3) | B | Digital signal A/B Sensor |
| REDUCE | schnelle Umschaltung max. Auflösung | ERROR | Fehler bei Umdrehungszählung |
| MANUAL | Umschaltung manuelle Auflösung | LDGW | Umdrehungswert laden |
| VNET1 | Versorgungsspannung Netz | VBAT | Versorgungsspannung Batterie |
| FA(0:1) | Einstellung Auflösung (0 bis 3) | UREF | Referenzspannung für Winkelsensor |
| MA(0:1) | aktuelle Auflösung (auto Mode) | MSIN | analoge Spannung Winkelsensor |
| SPEED(0:4) | aktuelle Geschwindigkeit in Auflösungseinheiten | VDDint | interne Versorgungsspannung |
| | | VSS | gemeinsamer Masse Anschluss |

2. Elektrische Parameter

Digitale Signale

| Parameter (Condition) | Symbol | Limit values | | Unit |
|--|------------------------|----------------------------------|------------|--------------------|
| | | min. | max. | |
| Static current consumption $V_I = V_{DD}$ or V_{SS} | I_{DDS} | - | 5 | mA |
| Input leakage current | $I_{IL} - I_{IH}$ | - | 10000 | nA/pad |
| Input current Input low (pullup) Input high (pulldown) | I_{IPL} I_{IPH} | 50 50 | 200 200 | μA μA |
| Input low voltage CMOS Input | V_{ILC} | - | 1.0 | v |
| Input high voltage CMOS Input | V_{IHC} | 4.0 | - | v |
| Input low voltage 4mA drive option ($I_{OL} = 4mA$) ²⁾ 12mA drive option ($I_{OL} = 12mA$) | V_{OL} | - - | 4.0 4.0 | v v |
| Input high voltage 4mA drive option ($I_{OH} = 4mA$) ²⁾ 12mA drive option ($I_{OH} = 12mA$) | V_{OH} | $V_{DD} - 0,5$ $V_{DD} - 0,5$ | - - | v v |

²⁾ Maximum output frequency 20 MHz, due to tester limitations

Analoge Signale

$$U_{ref} = 2.5 \text{ V} \pm 0.1 \text{ V}$$

$$U_{sin/cos} = U_{ref} + U_0 \sin/\cos(\omega t)$$

$$\text{mit } U_0 = 1,0 \text{ bis } 2.0 \text{ V}$$

$$\frac{\omega}{2\pi} \leq \frac{20 \text{ MHz}}{2 \text{ BIT}}$$

3. Stückzahlen und Liefertermine für OEM-Kunden

- Mustersatz von 10 Bauelementen
- Musterstückzahlen sind 10 Wochen nach Bestelleingang lieferbar (Bare Dies ca. 7 Wochen)
- Keramik- (CLCC) oder Plastikgehäuse (PLCC, TQFP, fpBGA), Bare Dies lieferbar.

4. Bausteinpreise/Einstiegskosten

Diese sind jeweils anzufragen bei:

RODI - System Innovation

Anton Rodi

Paul - Ehrlich - Str.1

69181 Leimen

Tel: +49 - 6224 - 924210

Fax: +49 - 6224 - 924220