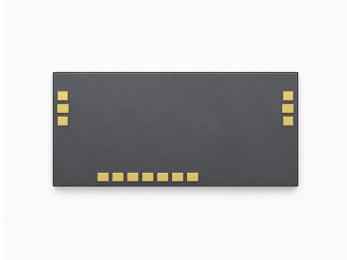


1200–1600 MHz Die desfasador digital GaAs MMIC de 6 bits

Error RMS de fase: 0.8 ° (típico); Pérdida de inserción: 4.3 dB (típico); Rango de desplazamiento de fase: 5.625 ° (mínimo) / 354.375 ° (máximo). Dimensiones del die: 3.3 × 1.6 × 0.1 mm.



Características RF · TA = +25 °C

Parámetro	Símbolo	Mínimo	Típico	Máximo	Valor	Unidad
Frecuencia de funcionamiento	-	1200	-	1600	1200–1600	MHz
Pérdida de inserción	-	-	4.3	-	-	dB
Rango de desplazamiento de fase	-	5.625	-	354.375	-	°
Error RMS de fase	-	-	0.8	-	-	°
Variación de amplitud inducida por el desplazamiento de fase	-	-	±0.4	-	-	dB
VSWR de entrada	-	-	1.4	-	-	-
VSWR de salida	-	-	1.4	-	-	-

Polarización DC y corrientes

Parámetro	Símbolo	Mínimo	Típico	Máximo	Valor	Unidad
Tensión de alimentación negativa	-	-	-	-	-5	V
Tensión de control	-	-	-	-	0 / +5	V
Paso de fase	-	-	-	-	5.625	°

Valores límite

Parámetro	Símbolo	Mínimo	Típico	Máximo	Unidad
Tensión mínima de alimentación negativa	-	-6	-	-	V
Tensión máxima de control	-	-	-	6	V
Corriente de control de entrada	-	-	-	0.3	mA
Potencia de entrada máxima	-	-	-	25	dBm

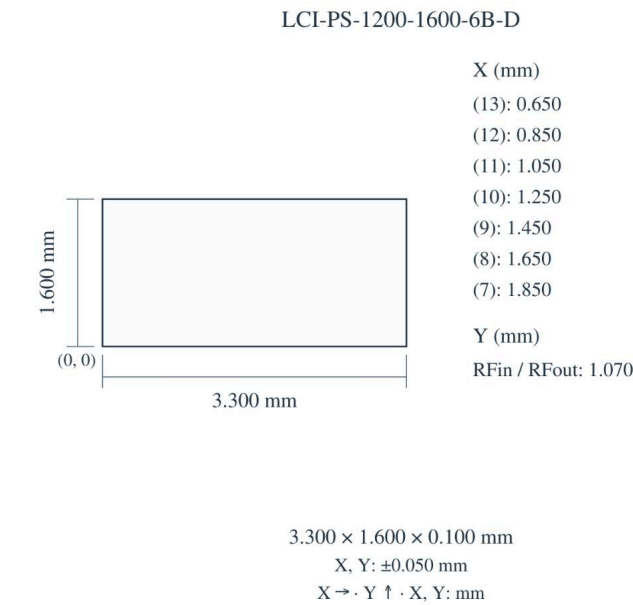
Condiciones ambientales

Parámetro	Símbolo	Mínimo	Típico	Máximo	Unidad
Temperatura de almacenamiento	-	-65	-	150	°C
Temperatura de funcionamiento	-	-55	-	85	°C

Dimensiones del chip

Parámetro	Valor	Unidad
Dimensiones del chip	3.3 × 1.6 × 0.1	mm

Plano dimensional mecánico



Todas las dimensiones se indican en mm [in].

Asignación de pads de unión

Terminales	Símbolo	Función	Notas
1, 3, 4, 6	GND	Masa; no requiere hilo de unión	-
2	RF_in	Entrada RF	-
5	RF_out	Salida RF	-
7	P5	Control de fase	90°; 0 / +5 V
8	P2	Control de fase	11.25°; 0 / +5 V
9	P3	Control de fase	22.5°; 0 / +5 V
10	P1	Control de fase	5.625°; 0 / +5 V
11	P4	Control de fase	45°; 0 / +5 V

Asignación de pads de unión

Terminales	Símbolo	Función	Notas
12	P6	Control de fase	180°; 0 / +5 V
13	VE	Polarización DC	−5 V

Tabla de estados de control

Estado	P1	P2	P3	P4	P5	P6
Estado de referencia	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V
5.625°	5 V	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V
11.25°	0 V	5 V	0 V	0 V	0 V	0 V
22.5°	0 V	0 V	5 V	0 V	0 V	0 V
45°	0 V	0 V	0 V	5 V	0 V	0 V
90°	0 V	0 V	0 V	0 V	5 V	0 V
180°	0 V	0 V	0 V	0 V	0 V	5 V

Registro de la publicación actual · 1.3 · 2026-10-27. Actualización de la descripción o del contenido editorial. Sustituye a la revisión 1.2.

Integración del chip y secuencia de polarización

Interfaz de control: Control TTL paralelo.

Alcance de la referencia mecánica

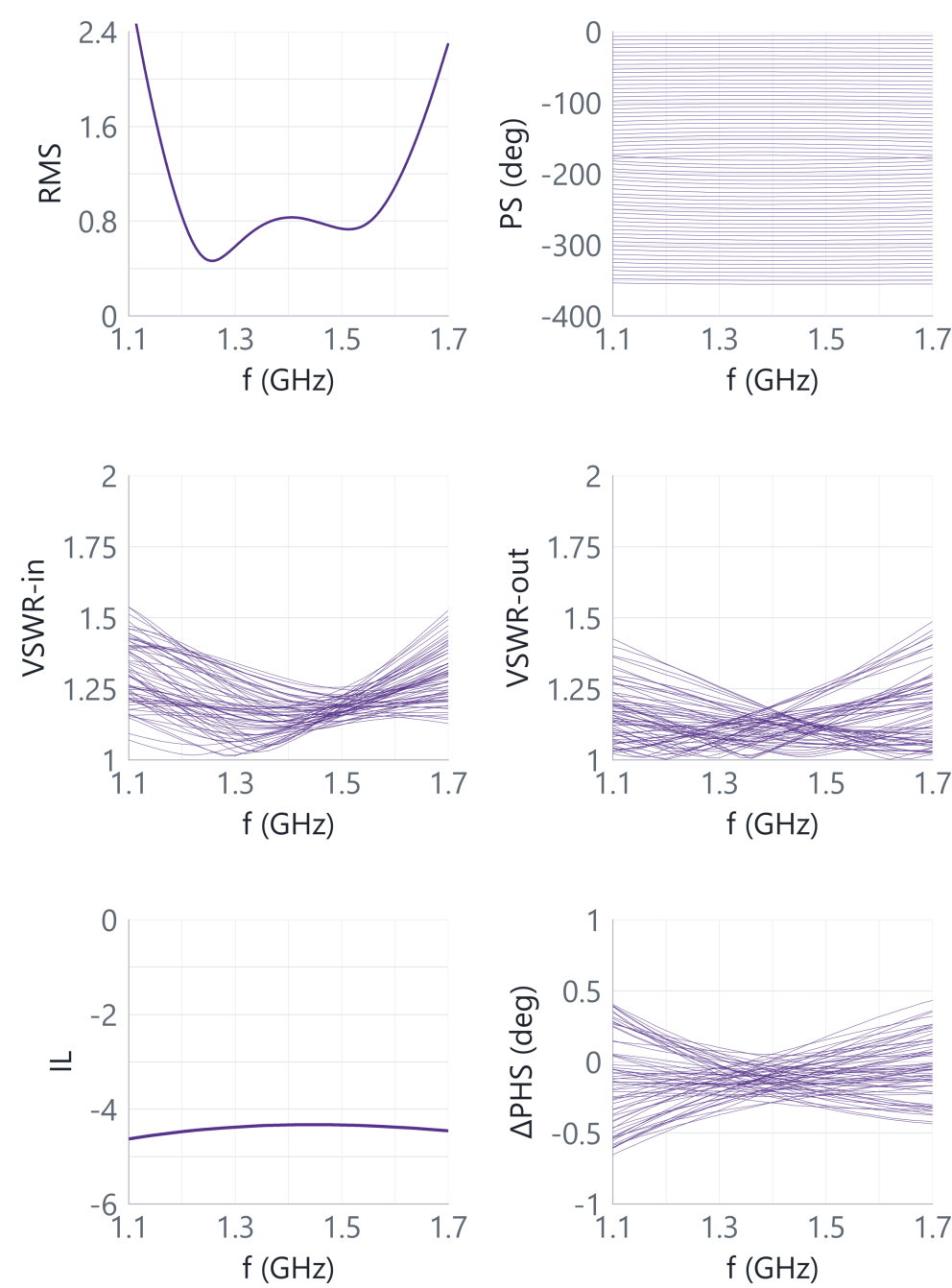
Guía dimensional en mm basada en la documentación de origen. Información parcial; no constituye un plano completo de fabricación o de unión por hilos.

Curvas de rendimiento

Gráficas de la hoja de datos original. Consultar cada figura junto con las condiciones de funcionamiento indicadas.

Pérdida de inserción; Adaptación de entrada; Adaptación de salida; Desfase; Error RMS de fase; Δ PHS.

Gráfico redibujado a partir de la figura original; las lecturas son aproximadas. La fuente no indica las unidades de las ordenadas RMS e IL. Discrepancia en la rotulación original: el título del último gráfico indica variación de amplitud, pero su eje vertical es delta_PHS (deg). Se conserva el eje en grados.



[Fuente](#)

Aviso del documento

Las especificaciones pueden revisarse. Antes de cerrar el diseño, confirme con LCRF la revisión vigente y los requisitos específicos del producto. La oferta aprobada y la documentación del pedido definen la configuración suministrada.