



Anwendungsbeispiel: Mikroprozessorgesteuerter A/D-Wandler für unipolare Eingangsspannungen (C 574 D/U 880 D) Typstandard: TGL 43299

Bauform: DIP-24, Plast (Bild 10)

**Bezeichnung der Anschlüsse**

- |    |  |       |  |
|----|--|-------|--|
| 1  | Betriebsspannung für Logikteil $U_{CC3}$ | 11    | negative Betriebsspannung $-U_{CC2}$         |
| 2  | Eingang $12/\bar{8}$                     | 12    | Eingang BO                                   |
| 3  | Eingang $CS \bar{1}$                     | 13    | Eingang für 10 V Spannungsbereich $U_{I10V}$ |
| 4  | Eingang A0                               | 14    | Eingang für 20 V Spannungsbereich $U_{I20V}$ |
| 5  | Eingang $R/\bar{C}$                      | 15    | Digitalmasse $M_D$                           |
| 6  | Eingang CS 2                             | 16    | Datenbit 0 (LSB)                             |
| 7  | Betriebsspannung für Referenz $U_{CC1}$  | 17-26 | Datenbit 1 - 10                              |
| 8  | Referenzspannungsausgang $U_{OREF}$      | 27    | Datenbit 11 (MSB)                            |
| 9  | Analogmasse $M_A$                        | 28    | Ausgang Status SA                            |
| 10 | Referenzspannungseingang $U_{IREF}$      |       |  |

Der C 574 C kann ohne zusätzliche Treiber- und Peripheriebausteine mit 8 Bit oder 16 Bit Mikroprozessoren zusammengeschaltet werden. Dabei werden Lese- und Umsetzkommandos unmittelbar dem Steuerbus entnommen. Die Ausgangsdaten können entweder als ein 12-Bit-Wort oder zwei 8-Bit Bytes gelesen werden.

**Ausgewählte Kennwerte**

Kennwert	Kurzzeichen	Meßbedingung	min.	typ.	max.	Einheit
Linearitätsfehler	$ F_L $				1	LSB
Umsetzzeit	$t_C$				40	$\mu s$
Nullpunktfehler (Bipolarbetrieb)	$ F_{ZP} $				12	LSB
Fullscale-Fehler	$ F_{FS} $				21	LSB