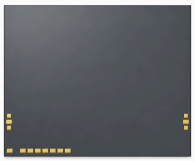
200–2000 MHz 6ビット GaAs MMIC デジタル時間遅延ベアダイ

LCI-TTD-200-2000-6B は 200–2000 MHz に対応する6ビット GaAs pHEMT デジタル時間遅延ベアダイで、遅延経路とパラレル TTL 制御ドライバを集積しています。

時間遅延: 25 ps (標準値) (T1; t_nom = 25 ps); 時間遅延: 800 ps (標準値) (T6; t_nom = 800 ps); 挿入損失: 11 dB (最大値). ダイ寸法: 5 × 4 × 0.1 mm.



RF 特性

TA = +25 °C; VEE = -5 V

項目	記号	最小値	代表値	最大値	単位
動作周波数	-	200	-	2000	MHz
挿入損失	-	-	-	11	dB
時間遅延 (T1) [1]	-	-	25	-	ps
時間遅延 (T2) [2]	-	-	50	-	ps
時間遅延 [3]	-	-	100	-	ps
時間遅延 [4]	-	-	200	-	ps
時間遅延 [5]	-	-	400	-	ps
時間遅延 [6]	-	-	800	-	ps
遅延による振幅変動	-	-	±0.2	-	dB
入力 VSWR	-	-	1.3	-	-
出力 VSWR	-	-	1.3	-	-

[1] T1; t_nom = 25 ps
[2] T2; t_nom = 50 ps
[3] T3; t_nom = 100 ps
[4] T4; t_nom = 200 ps
[5] T5; t_nom = 400 ps
[6] T6; t_nom = 800 ps

DC バイアスと電流

TA = +25 °C

項目	記号	最小値	代表値	最大値	単位
負電源電圧	-	-5.3	-5	-4.7	V
負電源静止電流	-	-	0.006	-	A
入力駆動電流 [1]	-	-	0.2	-	mA
入力Highレベル電圧	-	3	-	5	V
入力Lowレベル電圧	-	0	-	0.4	V

[1] VIH = +5 V; TTL

絶対限界値

項目	記号	最小値	代表値	最大値	単位
最小負電源電圧	-	-6	-	-	V
入力駆動電流	-	-	-	0.3	mA
最大入力電力	-	-	-	25	dBm

環境仕様

項目	記号	最小値	代表値	最大値	単位
保存温度	-	-65	-	150	°C
動作温度	-	-55	-	85	°C

ボンディングパッド配置

ピン番号	記号	機能	備考
1, 3, 4, 6	GND	接地、ワイヤボンディング不要	-
2	RF1	RF ポート	1
5	RF2	RF ポート	2
7, 14	VEE	DC バイアス	−5 V
8	T6	遅延制御	800 ps; TTL
9	T5	遅延制御	400 ps; TTL
10	T4	遅延制御	200 ps; TTL
11	T3	遅延制御	100 ps; TTL
12	T2	遅延制御	50 ps; TTL
13	T1	遅延制御	25 ps; TTL

制御真理値表 0 = 0 V; 1 = +3.3 V

状態	T6	T5	T4	T3	T2	T1
基準状態	0	0	0	0	0	0
25 ps	0	0	0	0	0	1
50 ps	0	0	0	0	1	0
100 ps	0	0	0	1	0	0
200 ps	0	0	1	0	0	0
400 ps	0	1	0	0	0	0

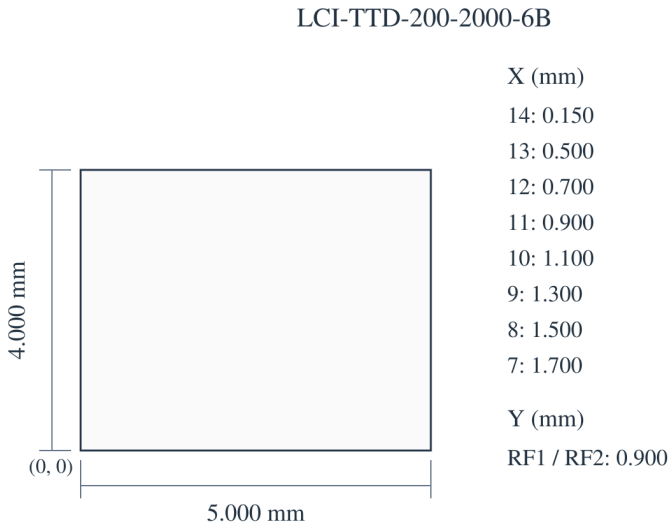
制御真理値表 0 = 0 V; 1 = +3.3 V

状態	T6	T5	T4	T3	T2	T1
800 ps	1	0	0	0	0	0

ダイ寸法

項目	値	単位
ダイ寸法	5 × 4 × 0.1	mm

一部の寸法を mm で示した参考図です。製造およびワイヤボンディングには詳細図面を参照してください。



現在の発行記録 · 1.7 · 2026-11-12. 製品説明または編集内容を更新しました。 置き換え対象の改訂版 1.6.

ダイ実装とバイアスの印加順序

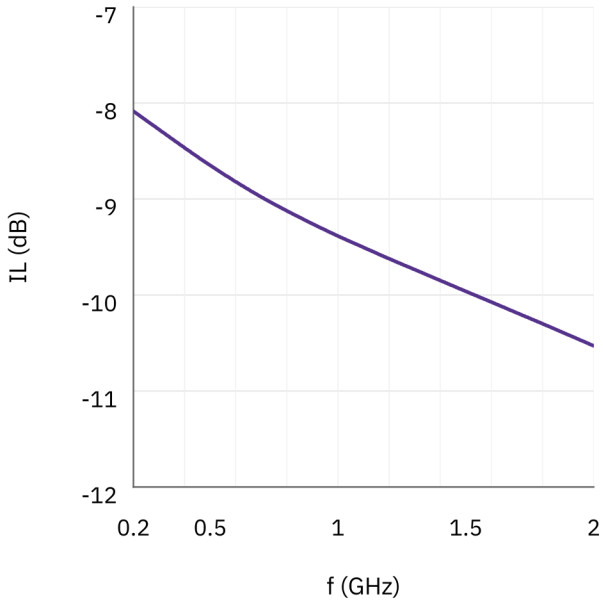
制御インターフェース: パラレル TTL 制御.

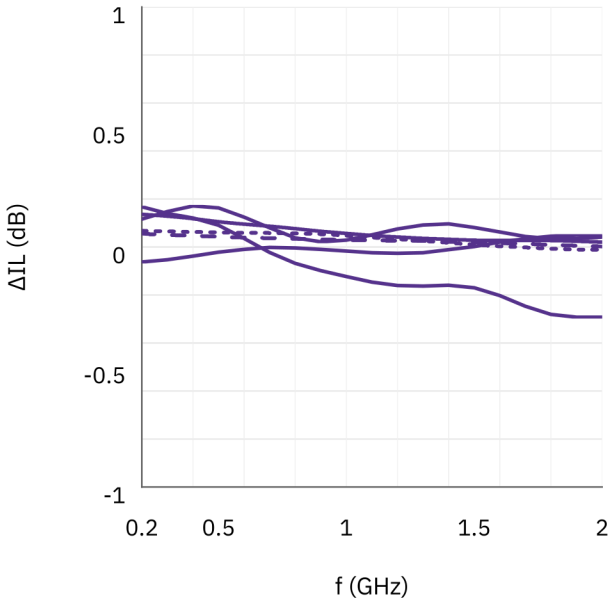
性能特性曲線

各図に記載された動作条件と併せてご確認ください。

挿入損失、遅延による振幅変動。

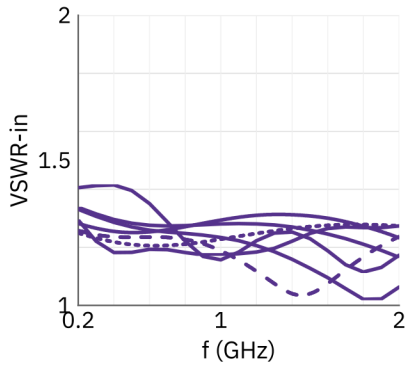
読み取り値は近似値です。

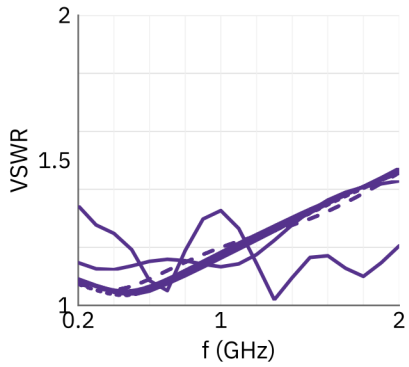


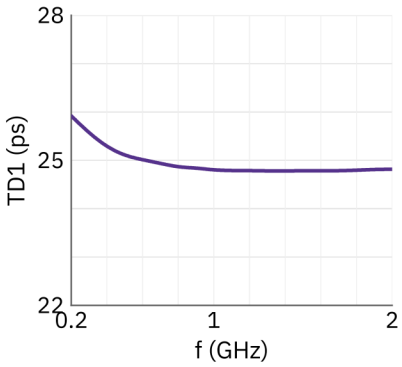


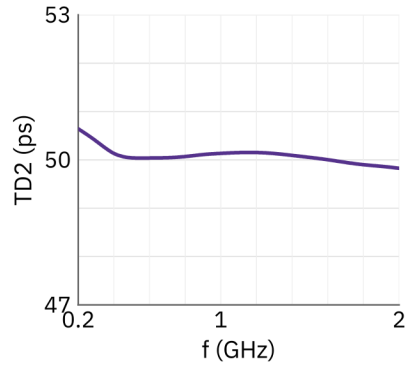
入力整合、VSWR、TD。

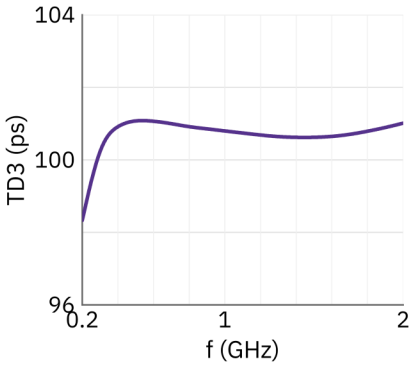
読み取り値は近似値です。 2 番目の VSWR グラフは定性的な参考です。特定ポートの整合評価には使用できません。

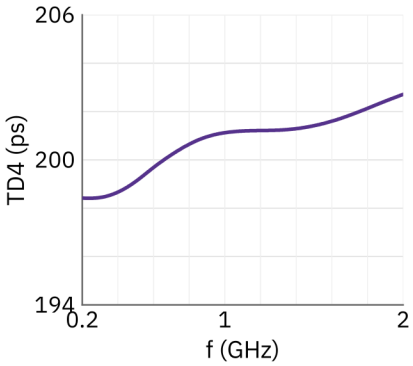


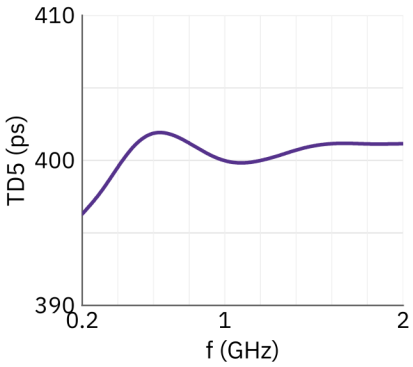


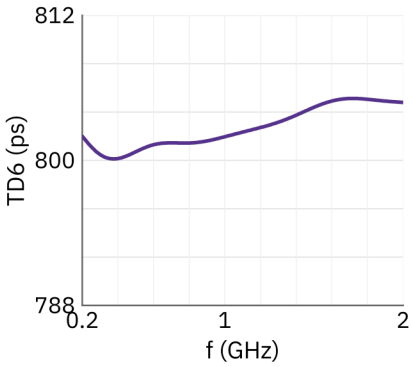












文書に関する注意

仕様は製品の更新に伴い改訂される場合があります。設計を確定する前に、現行の文書改訂版と製品固有の要件を LCRF に確認してください。供給構成は承認済みの見積書および注文書類で定義されます。