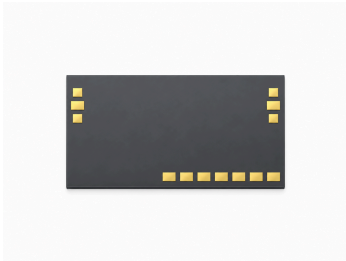


14000–18000 MHz 6비트 GaAs MMIC 디지털 위상 천이기 베어 다이

위상 RMS 오차: 1.2 ° (대표값); 삽입 손실: 7 dB (대표값); 위상 천이 범위: 5.625 ° (최솟값) / 354.375 ° (최댓값). 다이 치수: 2.5 × 1.3 × 0.1 mm.



RF 특성 · TA = +25 °C

항목	기호	최솟값	일반값	최댓값	값	단위
동작 주파수	-	14000	-	18000	14000–18000	MHz
삽입 손실	-	-	7	-	-	dB
위상 천이 범위	-	5.625	-	354.375	-	°
위상 RMS 오차	-	-	1.2	-	-	°
위상 천이에 따른 진폭 변동	-	-	±0.3	-	-	dB
입력 VSWR	-	-	1.5	-	-	-
출력 VSWR	-	-	1.3	-	-	-

DC 바이어스 및 전류

항목	기호	최솟값	일반값	최댓값	값	단위
음전원 정지 전류	-	-	0.003	-	-	A
음전원 전압	-	-	-	-	-5	V
제어 전압	-	-	-	-	0 / +5	V
위상 스텝	-	-	-	-	5.625	°

한계값

항목	기호	최솟값	일반값	최댓값	단위
최소 음전원 전압	-	-6	-	-	V
최대 제어 전압	-	-	-	6	V
입력 구동 전류	-	-	-	0.3	mA
최대 입력 전력	-	-	-	25	dBm

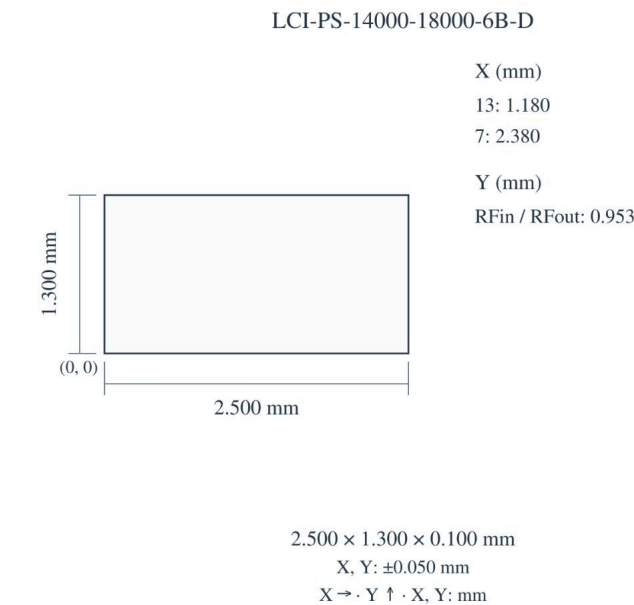
환경 사양

항목	기호	최솟값	일반값	최댓값	단위
보관 온도	-	-65	-	150	°C
동작 온도	-	-55	-	85	°C

다이 치수

항목	값	단위
다이 치수	2.5 × 1.3 × 0.1	mm

기구 외형도



모든 치수의 단위는 mm [in]입니다.

본딩 패드 배치

핀 번호	기호	기능	비고
1, 3, 4, 6	GND	접지, 와이어 본딩 불필요	-
2	RF_1	RF 포트	1
5	RF_2	RF 포트	2
7	P6	위상 제어	180°; 0 / +5 V
8	P5	위상 제어	90°; 0 / +5 V
9	P4	위상 제어	45°; 0 / +5 V
10	P3	위상 제어	22.5°; 0 / +5 V
11	P2	위상 제어	11.25°; 0 / +5 V

본딩 패드 배치

핀 번호	기호	기능	비고
12	P1	위상 제어	5.625°; 0 / +5 V
13	VE	DC 바이어스	-5 V

제어 진리표

상태	P1	P2	P3	P4	P5	P6
기준 상태	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

현재 발행 기록 · 1.3 · 2026-10-27. 제품 설명 또는 편집 내용을 업데이트했습니다. 대체하는 개정판 1.2.

다이 실장과 바이어스 인가 순서

제어 인터페이스: 병렬 TTL 제어.

기계 참조 도면의 적용 범위

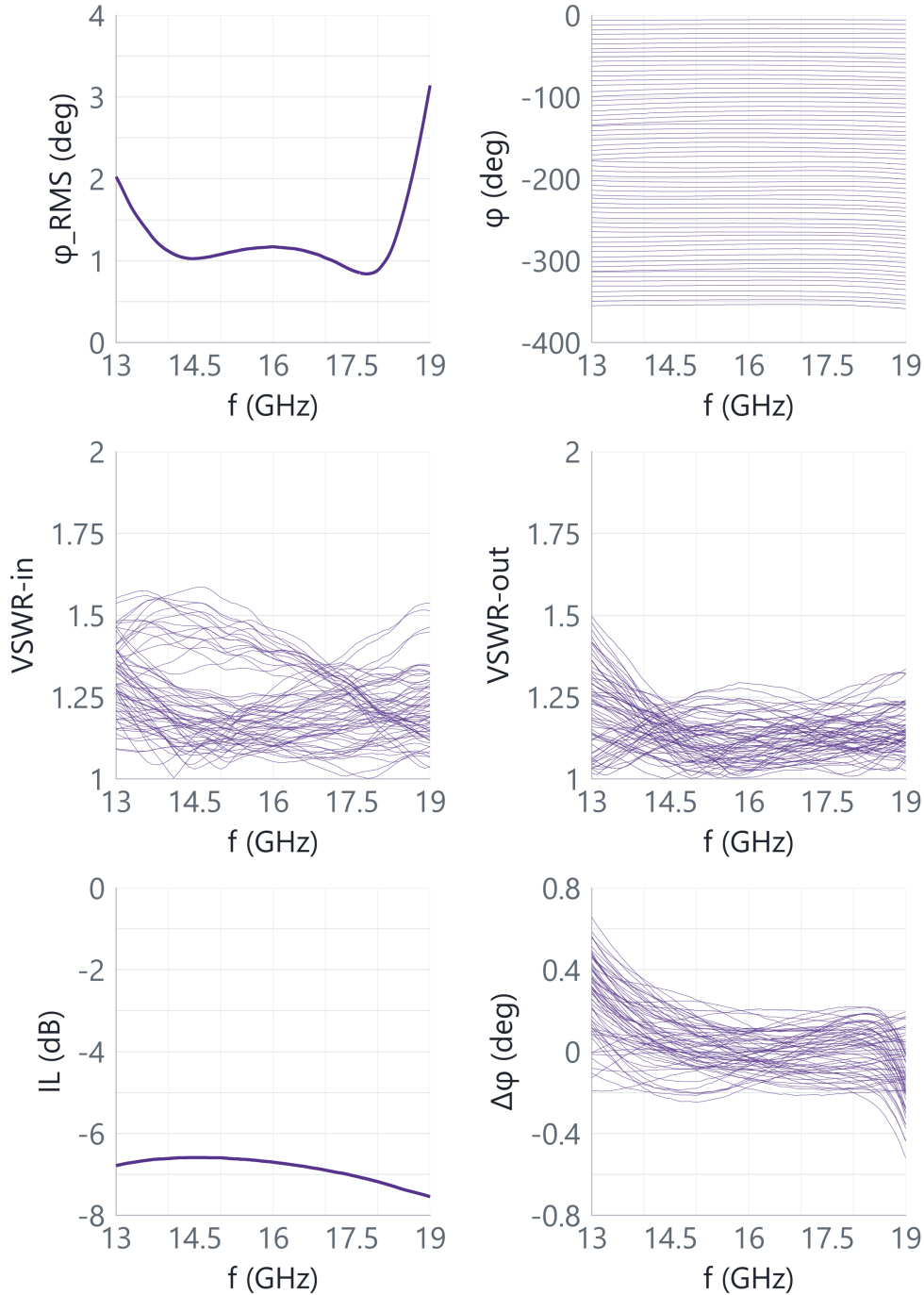
원자료에 근거한 mm 단위 치수 참고도입니다. 확인된 일부 정보만 포함하며, 제작 또는 와이어 본딩용 전체 도면이 아닙니다.

성능 특성 곡선

원본 데이터시트의 그래프입니다. 각 그림에 명시된 동작 조건과 함께 확인하십시오.

삽입 손실; 입력 정합; 출력 정합; 위상 천이; 위상 RMS 오차; Δ PHS.

원본 그림의 곡선에 따라 다시 그린 그래프이며, 판독값은 근사값입니다. 원본 표기 불일치: 마지막 그래프의 제목은 진폭 변동이지만 세로축은 Δ PHS (deg)로 표시되어 있습니다. 도 단위의 축을 유지했습니다.



[출처](#)

문서 안내

제품 업데이트에 따라 사양이 개정될 수 있습니다. 설계를 확정하기 전에 현재 문서 개정판과 제품별 요구 사항을 LCRF에 확인하십시오. 공급 구성은 승인된 견적서와 주문 문서에 따라 정의됩니다.