

Układ pętli synchronizacji fazowej /PLL/ składa się z: liniowo przestrajanego napięciem generatora małej mocy /VCO - Voltage Controlled Oscillator/, sterowanego źródła /Source Follower/, dwóch różnych komparatorów fazy /Comp. Ph. 1 i Comp. Ph. 2/ i diody Zenera.

Generator /VCO/ dostarcza na wyjście VCO OUT sygnał o częstotliwości określonej przez napięcie wejściowe /VCO IN/ oraz zewnętrzne elementy - pojemność i rezystancję podłączone do wyprowadzeń C_{EXT}, R_{1EXT}, R_{2EXT}. Źródło sterowane zapewnia odseparowanie generatora od wyjścia OUT. Wejście INH/Inhibit/ pozwala w wyniku podania stanu wysokiego na blokadę pracy źródła i generatora przy bardzo małym poborze prądu.

Komparatory mają dwa wspólne wejścia sygnałowe PC1 IN i PC2 IN. Wejście PC1 IN zaopatrzone jest w układ automatycznej polaryzacji /SBC - SELF BIAS CIRCUIT/ ustawiający mały sygnał wejściowy w liniowym zakresie pracy komparatora.

Dzięki temu komparatory można sterować nie tylko dużym sygnałem /bezpośrednio/, ale także małym /przez szeregowy kondensator/. Pierwszy komparator fazy, reagujący na poziom sygnału wejściowego, podaje na wyjście PC1 OUT cyfrowy sygnał błędu i utrzymuje w układzie PLL 90-stopniowe przesunięcie fazy, dla środkowej częstotliwości zakresu synchronizacji. Drugi komparator fazy, reagujący na zbocze sygnału wejściowego, podaje na wyjścia PC2 OUT i PC OUT cyfrowy sygnał błędu i utrzymuje zerowe przesunięcie fazy między sygnałami wejściowymi.

Do ewentualnej stabilizacji napięcia zasilania można wykorzystać diodę Zenera.

Zastosowanie układu: w modulatorach i demodulatorach FM, syntezerach częstotliwości, przetwornikach napięcie-częstotliwość, dyskryminatorach częstotliwości, układach mnożących itp.

MCY 74046N

MCY 64046N

Pętla synchronizacji
fazowej (PPL)

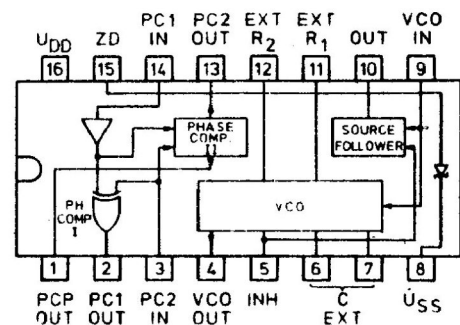
Informacja wstępna

MSI CMOS

Bramka aluminiowa

Obudowa CE 71

Układ wyprowadzeń



74046

Parametry dopuszczalne

$$/U_{SS} = 0 \text{ V/}$$

Oznaczenie	Nazwa	Jedn.	Wartość	
			min	max
U_{DD}	Napięcie zasilania	V	-0,5	+20
U_I	Napięcie wejściowe	V	-0,5	$U_{DD} + 0,5$
I_I	Prąd wejściowy	mA	-10	+10
P_D	Moc rozpraszana	mW		500
t_{amb}	Temperatura otoczenia w czasie pracy			
	MCY 74....N	°C	-40	+85
	MCY 64....N	°C	0	+70
t_{stg}	Temperatura przechowywania	°C	-55	+125

Parametry charakterystyczne statyczne

Ozna- czenie	Nazwa	Jedn.	Wartość							Warunki pomiaru		
			t_{amb} min		25°C			t_{amb} max		U_I	U_O	U_{DD}
			min	max	min	typ	max	min	max	[V]	[V]	[V]
I_{DDx}	Prąd zasilania w stanie spoczynku	μA		20 40 80		10 20 40	20 40 80		20 40 80	0;5 0;10 0;15		5 10 15
U_{IH}	Napięcie wejściowe w stanie wysokim	V	3,5 7 11		3,5 7 11			3,5 7 11			0,5;4,5 1;9 1,5;13,5	5 10 15
U_{IL}	Napięcie wejściowe w stanie niskim	V		1,5 3 4			1,5 3 4		1,5 3 4		0,5;4,5 1;9 1,5;13,5	5 10 15
I_I	Prąd wejściowy	μA		$\pm 0,1$		$\pm 10^{-5}$	$\pm 0,1$		± 1	0;18		18
U_{OH}	Napięcie wyjściowe w stanie wysokim	V	$U_{DD}-0,05$		$U_{DD}-0,05$	U_{DD}		$U_{DD}-0,05$		0; U_{DD}		5;10;15
U_{OL}	Napięcie wyjściowe w stanie niskim	V		0,05		0	0,05		0,05	0; U_{DD}		5;10;15
I_{OH}	Prąd wyjściowy w stanie wysokim	mA	-0,64 -2 -1,6 -4,2		-0,51 -1,6 -1,3 -3,4	-1 -3,2 -2,6 -6,8		-0,36 -1,15 -0,9 -2,4		0;5 0;5 0;10 0;15	4,6 2,5 9,5 13,5	5 5 10 15
I_{OL}	Prąd wyjściowy w stanie niskim	mA	0,64 1,6 4,2		0,51 1,3 3,4	1 2,6 6,8		0,36 0,9 2,4		0;5 0,10 0;15	0,4 0,5 1,5	5 10 15

x/I_{DD} mierzone przy $INH = "1"$ PC1 $IN = "1"$
 $t_{amb\ max} = -40^{\circ}C$ dla MCY 64....; $0^{\circ}C$ dla MCY 74....
 $t_{amb\ min} = +85^{\circ}C$ dla MCY 64....; $+70^{\circ}C$ dla MCY 74....

Parametry charakterystyczne dynamiczne

$/t_{amb} = +25^{\circ}C$, $t_r = t_f = 20\ ns$, $C_L = 50\ pF$, $R_L = 200\ k\Omega$ /

Oznaczenie	Nazwa	Jedn.	Wartość		Warunki pomiaru U_{DD} [V]
			typ	max	
t_{TLH}	Czas narastania zbocza sygnału wyjściowego	ns	100	200	5
t_{THL}	Czas opadania zbocza sygnału wyjściowego		50	100	10
			40	80	15
C_I	Pojemność wejściowa	pF	5,0	7,5	

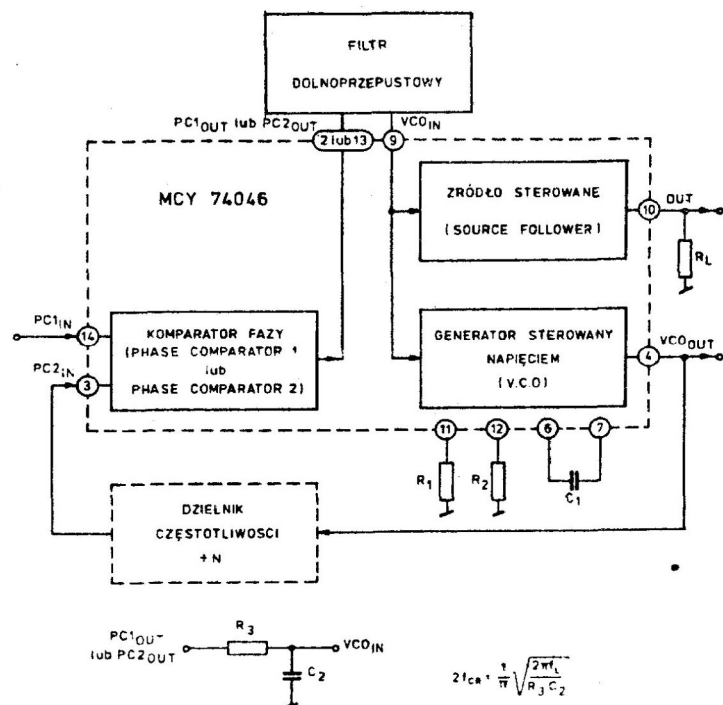
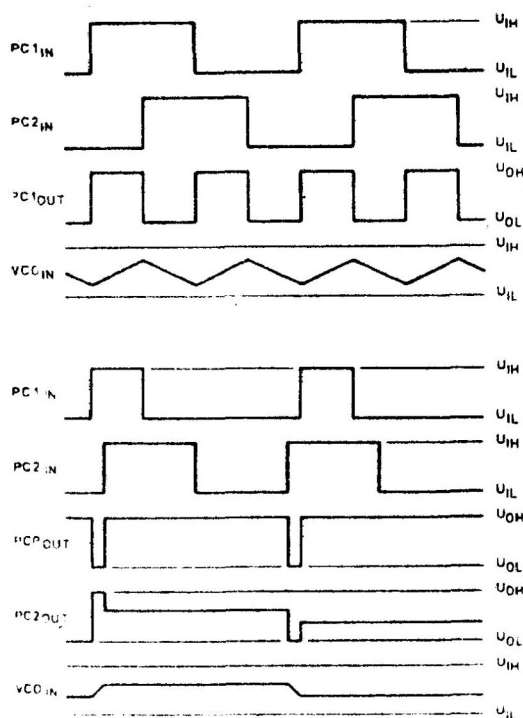
Parametry charakterystyczne

Oznaczenie	Nazwa	Jedn.	Wartość			Warunki pomiaru			
			min	typ	max	U_I [V]	U_{DD} [V]	R_1 [kΩ]	
KOMPARATORY FAZY									
R_I PC1 IN	Rezystancja wejściowa	$M\Omega$	1 0,2 0,1	2 0,4 0,2			5 10 15		
$ U_I $	Amplituda napięcia wejściowego	mV		180 330 900			5 10 15		
GENERATOR /VCO/									
f_{max}	Maksymalna częstotliwość pracy	MHz	0,5 1 1,4	0,8 1,4 2,4		U_{DD} U_{DD} U_{DD}	5 10 15	5 5 5	$C_1=50\text{ pF}$ $R_2=\infty$
$\varepsilon = \frac{\Delta U_{I\max}}{\Delta U_I} \cdot 100$	Współczynnik liniowości	%		1,7 4,0 7,0		$2,5 \pm 0,3$ $5 \pm 2,5$ $7,5 \pm 5$	5 10 15	10 400 1000	
$TWF = \frac{\Delta f}{f \cdot \Delta T} \cdot 100$	Temperaturowy współczynnik stabilności częstotliwości	$\frac{\%}{^\circ C}$		$\pm 0,12$ $\pm 0,04$ $\pm 0,015$			5 10 15		$R_2=\infty$
D	Współczynnik wypełnienia	%		50			5;10;15		
ŹRÓDŁO STEROWANE									
$U_{IO} = U_I - U_O$	Napięcie niezrównoważenia	V		1,8	2,5		5;10;15		$R_L > 10\text{ k}\Omega$
$\varepsilon = \frac{\Delta U_{I\max}}{\Delta U_I} \cdot 100$	Współczynnik liniowości	%		0,3 0,7 0,9		$2,5 \pm 0,3$ $5,0 \pm 2,5$ $7,5 \pm 5,0$	5 10 15		$R_L=100\text{ k}\Omega$ $R_L=300\text{ k}\Omega$ $R_L=500\text{ k}\Omega$
DIODA ZENERA									
U_Z	Napięcie stabilizacji	V	4,45	5,5	6,15				$I_R=50\text{ }\mu A$
r_z	Rezystancja dynamiczna	Ω	40						$I_R=1\text{ mA}$

Podstawowe własności	I Komparator fazy	II Komparator fazy
Częstotliwość na wyjściu układu PLL	$f_{min} = \frac{1}{R_2/C_1 + 32\text{ pF}}; U_I = U_{SS}$ $f_{max} = \frac{1}{R_1/C_1 + 32\text{ pF}}; U_I = U_{DD}$ gdzie: U_I - napięcie na wejściu VCO IN $10\text{ k}\Omega \leq R_1 \leq 1\text{ M}\Omega$ $10\text{ k}\Omega \leq R_2 \leq 1\text{ M}\Omega$ $100\text{ pF} \leq C_1 \leq 0,01\text{ }\mu F$	

od. tabl.

Podstawowe własności	I Komparator fazy	II Komparator fazy
Średkowa częstotliwość na wyjściu układu PLL	$f_0 = f/U_I = 0,5 U_{DD}/$ gdzie: U_I - napięcie na wejściu VCO IN	
Zakres trzymania	$2f_L = f_{\max} - f_{\min}$	
Zakres ohwywania	$f_{CR} \leq f_L$ f_{CR} określona jest przez graniczną częstotliwość przenoszenia filtra dolno-przepustowego /patrz rys. blokowego schematu aplikacyjnego/	$f_{CR} = f_L$
Brak sygnału na wejściu VCO IN	$f = f_0$	$f = f_{\min}$
Kąt przesunięcia fazowego między sygnałami wejść PC1 IN i PC2 IN	90° dla f_0 ok. 0° dla $f_{\min}$ ok. 180° dla $f_{\max}$	zawsze 0°
Synchronizacja harmonicznych częstotliwości środkowej	jest	brak
Odporność na zakłócenia	wysoka	niska



Przykładowe przebiegi czasowe w układzie PLL

Blokowy schemat aplikacyjny