

带看门狗计时器的 TPS7H3024-SP 和耐辐射、14V、4 通道监控器

1 特性

- 辐射性能：
 - 耐辐射加固保障 (RHA) 高达 100krad(Si) 总电离剂量 (TID)
 - 单粒子锁定 (SEL)、单粒子烧毁 (SEB) 和单粒子栅穿 (SEGR) 对于线性能量传递 (LET) 的抗扰度高达 75MeV-cm²/mg
 - 单粒子功能中断 (SEFI) 和单粒子瞬变 (SET) 对于 LET 的额定值高达 75MeV-cm²/mg
- 宽电源输入电压范围 (V_{IN})：3V 至 14V
- 高精度监控最多 4 个电压轨：
 - TPS7H3024：2 个 OV + 2 个 UV 或 2 个窗口 (带推挽 RESETx)
- 使用看门狗计时器监控一致的处理器执行
- 单电阻器可编程全局延迟计时器
- 可编程看门狗超时
- 高精度阈值电压和迟滞电流：
 - 电压、温度和辐射 (TID) 范围内的 V_{TH_SENSEx} 为 599.7mV ± 1%
 - 电压、温度和辐射 (TID) 范围内的 I_{HYS_SENSEx} 为 24 μA ± 3%
- 具有 1.6V 至 7V 可编程上拉电压的推挽输出
 - 全局 RESETx 上拉域 (V_{PULL_UP1})
 - 通用 PWRGD 和 WDO 上拉域 (V_{PULL_UP2})
- SR_UVLO 输入，用于复位所有输出
 - 也可通过外部电阻分压器用于可配置的欠压锁定
- 支持军用 (- 55°C 至 125°C) 温度范围

2 应用

- 卫星电力系统 (EPS)
- 监控复杂数字处理器的电压轨，例如：适用于航天应用的 FPGA、SoC、AFE 和电源系统
- 监控相干处理器的执行

3 说明

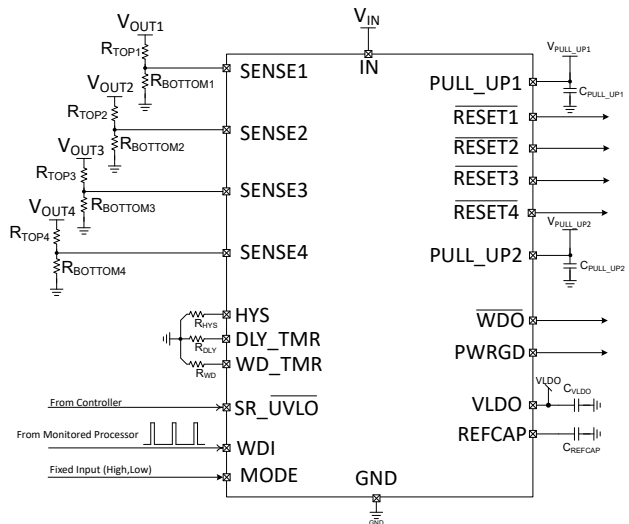
TPS7H3024-SP 是一款带看门狗计时器的集成式 3V 至 14V 四通道耐辐射电源监控器。精确的 599.7mV ± 1% 阈值电压和 24 μA ± 3% 迟滞电流能够提供可编程监控电压。通过单个电阻器对全局可编程延迟计时器进行编程。此外，还提供 PWRGD 输出来监控全局电源树状态。该器件还包含一个正边缘检测看门狗计时器，可通过监控外部处理器来确保执行一致性。外部控制器可利用 SR_UVLO 输入来检测和缓解故障。

器件信息

器件型号 ⁽¹⁾	等级	封装 ⁽²⁾
5962R2420601VXC	QMLV-RHA	22 引脚陶瓷 (CFP)
TPS7H3024HFT/EM	工程样片	6.21mm × 7.69mm 质量 = 415.6mg

(1) 有关更多信息，请查看 [器件选项表](#)。

(2) 质量为标称值，本体尺寸 (长 × 宽) 为标称值，不包括引脚。



典型应用



内容

1 特性	1	8.2 功能方框图	26
2 应用	1	8.3 特性说明	27
3 说明	1	8.4 器件功能模式	42
4 器件比较表	3	9 应用和实施	44
5 引脚配置和功能	4	9.1 应用信息	44
6 规格	6	9.2 典型应用	44
6.1 绝对最大额定值.....	6	9.3 电源相关建议	49
6.2 ESD 等级.....	6	9.4 布局	50
6.3 建议运行条件.....	7	10 器件和文档支持	54
6.4 热性能信息.....	7	10.1 文档支持.....	54
6.5 电气特性.....	8	10.2 接收文档更新通知.....	54
6.6 时序要求.....	11	10.3 支持资源.....	54
6.7 质量合格检验.....	12	10.4 商标.....	54
6.8 典型特性.....	13	10.5 静电放电警告.....	54
7 参数测量信息	19	10.6 术语表.....	54
8 详细说明	25	11 修订历史记录	54
8.1 概述.....	25	12 机械、封装和可订购信息	55

4 器件比较表

通用器件型号	输出类型	功能	辐射等级 ⁽¹⁾	等级 ⁽²⁾	封装	可订购器件型号
TPS7H3024-SP	推挽	2 UV + 2 OV (或 2 个窗口)	TID 为 100krad(Si) RLAT , 不考虑 DSEE 的影响为 75MeV-cm ² /mg	QMLV-RHA	22 引脚 CFP HFT	5962R2420601VXC
			无	工程模型 ⁽³⁾		TPS7H3024HFT/EM

- (1) TID 是总电离剂量，DSEE 是破坏性单粒子效应。每个产品的关联 TID 报告和 SEE 报告中提供了额外信息。
- (2) 有关器件等级的其他信息，请查看 [TI 器件等级](#)。
- (3) 这些器件仅适用于工程评估。器件是按照非合规流程处理的（例如：未进行老化处理，仅在 25°C 下测试）。该等器件并非设计用于鉴定、量产、辐射测试或飞行。器件在温度范围以外或超过使用寿命时的性能未指定。

5 引脚配置和功能

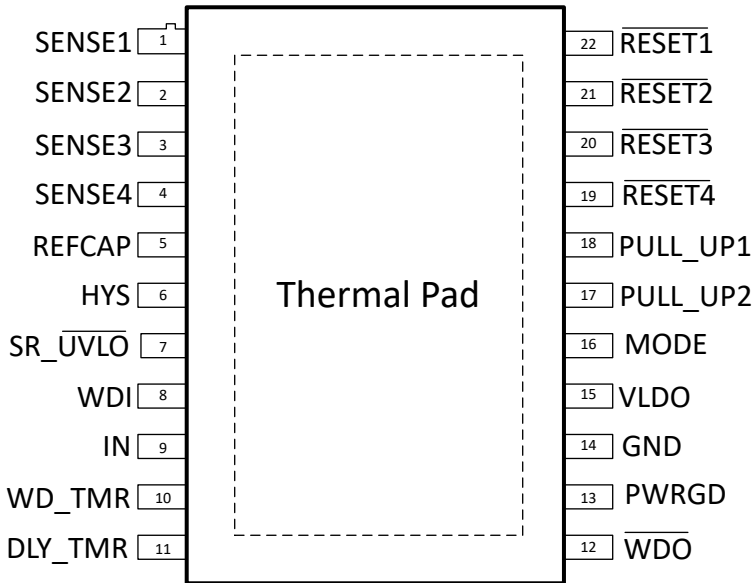


图 5-1. HFT 封装，22 引脚 CFP (俯视图)

表 5-1. 引脚功能

引脚		I/O ⁽¹⁾	说明
名称	编号		
SENSE1	1	I	比较器的同相输入用于监控所需的电压轨。要设置 V_{ON1} 和 V_{OFF1} 电压，请在要监控的电源轨和 GND 之间连接一个外部电阻分压器，并将中间点连接到 SENSE1 引脚。如果此引脚上的电压大于 V_{TH_SENSEx} (典型值为 599.7mV)，则视为稳压电压轨 (V_{ON1})。 V_{OFF1} 是 I_{HYS} 电流、电阻分压器和 V_{TH_SENSEx} 的函数。请参阅 顶部和底部电阻分压器设计公式 。
SENSE2	2	I	比较器的同相输入用于监控所需的电压轨。要设置 V_{ON2} 和 V_{OFF2} 电压，请在要监控的电源轨和 GND 之间连接一个外部电阻分压器，并将中间点连接到 SENSE2 引脚。如果此引脚上的电压大于 V_{TH_SENSEx} (典型值为 599.7mV)，则视为稳压电压轨 (V_{ON2})。 V_{OFF2} 是 I_{HYS} 电流、电阻分压器和 V_{TH_SENSEx} 的函数。请参阅 顶部和底部电阻分压器设计公式 。
SENSE3	3	I	比较器的同相输入用于监控所需的电压轨。要设置 V_{ON3} 和 V_{OFF3} 电压，请在要监控的电源轨和 GND 之间连接一个外部电阻分压器，并将中间点连接到 SENSE3 引脚。如果此引脚上的电压大于 V_{TH_SENSEx} (典型值为 599.7mV)，则视为稳压电压轨 (V_{ON2})。 V_{OFF2} 是 I_{HYS} 电流、电阻分压器和 V_{TH_SENSEx} 的函数。请参阅 顶部和底部电阻分压器设计公式 。
SENSE4	4	I	比较器的同相输入用于监控所需的电压轨。要设置 V_{ON4} 和 V_{OFF4} 电压，请在要监控的电源轨和 GND 之间连接一个外部电阻分压器，并将中间点连接到 SENSE4 引脚。如果此引脚上的电压大于 V_{TH_SENSEx} (典型值为 599.7mV)，则视为稳压电压轨 (V_{ON4})。 V_{OFF4} 是 I_{HYS} 电流、电阻分压器和 V_{TH_SENSEx} 的函数。请参阅 顶部和底部电阻分压器设计公式 。
REFCAP	5	O	1.2V 内部基准。该引脚需要将 470nF 的外部电容器连接到 GND。 不要在此引脚上加载任何额外的外部电路
HYS	6	O	迟滞。在此引脚和 GND 之间连接一个 49.9k Ω 电阻器，以对 SENSE1 至 SENSE4 的迟滞电流 (典型值为 24 μ A) 进行编程。建议用户使用容差为 0.1% 或更高精度的电阻器。
SR_$\overline{\text{UVLO}}$	7	O	系统复位和 UVLO 输入。强制将此输入置为低电平以将所有输出置为低电平。 V_{IN} 和 GND 之间的电阻分压器可用于设置器件导通电平。
WDI	8	I	看门狗输入。将此信号从低电平切换到高电平以清零看门狗计时器。如果此输入在看门狗计时器到期之前从低电平切换到高电平，则 WDO 会保持高电平，否则将被置为低电平。
IN	9	I	器件的输入电源。输入电压范围为 3V 至 14V。将至少一个 0.1 μ F 陶瓷电容器连接到尽可能靠近引脚的位置。

表 5-1. 引脚功能 (续)

引脚		I/O ⁽¹⁾	说明
名称	编号		
WD_TMR	10	I/O	看门狗计时器。将一个介于 56.2k Ω 到 174k Ω 之间的电阻连接到 GND，以设置看门狗超时。延迟可在 0.52s 至 1.5s 的范围内进行调节。将此引脚留为悬空可停用看门狗计时器。
DLY_TMR	11	I/O	延迟计时器。将一个介于 10.5k Ω 到 1.18M Ω 之间的电阻连接到 GND，以设置故障解除延迟。可在 0.25ms 至 25ms 范围内调整延迟。将该引脚悬空以实现无延迟。
$\overline{\text{WDO}}$	12	O	看门狗输出。推挽输出。输出高 (VOH) 电平由 PULL_UP2 输入电源电压设置。
PWRGD	13	O	电源正常指示。此输出指示所有电压轨 (SENSE1 至 SENSE4) 何时均处于稳压状态。推挽输出。VOH 电平由 PULL_UP2 输入电源电压设置。
GND	14	—	接地。
VLDO	15	O	内部稳压器的输出。该引脚需要将至少 1 μF 的外部陶瓷电容器连接到 GND。监控负电压时，此电压可用于产生正偏移。此 LDO 的最大负载为 5mA。此引脚不受过流事件保护。
模式	16	I	用于控制输出级行为的逻辑输入 (窗口或 UV + OV)。有关更多详细信息，请参阅节 8.3.4。不得动态更改此输入。MODE = 0 对应于 2 UV + 2 OV，而 MODE = 1 对应于 2 窗口。
PULL_UP2	17	I	用于对 PWRGD 和 $\overline{\text{WDO}}$ 上推挽输出的上拉电压进行编程的输入电源电压。将至少一个 1 μF 陶瓷电容器连接到尽可能靠近引脚的位置。
PULL_UP1	18	I	用于对 RESET1 至 RESET4 上推挽输出的全局上拉电压进行编程的输入电源电压。将至少一个 1 μF 陶瓷电容器连接到尽可能靠近引脚的位置。
RESET4	19	O	复位 4。当 SENSE4 出现故障时，RESET4 被置为低电平。推挽输出。VOH 电平由 PULL_UP2 输入电源电压设置。
RESET3	20	O	复位 3。当 SENSE3 出现故障时，RESET3 被置为低电平。输出。VOH 电平由 PULL_UP2 输入电源电压设置。
RESET2	21	O	复位 2。当 SENSE2 出现故障时，RESET2 被置为低电平。输出。VOH 电平由 PULL_UP2 输入电源电压设置。
RESET1	22	O	复位 1。当 SENSE1 出现故障时，RESET1 被置为低电平。输出。VOH 电平由 PULL_UP2 输入电源电压设置。
散热焊盘		—	内部接地。建议将该金属散热焊盘连接到一个较大的接地层上，以便实现有效散热。
金属盖	Lid	—	盖子从内部通过密封圈连接到散热焊盘和 GND。

(1) I = 输入；O = 输出；I/O = 输入或输出；— = 其他

6 规格

6.1 绝对最大额定值

在自然通风条件下的工作温度范围内测得（除非另有说明）^{(1) 2}

		最小值	最大值	单位
输入电压	IN	-0.3	16	V
	WDI、MODE	-0.3	7.5	
	SENSE1、SENSE2、SENSE3、SENSE4	-0.3	3.6	
	PULL_UP1、PULL_UP2	-0.3	7.5	
	SR_UVLO	-0.3	7.5	
	DLY_TMR、WD_TMR	-0.3	3.6	
输出电压	REFCAP	-0.3	2	V
	VLDO	-0.3	3.6	
	HYS	-0.3	3.6	
	RESET1、RESET2、RESET3、RESET4	-0.3	7.5	
	PWRGD、WDO	-0.3	7.5	
输出电流	RESET1、RESET2、RESET3、RESET4	-20	20	mA
	PWRGD、WDO	-20	20	
结温	T _J	-55	150	°C
贮存温度	T _{stg}	-65	150	°C

- (1) 超出“绝对最大额定值”运行可能会对器件造成永久损坏。绝对最大额定值并不表示器件在这些条件下或在建议运行条件以外的任何其他条件下能够正常运行。如果超出建议运行条件但在绝对最大额定值范围内使用，器件可能不会完全正常运行，这可能影响器件的可靠性、功能和性能并缩短器件寿命。
- (2) 所有电压值均以 GND 为基准。

6.2 ESD 等级

			值	单位
V _{ESD}	静电放电	人体放电模型 (HBM)，符合 ANSI/ESDA/JEDEC JS-001，所有引脚 ⁽¹⁾	±1000	V
		充电器件模型 (CDM)，符合 ANSI/ESDA/JEDEC JS-002 标准，所有引脚 ⁽²⁾	±250	

- (1) JEDEC 文档 JEP155 指出：500V HBM 时能够在标准 ESD 控制流程下安全生产。
- (2) JEDEC 文档 JEP157 指出：250V CDM 时能够在标准 ESD 控制流程下安全生产。

6.3 建议运行条件

在工作温度范围内测得 (除非另有说明) ⁽¹⁾

		最小值	标称值	最大值	单位
输入电压	IN	3		14	V
	WDI、MODE	0		7	
	SENSE1、SENSE2、SENSE3、SENSE4	0		3.5	
	PULL_UP1、PULL_UP2	1.6		7	
	SR_UVLO	0		7	
输出电压	RESET1、RESET2、RESET3、RESET4	0		7	V
	PWRGD、WDO	0		7	
输出电流	RESET1、RESET2、RESET3、RESET4	-10		10	mA
	PWRGD、WDO	-10		10	
结温	T _J	-55		125	°C
输入电压压摆率	SR _{IN}	0.001		10	V/μs

(1) 所有电压值均以 GND 为基准。

6.4 热性能信息

热指标 ⁽¹⁾		TPS7H3024-SP	单位
		HFT (CFP)	
		22 引脚	
R _{θJA}	结至环境热阻	34.2	°C/W
R _{θJC(bot)}	结至外壳 (底部) 热阻	7.7	°C/W
R _{θJB}	结至电路板热阻	17.2	°C/W
R _{θJC(top)}	结至外壳 (顶部) 热阻	16.9	°C/W
Ψ _{JT}	结至顶部特征参数	8.6	°C/W
Ψ _{JB}	结至电路板特征参数	17	°C/W

(1) 有关新旧热指标的更多信息，请参阅半导体和 IC 封装热指标应用报告 (SPRA953)。

6.5 电气特性

在 $3V \leq V_{IN} \leq 14V$ 、 $R_{DLY_TMR} = 10k\Omega$ 、 $R_{WD_TMR} = 56.2k\Omega$ 、 $V_{PULL_UP1} = 3.3V$ 、 $V_{PULL_UP2} = 3.3V$ 、温度范围 ($T_A = -55^\circ C$ 至 $125^\circ C$)，除非另有说明；包括 $T_A = 25^\circ C$ 时对 QML RHA 器件进行的 E 组辐射测试 ^{(1) (2)}

参数		测试条件	子组 ⁽³⁾	最小值	典型值	最大值	单位
电源电压和电流							
I _{Q_IN}	V _{IN} 静态电流	V _{SR_UVLO} > V _{TH_SR_UVLO_RISING} (MAX)	1、2、3	1.5	2.5	mA	
I _{SD_IN}	V _{IN} 关断电流	V _{SR_UVLO} = 0V	1、2、3	1.5	2.1		
UVLO _{RISE}	V _{IN} 上升欠压锁定		1、2、3	2.73	2.80	2.88	V
UVLO _{FALL}	V _{IN} 下降欠压锁定		1、2、3	2.58	2.65	2.72	
V _{LDO}	内部线性稳压器输出电压	4V ≤ V _{IN} ≤ 14V	1、2、3	3.23	3.29	3.37	V
		V _{IN} = 3V	1、2、3	98%	99%		× V _{IN}
VLDO _{I_MAX}	VLDO 最大电流	3.65V ≤ V _{IN} ≤ 14V , VLDO= 98.5% × VLDO _(NOM)	1、2、3			5	mA
REFCAP	内部带隙电压		1、2、3	1.188	1.2	1.212	V
V _{POR_IN}	IN 上电复位电压 ⁽⁴⁾	1.6V ≤ V _{PULL_UPx} ≤ 7V , V _{OL} ≤ 320mV 且 I _{RESETx} = - 1mA	1、2、3		1.42	2	
V _{POR_PULL_UPx}	PULL_UPx 上电复位电压 ⁽⁵⁾	V _{IN} = 0V , V _{OL} ≤ 320mV , I _{RESETx} = - 100μA	1、2、3		0.85	1.1	
V _{HYS}	HYS 引脚内部电压	R _{HYS} = 49.9kΩ	1、2、3	1.164	1.2	1.236	
SENSE1 至 SENSE4、SR_UVLO、WDI 和 MODE 比较器输入							
V _{TH_SENSEx}	SENSEx 的阈值电压		1、2、3	593.1	599.7	604.9	mV
I _{HYS_SENSEx}	SENSEx 迟滞电流	V _{SENSEx} = 700mV	1、2、3	23.28	24	24.72	μA
I _{LKG_SENSEx}	SENSEx 上的输入漏电流	V _{SENSEx} = 500mV	1、2、3		1	100	nA
V _{TH_SR_UVLO_RISING}	SR_UVLO 的上升阈值电压		1、2、3	580	602	618	mV
V _{TH_SR_UVLO_FALLING}	SR_UVLO 的下降阈值电压		1、2、3	475	499	517	
I _{LKG_SR_UVLO}	SR_UVLO 的输入漏电流	V _{SR_UVLO} = 7V	1、2、3		2	100	nA
V _{TH_WDI_RISING}	WDI 上的上升阈值电压		1、2、3	578	602	624	mV
V _{TH_WDI_FALLING}	WDI 的下降阈值电压		1、2、3	473	498	521	mV
I _{LKG_WDI}	WDI 的输入漏电流	V _{WDI} = 7V	1、2、3		1.4	100	nA
V _{TH_MODE_RISING}	MODE 上的上升阈值电压		1、2、3 7、8	576	600	623	mV
V _{TH_MODE_FALLING}	MODE 的下降阈值电压		1、2、3 7、8	475	498	520	mV
I _{LKG_MODE}	MODE 的输入漏电流	V _{MODE} = 7V	1、2、3		1	100	nA

6.5 电气特性 (续)

在 $3V \leq V_{IN} \leq 14V$ 、 $R_{DLY_TMR} = 10k\Omega$ 、 $R_{WD_TMR} = 56.2k\Omega$ 、 $V_{PULL_UP1} = 3.3V$ 、 $V_{PULL_UP2} = 3.3V$ 、温度范围 ($T_A = -55^\circ C$ 至 $125^\circ C$)，除非另有说明；包括 $T_A = 25^\circ C$ 时对 QML RHA 器件进行的 E 组辐射测试 (1) (2)

参数		测试条件		子组 (3)	最小值	典型值	最大值	单位
RESET1 至 RESET4、PWRGD 和 WDO 推挽输出								
PULL_UPxLKG	PULL_UPx 漏电流	V _{PULL_UPx} = 7V，RESETx= 低电平		1、2、3	48	100		μA
V _{OL} _RESETx	低电平 RESETx 输出电压	1.6V ≤ V _{PULL_UP1} ≤ 7V	I _{LOAD} = -2mA	1、2、3		5%		x
			I _{LOAD} = -10mA	1、2、3		23%	V _{PULL_UP1}	
V _{OH} _RESETx	高电平 RESETx 输出电压	1.6V ≤ V _{PULL_UP1} ≤ 7V	I _{LOAD} = 2mA	1、2、3	95%			
			I _{LOAD} = 10mA	1、2、3	75%		V _{PULL_UP2}	
V _{OL} _PWRGD	低电平 PWRGD 输出电压	1.6V ≤ V _{PULL_UP2} ≤ 7V	I _{LOAD} = -2mA	1、2、3		5%		
			I _{LOAD} = -10mA	1、2、3		23%	V _{PULL_UP2}	
V _{OH} _PWRGD	高电平 PWRGD 输出电压	1.6V ≤ V _{PULL_UP2} ≤ 7V	I _{LOAD} = 2mA	1、2、3	95%			
			I _{LOAD} = 10mA	1、2、3	75%		V _{PULL_UP2}	
V _{OL} _WDO	低电平 WDO 输出电压	1.6V ≤ V _{PULL_UP2} ≤ 7V	I _{LOAD} = -2mA	1、2、3		5%		
			I _{LOAD} = -10mA	1、2、3		23%	V _{PULL_UP2}	
V _{OH} _WDO	高电平 WDO 输出电压	1.6V ≤ V _{PULL_UP2} ≤ 7V	I _{LOAD} = 2mA	1、2、3	95%			
			I _{LOAD} = 10mA	1、2、3	75%		V _{PULL_UP2}	
SR _{RESETx} _RISE	RESETx 上升输出电压压摆率	V _{PULL_UP1} 的 10% 至 90%， R _{LOAD} = 50kΩ， C _{LOAD} = 100pF	1.6V ≤ V _{PULL_UP1} ≤ 7V	7、8 9、10、11	17	298		
SR _{PWRGD} _RISE	PWRGD 上升输出电压压摆率			7、8 9、10、11	17	298		
SR _{WDO} _RISE	WDO 上升输出电压压摆率			7、8 9、10、11	17	298		
SR _{RESETx} _FALL	RESETx 下降输出电压压摆率	V _{PULL_UP1} 的 90% 至 10%， R _{LOAD} = 50kΩ， C _{LOAD} = 100pF	1.6V ≤ V _{PULL_UP1} ≤ 7V	7、8 9、10、11	44	186		
SR _{PWRGD} _FALL	PWRGD 下降输出电压压摆率			7、8 9、10、11	44	186		
SR _{WDO} _FALL	WDO 下降输出电压压摆率			7、8 9、10、11	44	186		
R _{RESETx} _PULL_UP	RESET PMOS 拉电流输出电阻	I _{LOAD} = 2mA	1.6V ≤ V _{PULL_UP1} < 3.3V	1、2、3	20	40		Ω
			3.3V ≤ V _{PULL_UP1} ≤ 7V	1、2、3	9	20		
R _{PWRGD} _PULL_UP	PWRGD PMOS 源输出电阻	I _{LOAD} = 2mA	1.6V ≤ V _{PULL_UP2} < 3.3V	1、2、3	20	40		
			3.3V ≤ V _{PULL_UP2} ≤ 7V	1、2、3	9	20		
R _{WDO} _PULL_UP	WDO PMOS 拉电流输出电阻	I _{LOAD} = 2mA	1.6V ≤ V _{PULL_UP2} < 3.3V	1、2、3	20	40		
			3.3V ≤ V _{PULL_UP2} ≤ 7V	1、2、3	9	20		
R _{RESETx} _PULL_DOWN	RESET NMOS 灌电流输出电阻	I _{LOAD} = - 2mA，1.6V ≤ V _{PULL_UP1} ≤ 7V		1、2、3	16	36		
R _{PWRGD} _PULL_DOWN	PWRGD NMOS 灌电流输出电阻	I _{LOAD} = - 2mA，1.6V ≤ V _{PULL_UP1} ≤ 7V		1、2、3	16	36		
R _{WDO} _PULL_DOWN	WDO NMOS 灌电流输出电阻	I _{LOAD} = - 2mA，1.6V ≤ V _{PULL_UP1} ≤ 7V		1、2、3	16	36		

6.5 电气特性 (续)

在 $3V \leq V_{IN} \leq 14V$ 、 $R_{DLY_TMR} = 10k\Omega$ 、 $R_{WD_TMR} = 56.2k\Omega$ 、 $V_{PULL_UP1} = 3.3V$ 、 $V_{PULL_UP2} = 3.3V$ 、温度范围 ($T_A = -55^\circ C$ 至 $125^\circ C$)，除非另有说明；包括 $T_A = 25^\circ C$ 时对 QML RHA 器件进行的 E 组辐射测试 (1) (2)

参数		测试条件	子组 (3)	最小值	典型值	最大值	单位
热保护							
T _{SD_ENTER}	热关断进入温度			185			℃
T _{SD_EXIT}	热关断退出温度			171			
延迟和看门狗计时器							
t _{DLY_TMR}	延迟时间	R _{DLY_TMR} = 10.5k Ω	1、2、3	0.22	0.26	0.33	ms
		R _{DLY_TMR} = 619k Ω	1、2、3	11.3	12.5	13.7	
		R _{DLY_TMR} = 1.18M Ω	1、2、3	21.3	23.7	26.2	
t _{WD_TMR}	看门狗超时	R _{WD_TMR} = 56.2k Ω	1、2、3	0.43	0.52	0.57	s
		R _{WD_TMR} = 118k Ω	1、2、3	0.8	1	1.2	
		R _{WD_TMR} = 174k Ω	1、2、3	1.34	1.5	1.7	

(1) 有关 RHA 器件的更多信息，请参阅 5962R24206 SMD (标准微电路图)。

(2) 所有电压值均以 GND 为基准。

(3) 有关子组定义，请参阅质量合格检验表。

(4) 当 $1.6V \leq V_{PULL_UPx} \leq 7V$ 时， V_{POR_IN} 是受控输出状态下的最小 V_{IN} 电压。低于 V_{POR_IN} 时，无法确定输出状态。

(5) 当 $V_{IN} \leq 3V$ 时， $V_{POR_PULL_UPx}$ 是受控输出状态下的最小 V_{PULL_UPx} 电压。低于 $V_{POR_PULL_UPx}$ 时，无法确定输出状态。

6.6 时序要求

在 $3V \leq V_{IN} \leq 14V$ 、 $R_{DLY_TMR} = 10k\Omega$ 、 $R_{REG_TMR} = 10k\Omega$ 、 $V_{PULL_UP1} = 3.3V$ 、 $V_{PULL_UP2} = 3.3V$ 、温度范围 ($T_A = -55^\circ C$ 至 $125^\circ C$) 的条件下测得，除非另有说明；包括 $T_A = 25^\circ C$ 时对 RHA 器件进行的 E 组辐射测试 ⁽¹⁾

参数		测试条件	子组 ⁽²⁾	最小值	典型值	最大值	单位
$t_{START_UP_DLY}$	启动延迟时间 ⁽³⁾	$V_{REFCAP} \geq 1.1V$ ，请参阅图 7-1	1、2、3	0.3	2.8		ms
t_{pd_RESETx}	$\overline{RESET}$ 传播延迟	DLY_TMR = 开路， 请参阅图 7-2 和图 7-3	1、2、3	0.62	4.3		μs
t_{pd_PWRGD}	PWRGD 传播延迟	DLY_TMR = 开路， 请参阅图 7-4	1、2、3	0.51	4.3		μs
$t_{pd_SR_UVLO}$	SR_ $\overline{UVLO}$ 传播延迟	请参阅图 7-5	1、2、3	0.92	2		μs
t_{pd_WDI}	WDI 传播延迟	请参阅图 7-6	1、2、3		23	40	μs
					47	80	
					68	116	
t_{PW_WDI}	WDI 最小脉冲宽度	请参阅图 7-7	4、5、6	2			$\times t_{WD_OSC}$
$t_{PW_SR_UVLO}$	有效复位的 SR_ $\overline{UVLO}$ 最小脉冲宽度	请参阅图 7-8	4、5、6	0.61	1.1		μs
$t_{h_VSENSEx_FAULT}$	有效故障检测的 VSENSEx 保持时间	$C_{LOAD} = 100pF$ ，请参阅图 7-9 和图 7-10	4、5、6	0.56	2.2		μs
$t_{h_VSENSEx_RISE}$	VSENSEx 保持时间的上升阈值	请参阅图 7-11 和图 7-12	4、5、6		3.7		μs

(1) 有关 RHA 器件的其他信息，请参阅 5962R24206 SMD (标准微电路图)。

(2) 有关子组定义，请参阅质量合格检验表。

(3) 在上电期间， V_{IN} 必须等于或高于 $UVLO_{RISE(MAX)}$ 至少 $t_{Start_up_delay}$ 的时间，以使所有内部基准都在规格范围内。

6.7 质量合格检验

MIL-STD-883, 方法 5005 - 组 A

子组	说明	温度 (°C)
1	静态测试	25
2	静态测试	125
3	静态测试	-55
4	动态测试	25
5	动态测试	125
6	动态测试	-55
7	功能测试	25
8A	功能测试	125
8B	功能测试	-55
9	开关测试	25
10	开关测试	125
11	开关测试	-55

6.8 典型特性

$R_{DLY_TMR} = 10.5k\Omega$ 、 $R_{WD_TMR} = 56.2k\Omega$ 、 $V_{PULL_UP1} = 3.3V$ 、 $V_{PULL_UP2} = 3.3V$ 、 $R_{HYS} = 49.9k\Omega$ 、MODE = 逻辑低电平，除非另有说明。

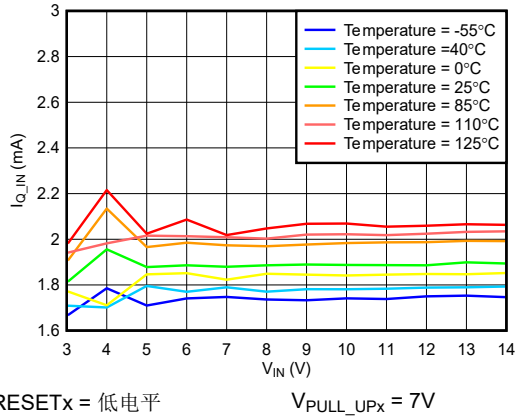


图 6-1. RESETx = 低电平时在温度范围内 I_{Q_IN} 与 V_{IN} 间的关系

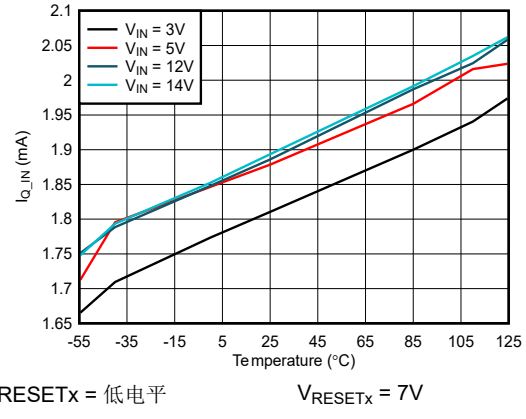


图 6-2. RESETx = 低电平时在 V_{IN} 范围内 I_{Q_IN} 与温度间的关系

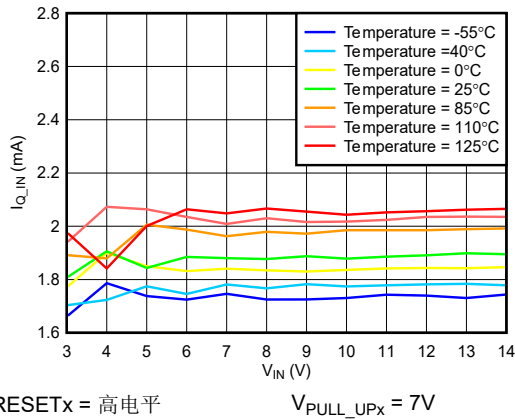


图 6-3. RESETx = 高电平时在温度范围内 I_{Q_IN} 与 V_{IN} 间的关系

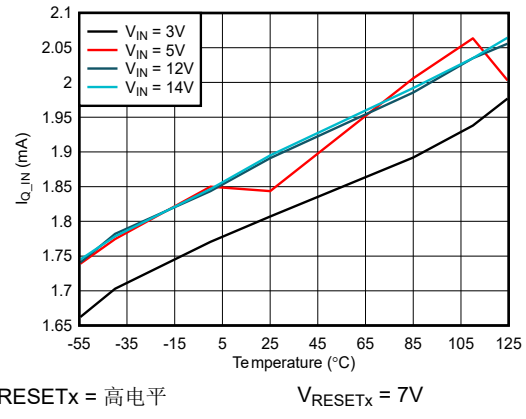


图 6-4. RESETx = 高电平时在 V_{IN} 范围内 I_{Q_IN} 与温度间的关系

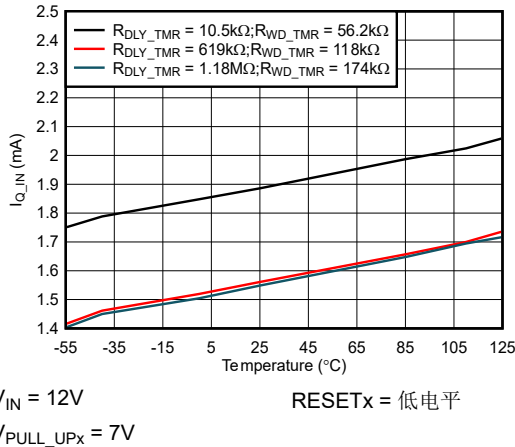


图 6-5. 在 DLY_TMR 和 WD_TMR 电阻范围内 I_{Q_IN} 与温度间的关系

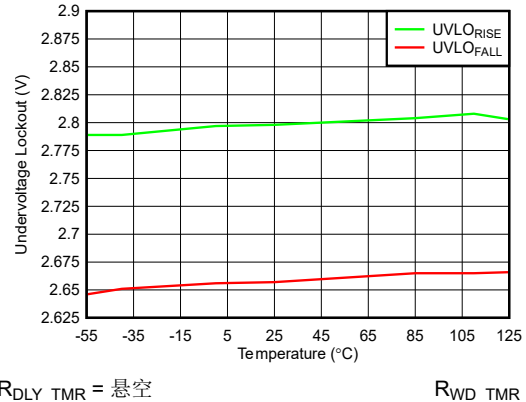


图 6-6. 欠压锁定与温度间的关系

6.8 典型特性 (续)

$R_{DLY_TMR} = 10.5k\Omega$ 、 $R_{WD_TMR} = 56.2k\Omega$ 、 $V_{PULL_UP1} = 3.3V$ 、 $V_{PULL_UP2} = 3.3V$ 、 $R_{HYS} = 49.9k\Omega$ 、MODE = 逻辑低电平，除非另有说明。

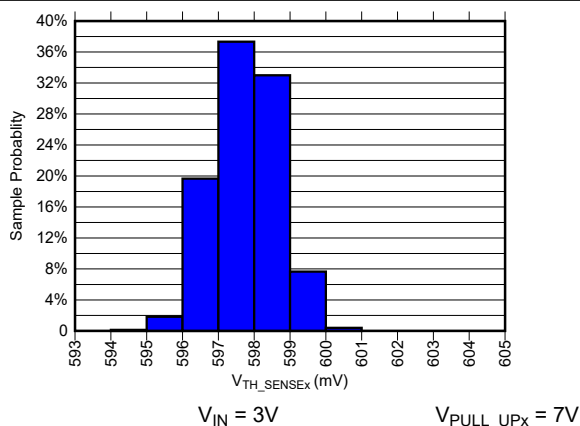


图 6-7. 温度为 $-55^{\circ}C$ 时的 V_{TH_SENSEx} 电压分布

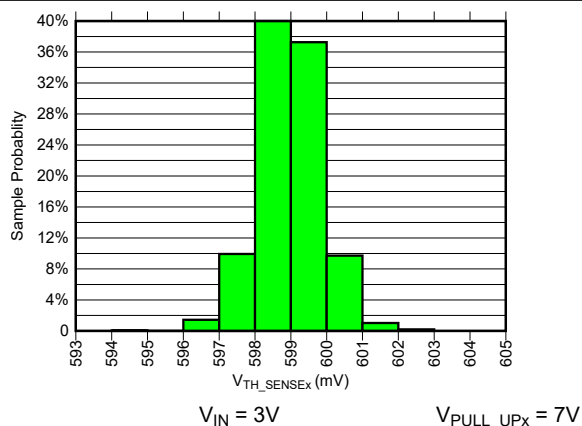


图 6-8. 温度为 $+25^{\circ}C$ 时的 V_{TH_SENSEx} 电压分布

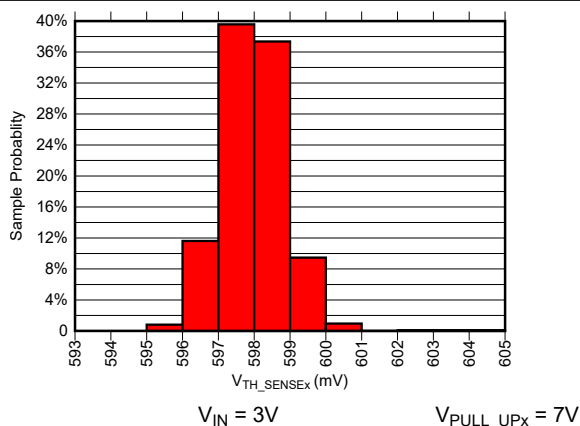


图 6-9. 温度为 $125^{\circ}C$ 时的 V_{TH_SENSEx} 电压分布

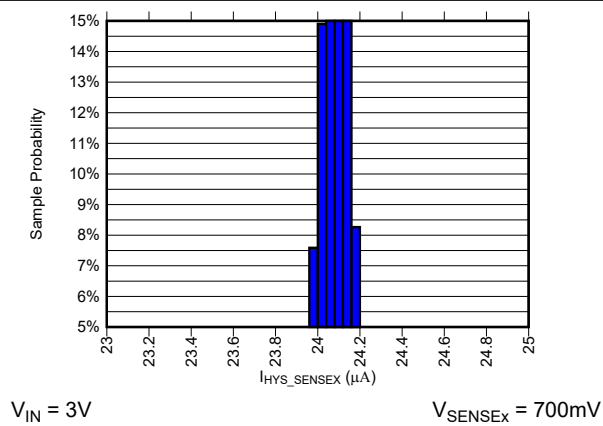


图 6-10. 温度为 $-55^{\circ}C$ 时的 I_{HYS_SENSEx} 电流分布

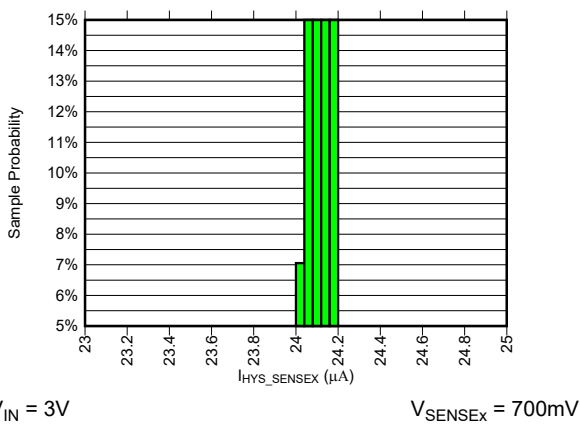


图 6-11. 温度为 $25^{\circ}C$ 时的 I_{HYS_SENSEx} 电流分布

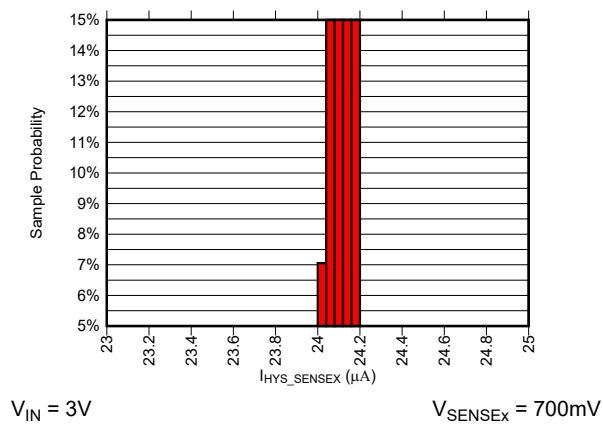


图 6-12. 温度为 $125^{\circ}C$ 时的 I_{HYS_SENSEx} 电流分布

6.8 典型特性 (续)

$R_{DLY_TMR} = 10.5k\Omega$ 、 $R_{WD_TMR} = 56.2k\Omega$ 、 $V_{PULL_UP1} = 3.3V$ 、 $V_{PULL_UP2} = 3.3V$ 、 $R_{HYS} = 49.9k\Omega$ 、MODE = 逻辑低电平，除非另有说明。

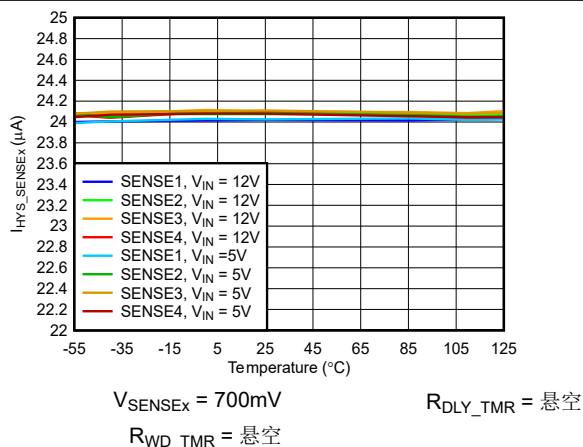


图 6-13. 不同 V_{IN} 和 SENSEx 通道时 I_{HYS_SENSEx} 与温度间的关系

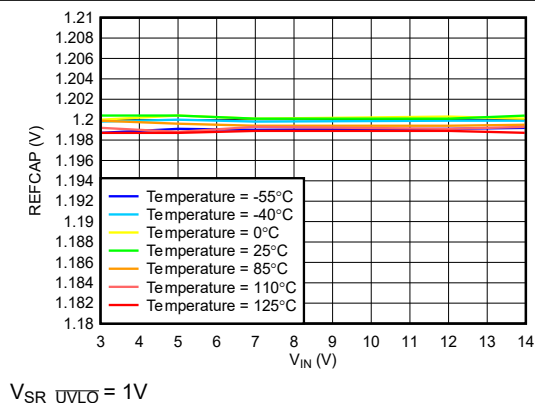


图 6-14. 不同温度下 REFCAP 与 V_{IN} 间的关系

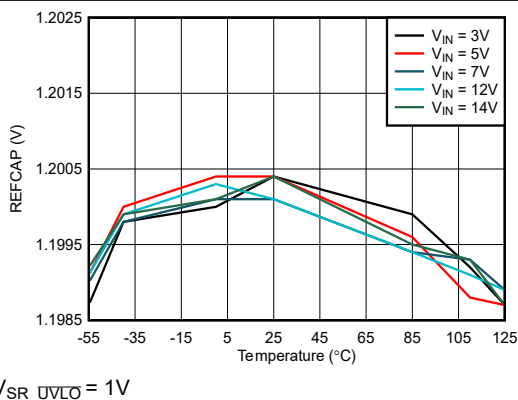


图 6-15. 不同 V_{IN} 时 REFCAP 与温度间的关系

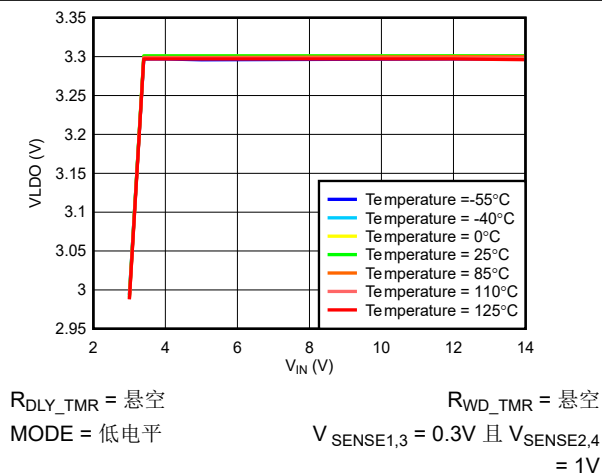
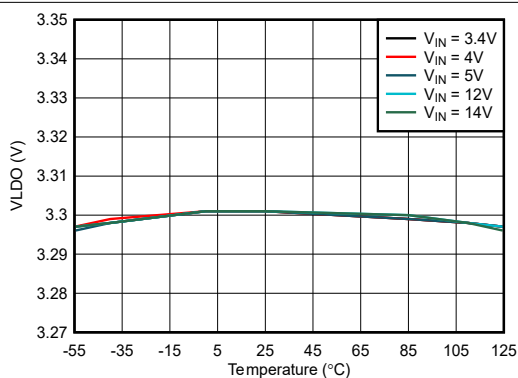


图 6-16. 不同温度下 VLDO 与 V_{IN} 间的关系

6.8 典型特性 (续)

$R_{DLY_TMR} = 10.5k\ \Omega$ 、 $R_{WD_TMR} = 56.2k\ \Omega$ 、 $V_{PULL_UP1} = 3.3V$ 、 $V_{PULL_UP2} = 3.3V$ 、 $R_{HYS} = 49.9k\ \Omega$ 、MODE = 逻辑低电平，除非另有说明。



R_{DLY_TMR} = 悬空
MODE = 低电平

R_{WD_TMR} = 悬空
 $V_{SENSE1,3} = 0.3V$ 且 $V_{SENSE2,4} = 1V$

图 6-17. 不同 V_{IN} 时 V_{LDO} 与温度间的关系

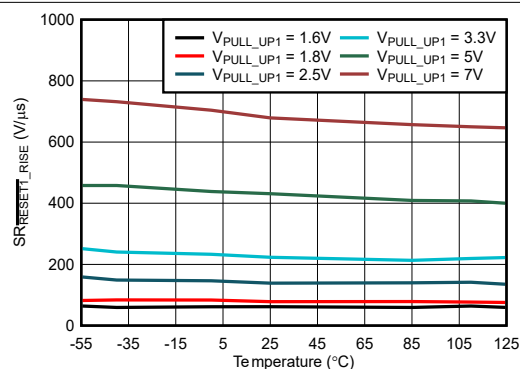


图 6-18. 不同 V_{PULL_UP1} 下 SR_{RESET1_RISE} 与温度间的关系

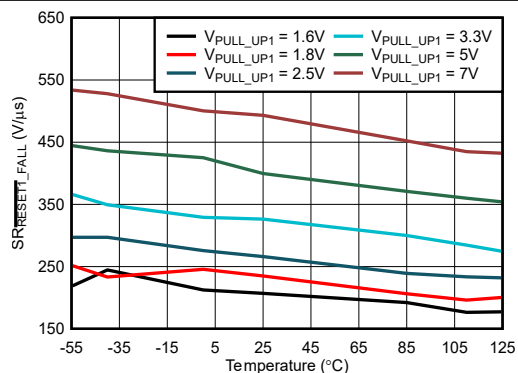


图 6-19. 不同 V_{PULL_UP1} 下 SR_{RESET1_FALL} 与温度间的关系

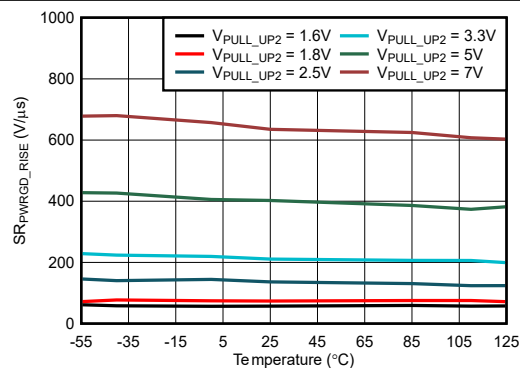


图 6-20. 不同 V_{PULL_UP2} 下 SR_{PWRGD_RISE} 与温度间的关系

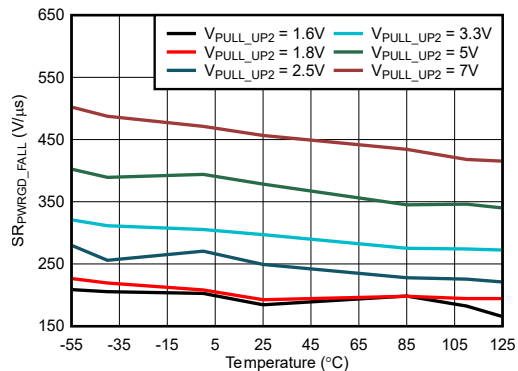


图 6-21. 不同 V_{PULL_UP2} 下 SR_{PWRGD_FALL} 与温度间的关系

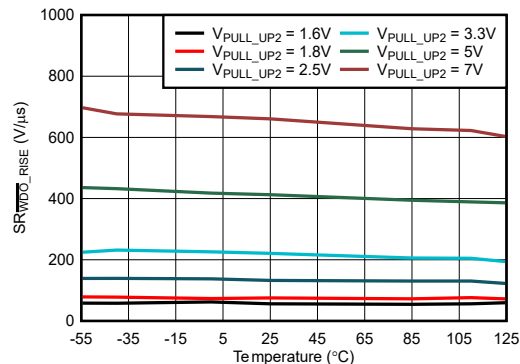


图 6-22. 不同 V_{PULL_UP2} 下 SR_{WDO_RISE} 与温度间的关系

6.8 典型特性 (续)

$R_{DLY_TMR} = 10.5k\ \Omega$ 、 $R_{WD_TMR} = 56.2k\ \Omega$ 、 $V_{PULL_UP1} = 3.3V$ 、 $V_{PULL_UP2} = 3.3V$ 、 $R_{HYS} = 49.9k\ \Omega$ 、MODE = 逻辑低电平，除非另有说明。

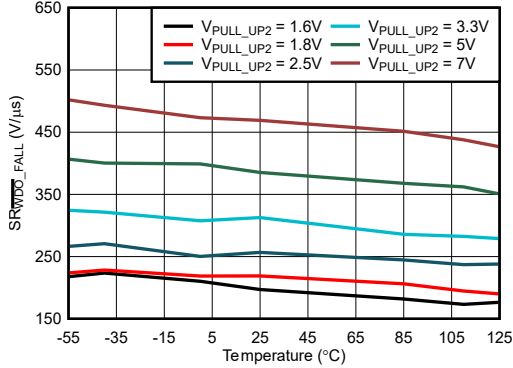


图 6-23. 不同 V_{PULL_UP2} 下 SR_{WDO_FALL} 与温度间的关系

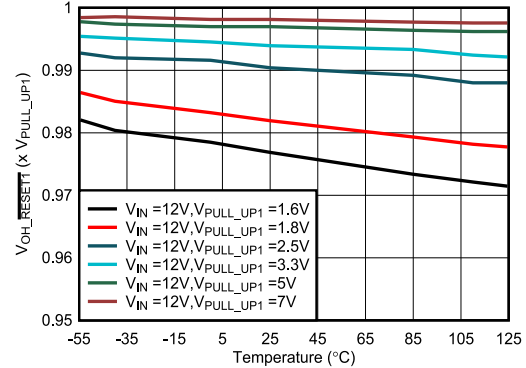


图 6-24. $I_{LOAD} = 2mA$ 时, 不同 V_{PULL_UP1} 下作为 V_{PULL_UP1} 百分比的 $RESET1$ VOH 电压与温度间的关系

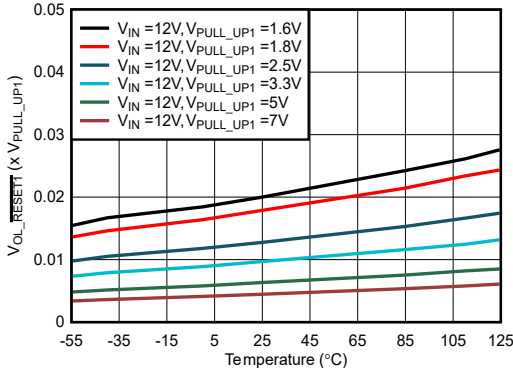


图 6-25. $I_{LOAD} = 2mA$ 时, 不同 V_{PULL_UP1} 下作为 V_{PULL_UP1} 百分比的 $RESET1$ VOL 电压与温度间的关系

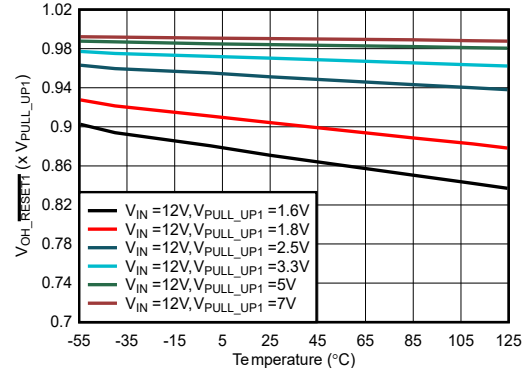


图 6-26. $I_{LOAD} = 10mA$ 时, 不同 V_{PULL_UP1} 下作为 V_{PULL_UP1} 百分比的 $RESET1$ VOH 电压与温度间的关系

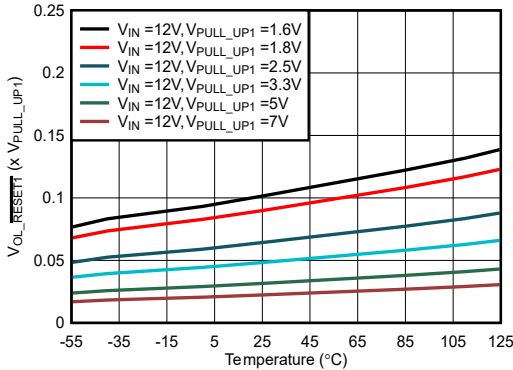


图 6-27. $I_{LOAD} = 10mA$ 时, 不同 V_{PULL_UP1} 下作为 V_{PULL_UP1} 百分比的 $RESET1$ VOL 电压与温度间的关系

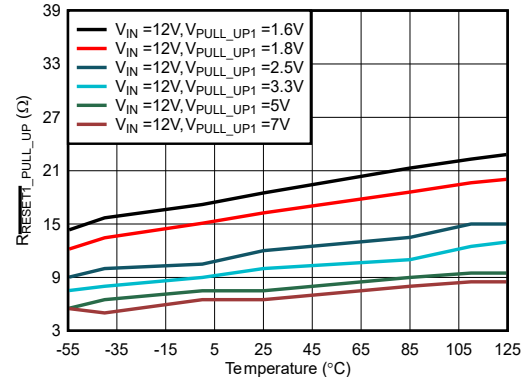


图 6-28. $I_{LOAD} = 2mA$ 时, 不同 V_{PULL_UP1} 下 $RESET1$ 上拉电阻与温度间的关系

6.8 典型特性 (续)

$R_{DLY_TMR} = 10.5k\Omega$ 、 $R_{WD_TMR} = 56.2k\Omega$ 、 $V_{PULL_UP1} = 3.3V$ 、 $V_{PULL_UP2} = 3.3V$ 、 $R_{HYS} = 49.9k\Omega$ 、MODE = 逻辑低电平，除非另有说明。

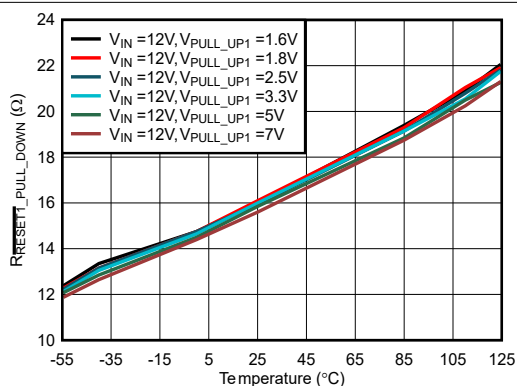


图 6-29. $I_{LOAD} = 2mA$ 时, 不同 V_{PULL_UP1} 下 RESET1 下拉电阻与温度间的关系

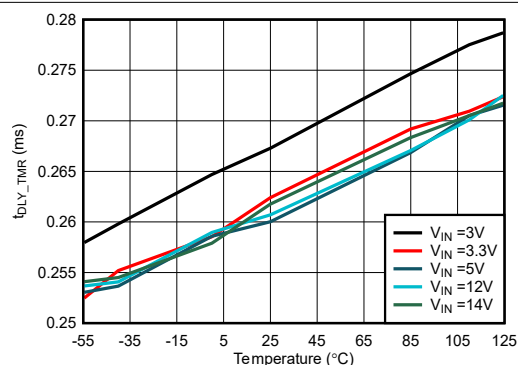


图 6-30. $R_{DLY_TMR} = 10.5k\Omega$, 不同 V_{IN} 下延迟时间与温度间的关系

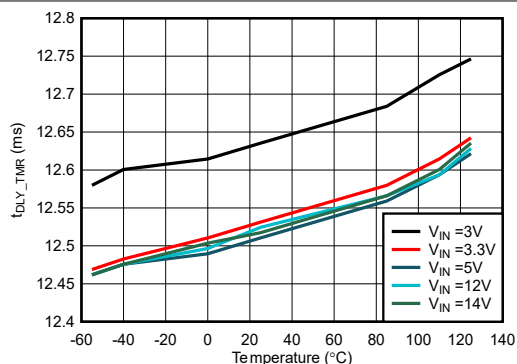


图 6-31. $R_{DLY_TMR} = 619k\Omega$, 不同 V_{IN} 下延迟时间与温度间的关系

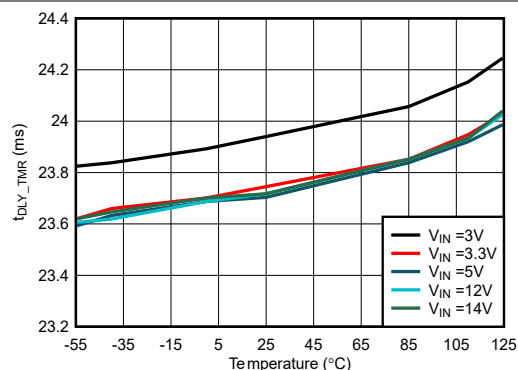
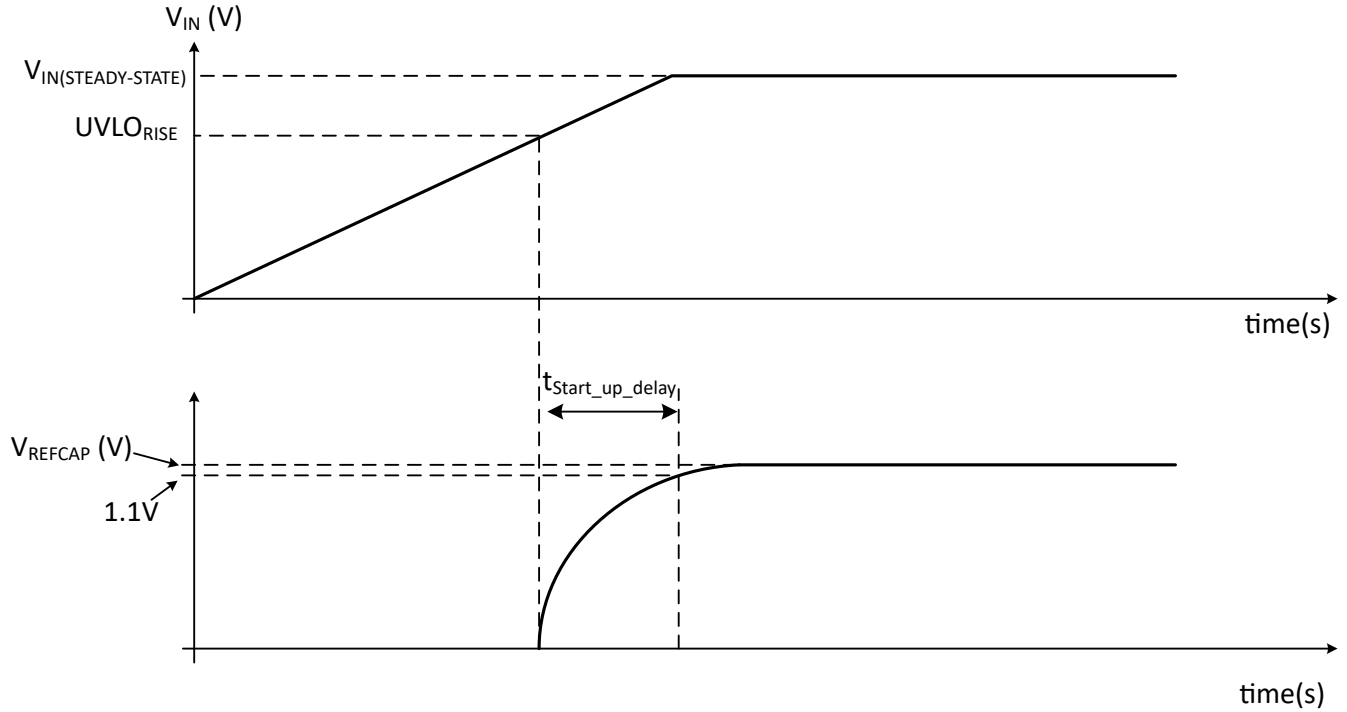


图 6-32. $R_{DLY_TMR} = 1.18M\Omega$, 不同 V_{IN} 下延迟时间与温度间的关系

7 参数测量信息

当 $MODE=0$ 时，对于所有以 $PWRGD$ 电压为基准的测量， $SENSEx$ 电压被强制处于非故障状态，除非另有规定。



A. $V_{IN(STEADY-STATE)}$ 是介于 3V 和 14V 之间的有效工作电压

图 7-1. $t_{Start_up_delay}$ 时间测量

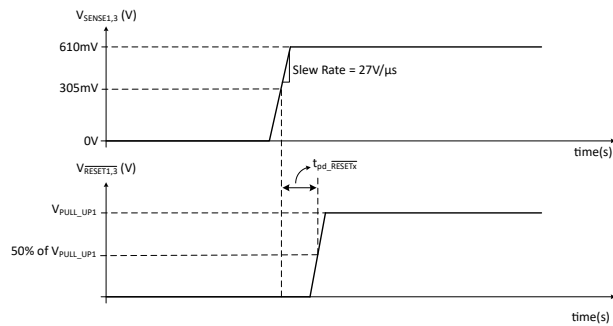
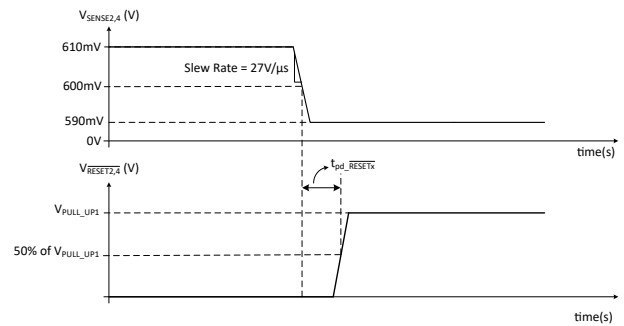
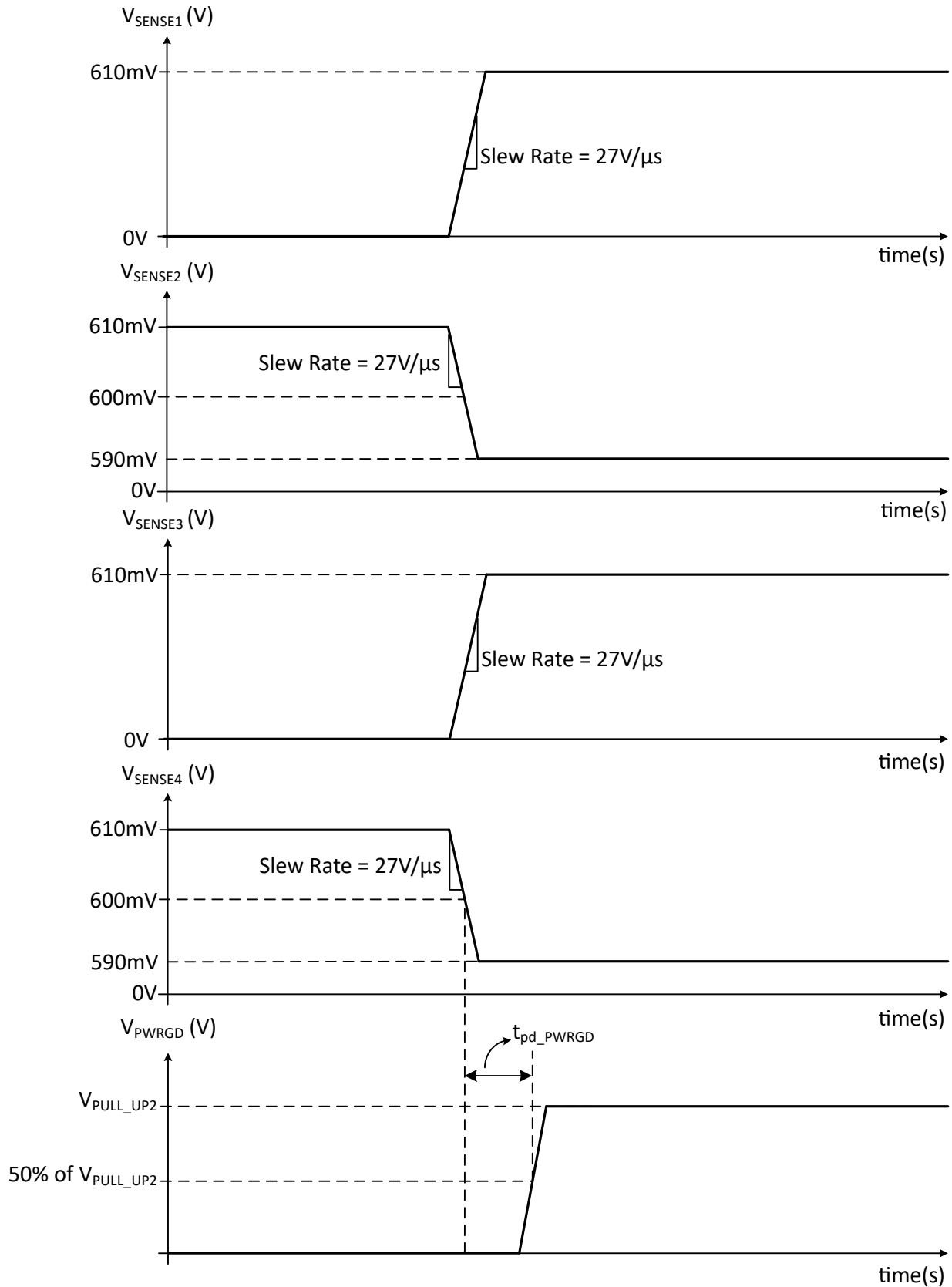


图 7-2. RESET1 和 RESET3 传播延迟 (t_{pd_RESETx}) 时间测量



A. 对于 t_{pd_RESETx} ，每个 $SENSEx$ 传播延迟都是独立测量的。

图 7-3. RESET2 和 RESET4 传播延迟 (t_{pd_RESETx}) 时间测量

图 7-4. PWRGD 传播延迟 (t_{pd_PWRGD})

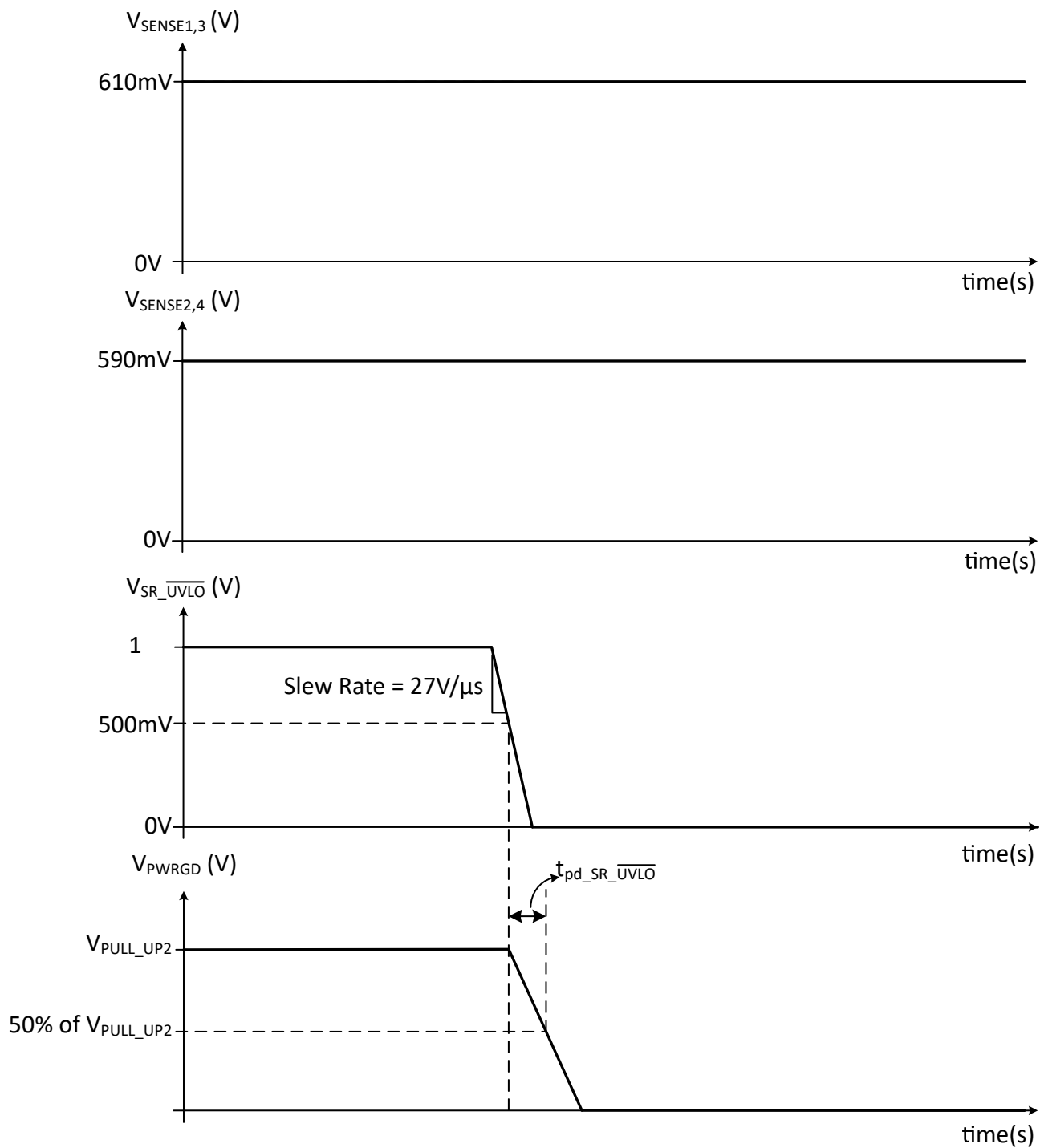
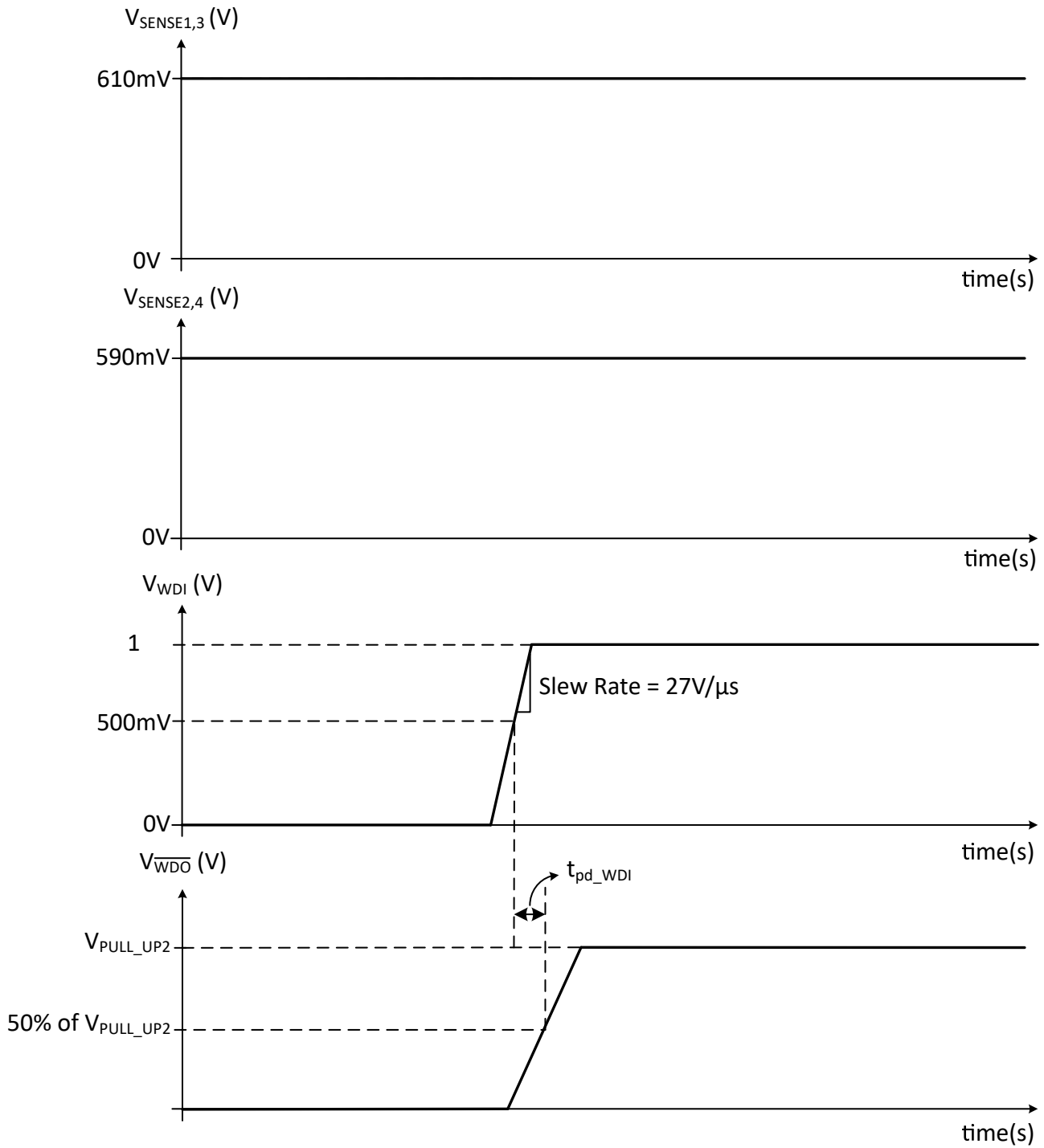
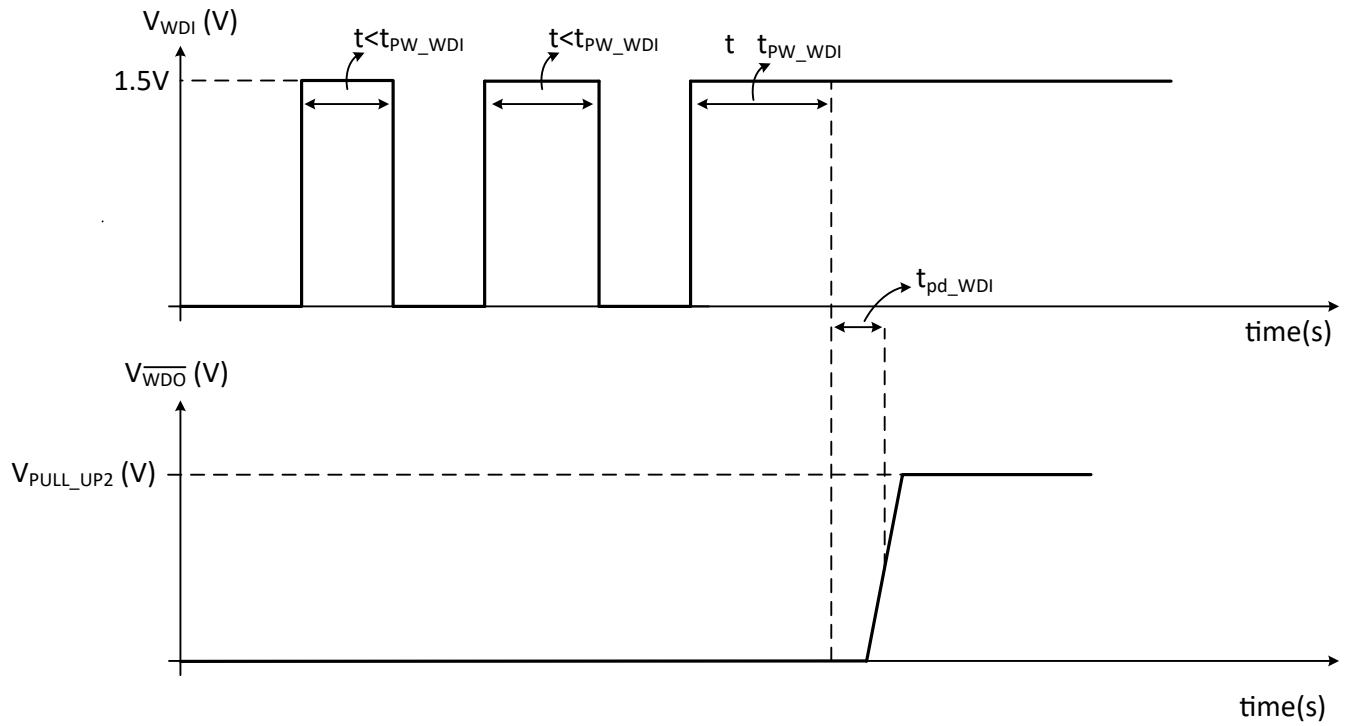


图 7-5. SR_UVLO 传播延迟 ($t_{pd_SR_UVLO}$)



A. MODE=0

图 7-6. WDI 传播延迟 (t_{pd_WDI})



A. $V_{SENSE1,3} = 1.5V$; $V_{SENSE2,4} = 0V$

图 7-7. WDI 脉冲宽度 (t_{PW_WDI})

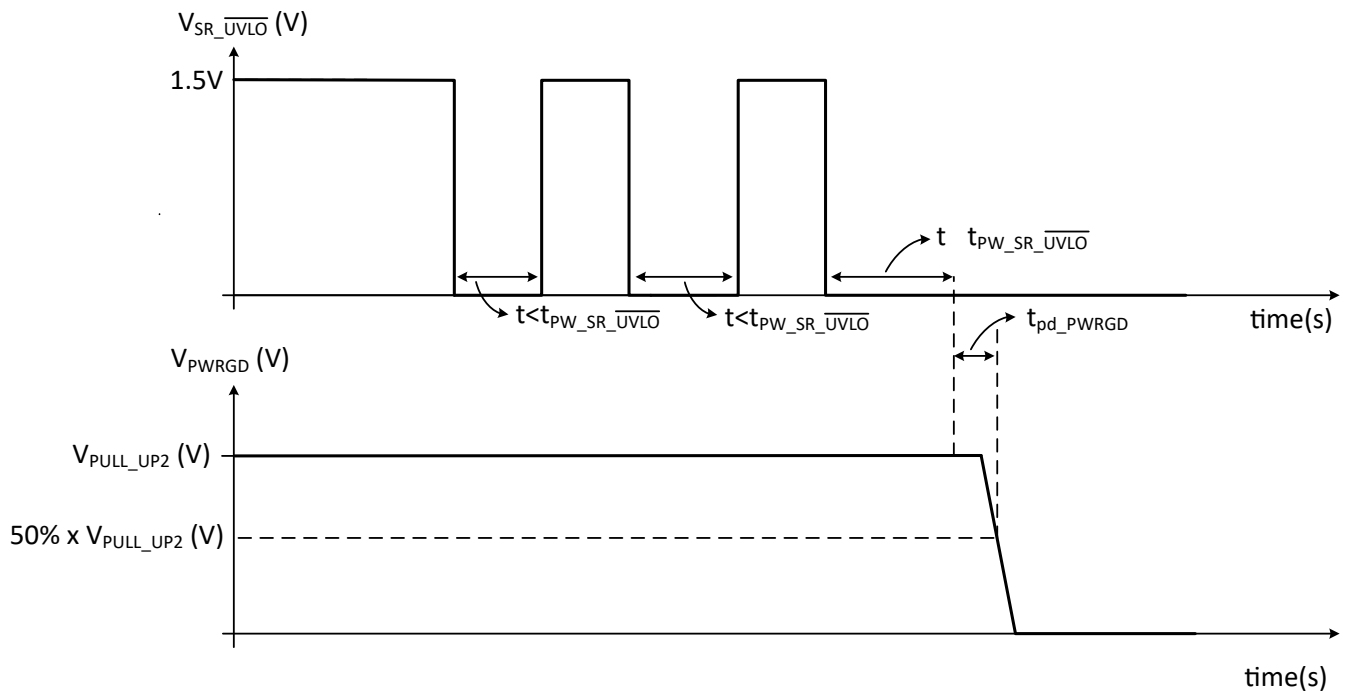
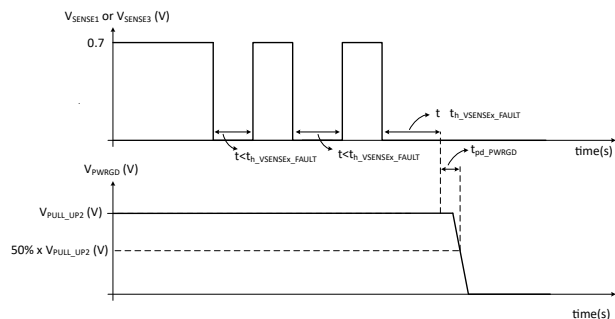
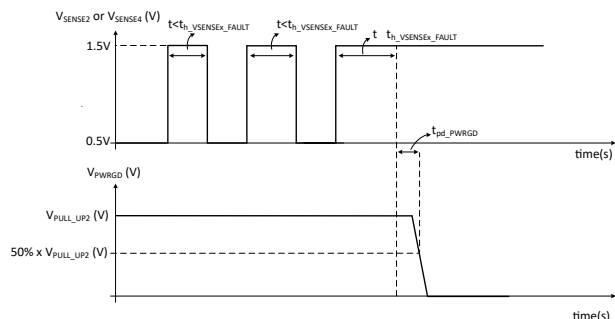


图 7-8. SR_UVLO 脉冲宽度 ($t_{PW_SR_UVLO}$)



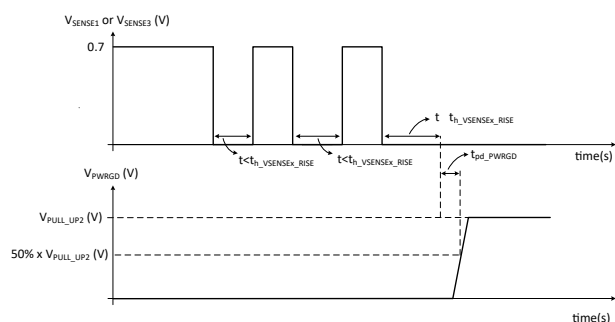
A. 对于 $t_{h_VSENSEx_FAULT}$ ，每个 SENSEx 均独立测量。

图 7-9. 有效故障检测的 VSENSE1 和 VSENSE3 保持时间 ($t_{h_VSENSEx_FAULT}$)



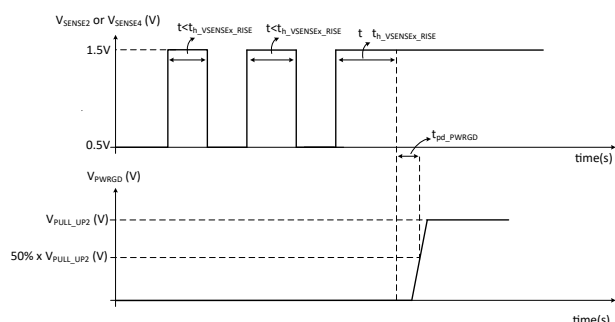
A. 对于 $t_{h_VSENSEx_FAULT}$ ，每个 SENSEx 均独立测量。

图 7-10. 有效故障检测的 VSENSE2 和 VSENSE4 保持时间 ($t_{h_VSENSEx_FAULT}$)



A. 对于 $t_{h_VSENSEx_FAULT}$ ，每个 SENSEx 均独立测量。

图 7-11. VSENSE1 和 VSENSE3 上升阈值保持时间 ($t_{h_VSENSEx_RISE}$)



A. 对于 $t_{h_VSENSEx_FAULT}$ ，每个 SENSEx 均独立测量。

图 7-12. VSENSE2 和 VSENSE4 上升阈值保持时间 ($t_{h_VSENSEx_RISE}$)

8 详细说明

8.1 概述

TPS7H3024 是一款具有集成看门狗计时器的四通道、3V 至 14V 电压监控器，适用于航天应用。低电平有效 $\overline{\text{RESETx}}$ 输出很容易支持对具有禁用低电平输入的器件进行监测。该器件可配置为在所示配置中监控电源轨的跟随器数量：

1. 2 个欠压 (UV) + 2 个过压 (OV)。
2. 2 个窗口。

此行为由 MODE 引脚的逻辑值控制。有关更多详细信息，请参阅表 8-1。

表 8-1. TPS7H3024 功能模式

功能	模式 ⁽¹⁾
2 个 UV + 2 个 OV	0 ⁽²⁾
2 个窗口	1 ⁽³⁾

(1) 模式为静态输入，用户不得动态更改逻辑值。器件上电后，该值不得更改。

(2) $0 = V_{\text{MODE}} < V_{\text{TH_MODE_FALLING}} (\text{MIN})$

(3) $1 = V_{\text{MODE}} > V_{\text{TH_MODE_RISING}} (\text{MAX})$

$\overline{\text{RESETx}}$ 、PWRGD 和 $\overline{\text{WDO}}$ 的逻辑高电平通过 PULL_UPx 输入电压电源从外部控制。用户需要连接一个至少 $1\ \mu\text{F}$ 的电容器，尽可能靠近 PULL_UPx 引脚。所有 $\overline{\text{RESETx}}$ 输出的逻辑高电平均通过 PULL_UP1 输入进行编程，而 PWRGD 和 $\overline{\text{WDO}}$ 则通过 PULL_UP2 进行编程。PULL_UPx 输入的电压范围为 1.6V 至 7V。

SENSEx 输入连接至比较器的同相输入，用于将监控的电压分类为：

1. 稳压状态。
2. 未在稳压范围内。

有关欠压和过压比较器行为的更多详细信息，请参阅节 8.3.3.3。每个输入的阈值电平为 599.7mV (典型值)，在电压、温度和辐射 (TID) 范围内的精度为 $\pm 1\%$ 。迟滞电压阈值电平可由用户进行调节，并由 R_{TOPx} 电阻和迟滞电流 ($I_{\text{HYS_SENSEx}}$) 确定。SENSEx 的上升电压超出 $V_{\text{TH_SENSEx}}$ 阈值 (典型值为 599.7mV) 后， $I_{\text{HYS_SENSEx}}$ 就会生效。 I_{HYS} 为 $24\ \mu\text{A}$ ，在电压、温度和辐射 (TID) 范围内的精度为 $\pm 3\%$ 。此外，该器件还提供称为 PWRGD 的输出，用于监控电源树 (完整系统) 的状态。

备注

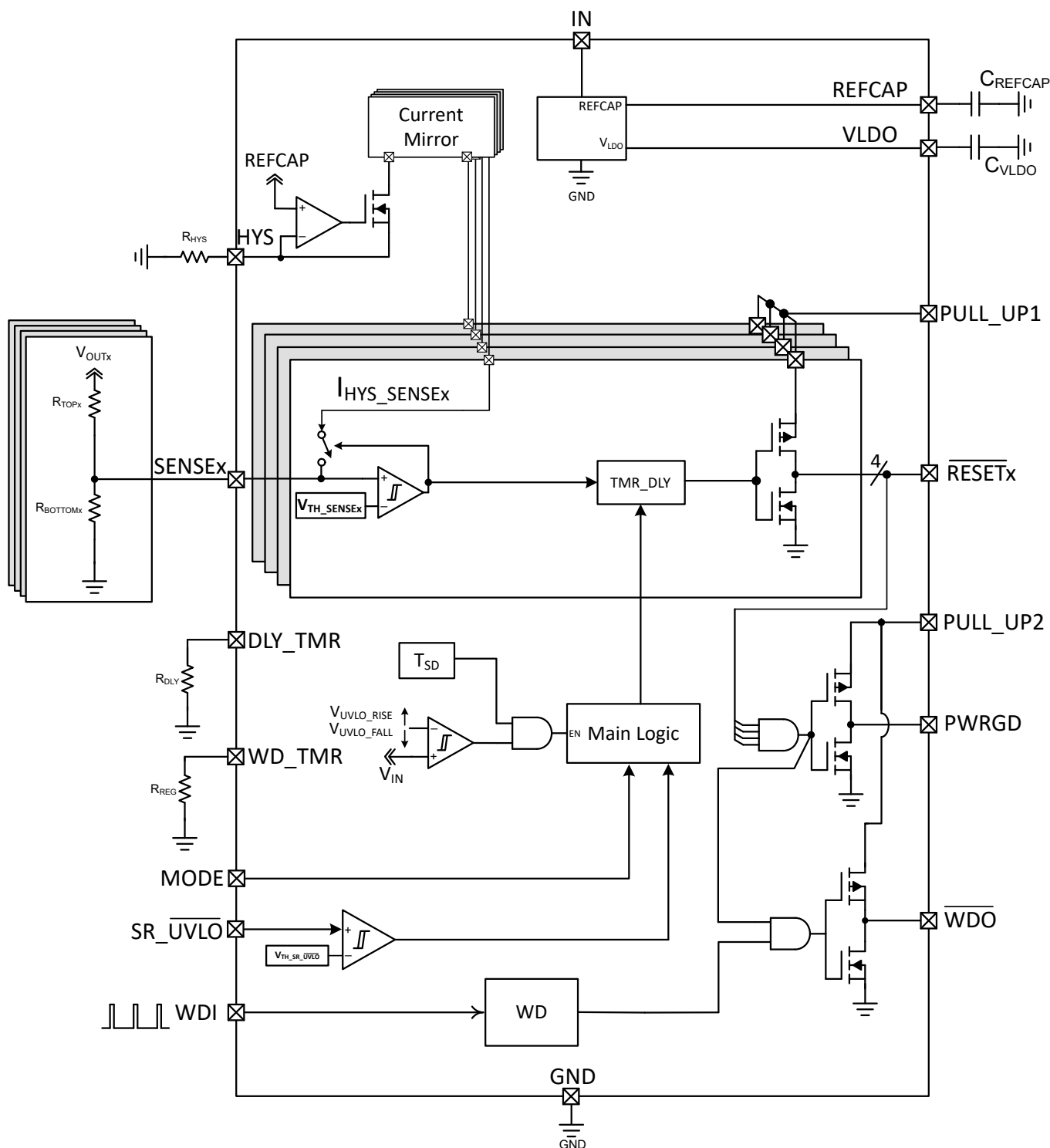
对于过压比较器， $\overline{\text{RESETx}}$ 输出在输入比较器的输出端进行逻辑反相。请参阅图 8-13。

除了电压监控之外，TPS7H3024 还集成了一个上升沿看门狗计时器。看门狗输入 (WDI) 会检测上升沿电压变化。当看门狗计时器逻辑检测到 WDI 引脚上的上升电压时，如果看门狗计时器已生效，则计时器清零；或者如果是第一个检测到的脉冲，则开始计数。在 WDI 引脚上检测到上升脉冲后，系统可运行长达编程的超时时间 (标称值为 0.5ms 至 1.5ms)，然后再次清零计时器。如果计时器在超时之前清零，则看门狗输出 ($\overline{\text{WDO}}$) 保持高电平，否则 $\overline{\text{WDO}}$ 将被置为低电平。通常，看门狗计时器用于监控一致的处理器执行。通常，处理器会使用输出通道在 WDI 上感应上升沿电压，并且 $\overline{\text{WDO}}$ 连接到不可屏蔽的中断。如果处理器卡住，则不会切换 WDI 引脚，然后 $\overline{\text{WDO}}$ 将变为低电平，将处理器复位为已知状态。

该器件集成了两个可编程计时器：

1. **DLY_TMR**：设置故障解除延迟。监控到的电压状态从未稳压状态变为稳压状态后，一旦用户编程的延迟 (使用 DLY_TMR) 到期， $\overline{\text{RESETx}}$ 就会置为高电平。通过使用 $10.5\text{k}\Omega$ 至 $1.18\text{M}\Omega$ 的电阻，此计时器可分别编程为 0.25ms 至 25ms。当输入 (“受监控的电压”) 状态从稳压状态变为未稳压状态时，此延迟无效，以尽快传播故障。
2. **WD_TMR**：设置看门狗计时器的超时。当看门狗输入在输入端 (WDI) 监测到上升电压时，受监控的进程必须在编程的超时时间内提供另一个上升电压，以使输出 ($\overline{\text{WDO}}$) 保持高电平，否则输出将变为低电平。

8.2 功能方框图



- A. RESET2 和 RESET4 输出级由输入比较器的输出逻辑反相驱动，以检测过压事件。有关更多详细信息，请参阅图 8-13。
- B. 当 MODE=1 时，RESET1 和 RESET3 为窗口类型。有关更多详细信息，请参阅图 8-9。RESET2 和 RESET4 是过压比较器标志。

8.3 特性说明

8.3.1 输入电压 (IN), VLDO 和 REFCAP

在稳态运行期间, TPS7H3024 的输入电压必须介于 3V 和 14V 之间。V_{IN} 和 GND 之间需要 0.1 μF 的最小旁路电容。建议将输入旁路电容器尽量靠近器件放置。必须将 V_{IN} 压摆率控制在 10V/μs 至 1mV/μs 之间, 以确保 IC 正常运行。

施加在 V_{IN} 上的电压用作内部稳压器的输入, 用于生成 VLDO 电压 (典型值为 3.29V)。当输入电压低于 3.65V 时, VLDO 稳压器可处于压降状态。VLDO 的建议电容为 1 μF 陶瓷型。VLDO 可加载最高 5mA 的电流。

备注

VLDO 输出没有短路保护。

在上电期间, 建议用户在 V_{IN} > UVLO_{RISE} 之后至少等待 2.8ms (t_{Start_up_delay})。这是为了确保超出所有内部时间常数, 否则基准可能会超出 ±1% 精度。

每个器件生成一个内部 1.2V 带隙基准, 这个基准被用于不同的内部控制逻辑块。这是稳态运行期间 REFCAP 引脚上存在的电压。此电压将分压, 产生以下比较器输入的基准电压:

1. SENSE_x = 599.7mV (典型值)
2. 在上升电压期间, SR_UVLO 为 602mV (典型值); 在下降电压期间为 489mV。
3. 在上升电压期间, WDI 为 602mV (典型值); 在下降电压期间为 498mV。
4. 在上升电压期间, MODE 为 600mV (典型值); 在下降电压期间为 498mV。

V_{TH_SENSE_x} 基准电压在 RESET_x 输出端进行测量, 以补偿误差放大器中的失调电压, 并将电压、温度和辐射 TID 范围内的调节保持在 ±1% 以内 (硅片中最高可达 100krad)。这种严格的基准容差可让用户精确地监控电压轨。

REFCAP 引脚需要 470nF GND 电容, 以确保器件的电气运行正常以及 SET 性能稳健。

8.3.1.1 欠压锁定 (V_{POR_IN} < V_{IN} < UVLO)

当 V_{IN} 上的电压小于 UVLO (2.79V 典型值) 电压, 但大于上电复位电压 (V_{POR_IN}, 1.42V 典型值) 时, 输出引脚 (RESET_x、PWRGD 和 WDO) 都将处于逻辑低电平状态, 无论以下器件输入引脚的电压如何:

- SENSE_x
- SR_UVLO
- WDI
- 模式

8.3.1.2 上电复位 (V_{IN} < V_{POR_IN})

当 V_{IN} 上的电压低于上电复位电压 (V_{POR_IN}) 时, 输出信号未定义, 不可用于将外部器件设置为正确的逻辑电平。

图 8-1 显示 RESET_x 输出与上升输入电压 (V_{IN}) 的关系。可以看出, 当 V_{IN} 低于 V_{POR_IN} (典型值为 1.42V) 时, RESET_x 不确定。在此期间, 输出可以是 0V 到 V_{IN} 之间的任意值。

在本例中, 所有输入比较器 (SENSE_x) 的输入电压均低于 V_{TH_SENSE_x} (典型值为 599.7mV)。因此, 即使 V_{IN} 上升至高于 UVLO_{RISE} (典型值为 2.79V) 后, RESET_x、PWRGD 和 WDO 仍保持低电平。

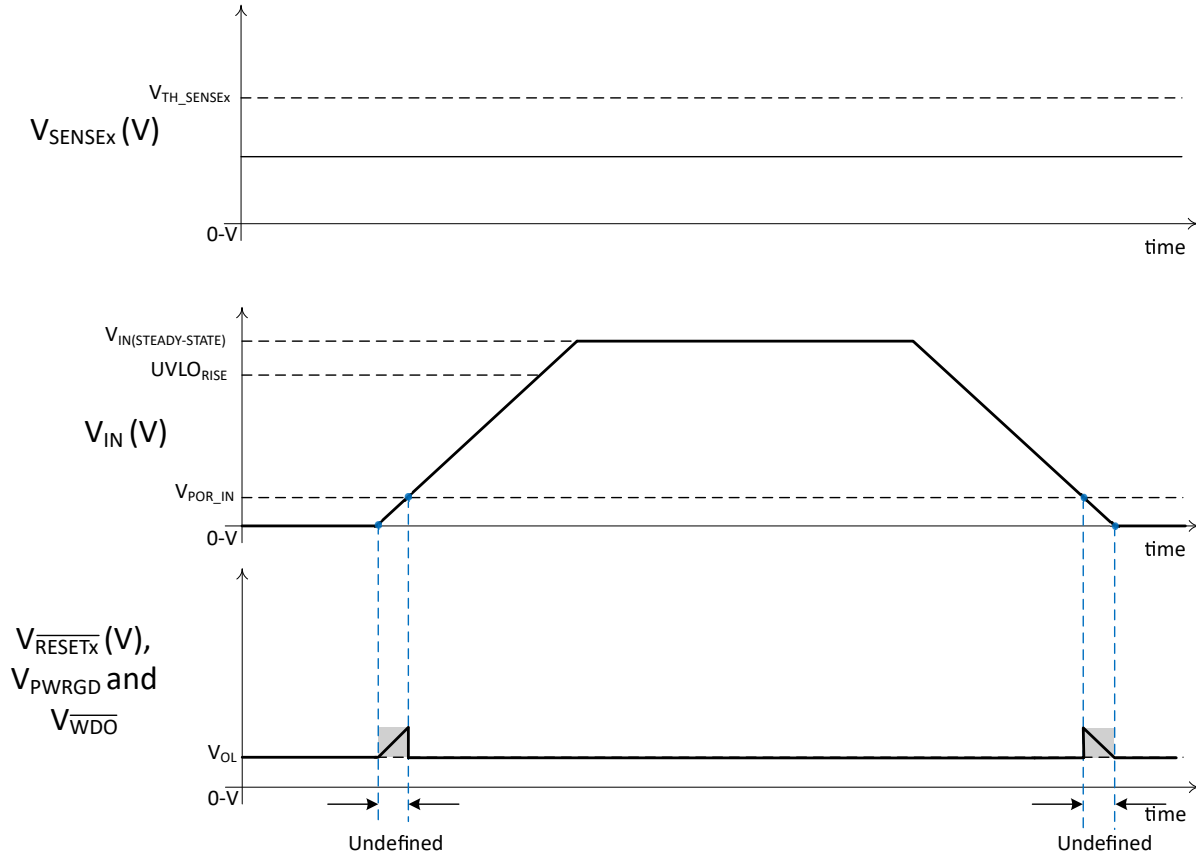


图 8-1. $V_{IN} > V_{POR_IN}$ 后输出仍处于有效低电平状态

A. 此图假定：

1. 将有效的外部上拉电压连接到 $PULL_UPx$ 输入 ($1.6V \leq V_{PULL_UPx} \leq 7V$)。
2. $V_{IN(STEADY-STATE)}$ 是介于 3V 至 14V 之间的有效 V_{IN} 电压。
3. 此图假定所有输入均为欠压 (UV) 类型。
4. V_{OL} 表示： V_{OL_RESETx} 、 V_{OL_PWRGD} 和 V_{OL_WDO} 或所有输出的低电平逻辑输出电压。

8.3.2 SR_ UVLO

SR_ UVLO (系统复位和欠压锁定) 输入引脚允许外部控制器通过将所有输出一次性置为有效 (或强制置为低电平) 来传播外部故障。当 SR_ UVLO 为低电平 ($< V_{TH_SR_UVLO_FALLING}$) 时, 器件会进入关断模式, 并且所有输出都将强制置为逻辑低电平。由于 SR_ UVLO 是精确 ($\pm 3.17\%$) 比较器的输入, 且上升阈值电压 $V_{TH_SR_UVLO_RISING} = 602\text{mV}$, 因此设计人员可根据需要使用此引脚来设置外部欠压锁定 (请参阅图 8-2)。比较器中整合了 103mV 的固定迟滞。

通常, 设计人员知道启用 TPS7H3024 所需的电压。利用这些信息, 可以使用方程式 1 计算电阻分压器值。通常, 顶部电阻器固定为 10k Ω 的值, 但也可以使用其他值。采用较大电阻值的电阻器能够更大限度地降低功耗, 但是, 由于上拉电阻 “较弱”, 噪声可能耦合到输出信号中。

$$R_{BOTTOM_SR_UVLO} = R_{TOP_SR_UVLO} \times \frac{V_{TH_SR_UVLO_RISING}}{V_{IN_UVLO_DESIRED} - V_{TH_SR_UVLO_RISING}} \quad (1)$$

其中:

- $V_{TH_SR_UVLO_RISING}$ 是 SR_ UVLO 上的上升电压期间的内部基准 (典型值为 602mV)。
- 设计人员可以不使用典型值, 而是使用中间值, 以尽可能减小电压、温度和辐射的误差, 如下所示:

$$\frac{V_{TH_SR_UVLO_RISING(MIN)} + V_{TH_SR_UVLO_RISING(MAX)}}{2} = \frac{0.580\text{V} + 0.618\text{V}}{2} = 0.599\text{V} \quad (2)$$

- $V_{IN_UVLO_DESIRED}$ 是在 V_{IN} 上的上升电压期间启用器件所需的外部电压。
- $R_{TOP_SR_UVLO}$ 是分压器所选的顶部电阻器。

设计人员了解实际 (真实) 的电阻分压器值后, 可以使用方程式 3 和方程式 4 计算标称上升和下降外部欠压锁定, 如下所示:

$$V_{IN_UVLO_RISING_NOMINAL} (V) = \left(1 + \frac{R_{TOP_SR_UVLO}}{R_{BOTTOM_SR_UVLO}}\right) \times V_{TH_SR_UVLO_RISING} \quad (3)$$

$$V_{IN_UVLO_FALLING_NOMINAL} (V) = \left(1 + \frac{R_{TOP_SR_UVLO}}{R_{BOTTOM_SR_UVLO}}\right) \times V_{TH_SR_UVLO_FALLING} \quad (4)$$

在方程式 4 中, 设计人员可以使用在温度、电压和辐射 (TID) 范围内的中间值, 如下所示:

$$\frac{V_{TH_SR_UVLO_FALLING(MIN)} + V_{TH_SR_UVLO_FALLING(MAX)}}{2} = \frac{0.475\text{V} + 0.517\text{V}}{2} = 0.496\text{V} \quad (5)$$

在启动期间, 器件需要稳定的输入电压 ($UVLO_{RISE} \leq V_{IN} \leq 14$) 持续至少 2.8ms ($t_{START_UP_DELAY}$)。这是为了确保超出所有内部时间常数。这还能确保 V_{TH_SENSEX} 基准稳定下来, 且精度在规格范围内 (1%)。当 V_{IN} 是快速上升电压时, 可以向电阻分压器添加外部延迟电容, 以在超出 $t_{START_UP_DELAY}$ 后启用器件, 如图 8-2 所示。要选择 SR_ UVLO 引脚的电容 (C_{DELAY}), 我们可以使用方程式 6。

$$C_{DELAY} (F) > \frac{t_{DELAY}(s)}{R_{TH}(\Omega) \times \ln\left(\frac{V_{TH}(V)}{V(t) - V_{TH}(V)}\right)} \quad (6)$$

其中:

- $t_{DELAY} (s)$ 是所需的延迟时间, 单位为秒 (在 $V_{IN} > UVLO_{RISE}$ 后至少为 2.8ms)。
- R_{TH} 是戴维南等效电阻, 它是 $R_{TOP_SR_UVLO}$ 和 $R_{BOTTOM_SR_UVLO}$ 之间的并联电阻, 单位为欧姆。

$$R_{TH} (\Omega) = \frac{R_{TOP_SR_UVLO} (\Omega) \times R_{BOTTOM_SR_UVLO} (\Omega)}{R_{TOP_SR_UVLO} (\Omega) + R_{BOTTOM_SR_UVLO} (\Omega)} \quad (7)$$

- V_{TH} 是戴维南等效电压，它是稳态运行期间 V_{SR_UVLO} 的电压，单位为伏特。

$$V_{TH}(V) = \left(\frac{R_{BOTTOM_SR_UVLO}(\Omega)}{R_{TOP_SR_UVLO}(\Omega) + R_{BOTTOM_SR_UVLO}(\Omega)} \right) \times V_{IN}(V) \quad (8)$$

- $V(t)$ 是将启动序列 SR_UVLO 的电压 (V_{SR_UVLO})。在本例中为 0.602V。
- 我们可以使用 [方程式 2](#) 中指定的温度和电压的中间值。

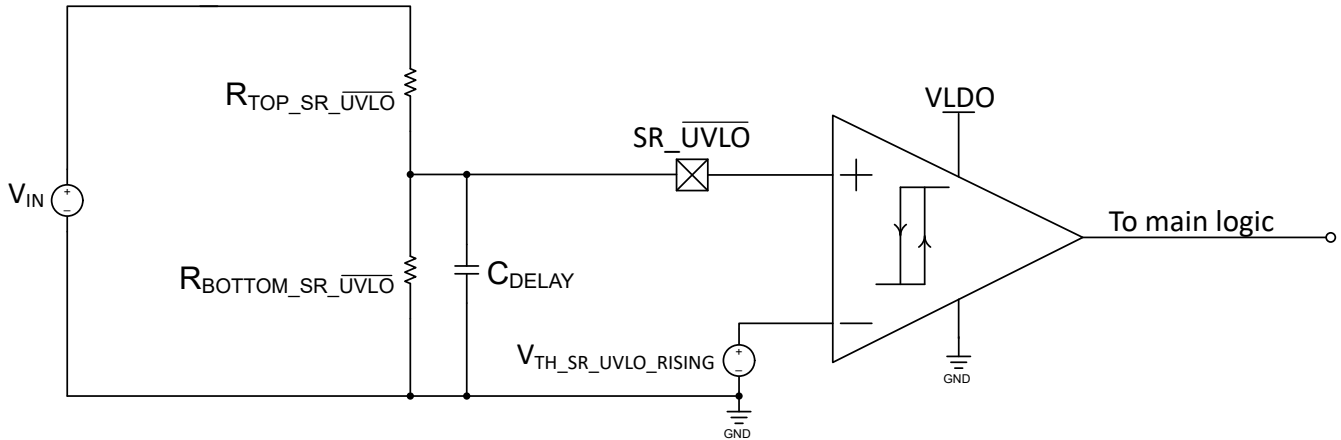
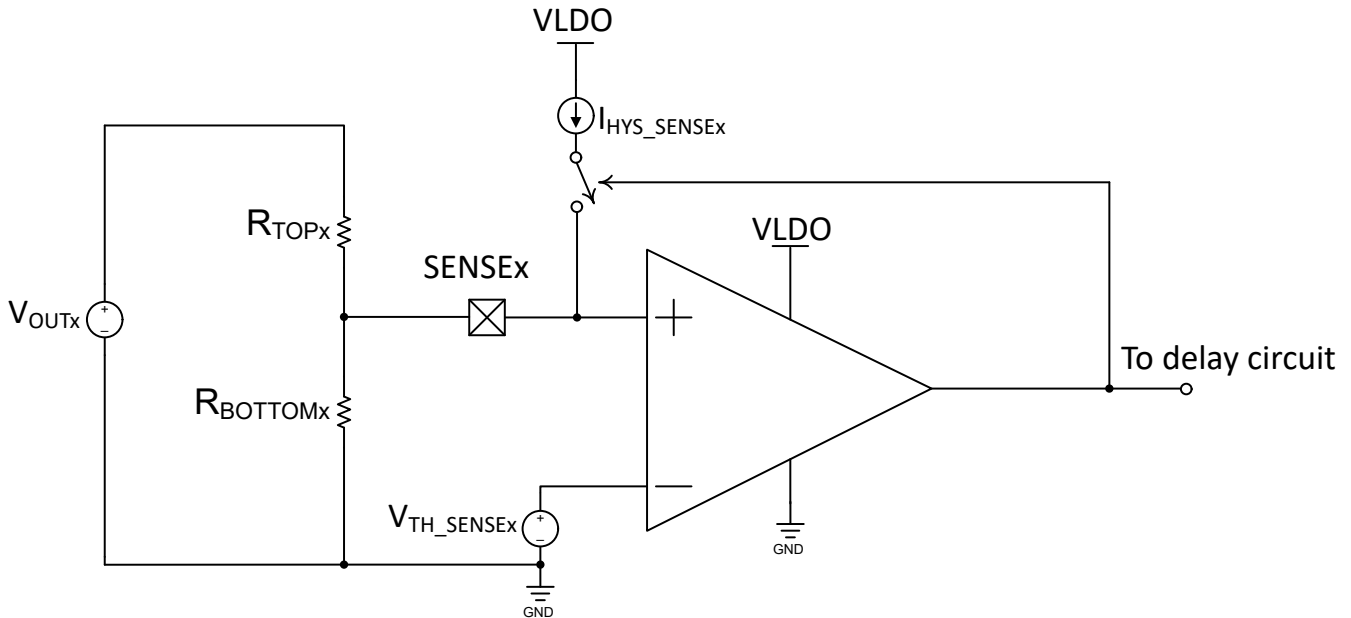


图 8-2. 监控主电源轨以自动启动定序上电和下电

8.3.3 SENSEx 输入

8.3.3.1 V_{TH_SENSEX} 和 V_{OUTx_RISE}

TPS7H3024 电压监控器集成了四个输入比较器，其典型精确 ($\pm 1\%$) 阈值电压为 599.7mV (V_{TH_SENSEX})。 V_{TH_SENSEX} 在 $\overline{\text{RESETx}}$ 输出端测量，以考虑阈值中的比较器偏移。由于可以调节外部电阻分压器以感测所需的电压轨 (V_{OUTx})，因此提供了最大的灵活性。图 8-3 展示了连接到 SENSEx 输入的比较器的概念图。可以观察到，检测到的电压轨 (V_{OUTx}) 已衰减 (使用外部电阻分压器 R_{TOPx} 和 $R_{BOTTOMx}$)，并与 V_{TH_SENSEX} 电压进行比较。建议将稳态 SENSEX 电压保持在 1.6V 以下，以在整个使用寿命期间保持良好的阈值 (V_{TH_SENSEX}) 精度。



备注

比较器本身没有内置电压迟滞。迟滞通过迟滞电流 (I_{HYS_SENSEX}) 和顶部电阻 (R_{TOPx}) 从外部进行控制。有关更多详细信息，请参阅节 8.3.3.4。输入比较器不会因欠压或过压类型而改变。通过将驱动输出级的信号反相可实现过压。

图 8-3. SENSEx 比较器输入

当受监控电源轨上的电压 (V_{OUTx}) 上升时，迟滞电流 (I_{HYS_SENSEX}) 不会连接到 SENSEX 输入。 SENSEX (衰减的 V_{OUTx}) 电压将与内部基准 (V_{TH_SENSEX}) 进行比较。当 $V_{SENSEX} > V_{TH_SENSEX}$ 时，电压被视为：

1. 稳压状态：针对欠压通道 (UV)。
2. 未稳压状态：针对过压通道 (OV)

我们可以通过使用如下简单的分压器来计算 V_{OUTx} 的上升电压阈值电压：

$$V_{OUTx_RISE_NOMINAL} (V) = \left(1 + \frac{R_{TOPx}}{R_{BOTTOMx}}\right) \times V_{TH_SENSEx} \quad (9)$$

其中：

- V_{TH_SENSEx} 是 599.7mV 的典型检测阈值电压。
 - 如果需要最大限度减小受监控电压在温度范围内的误差，可以使用中间值代替典型值，如下所示：

$$V_{TH_SENSEx} = \frac{V_{TH_SENSEx(MIN)} + V_{TH_SENSEx(MAX)}}{2} = 599mV$$

- R_{TOPx} 是顶部电阻，单位为 Ω 。
- $R_{BOTTOMx}$ 是底部电阻，单位为 Ω 。

与任何系统一样，设计变量会有一些变化（或误差），在本例中为顶部电阻、底部电阻和 $SENSEx$ 阈值电压 (V_{TH_SENSEx})。使用导数方法计算总误差（假设所有变量互不相关，且两个电阻的容差值相同），可通过以下公式计算 $V_{TH_RISEx_NOMINAL}$ 误差：

$$V_{OUTx_RISE_ERROR} (V) = \pm \sqrt{\frac{V_{TH_SENSEx}^2 \times \left[(2 \times R_{TOL}^2 \times R_{TOPx}^2) + (V_{TH_SENSEx_ACC}^2 \times (R_{TOPx} + R_{BOTTOMx})^2) \right]}{R_{BOTTOMx}^2}} \quad (10)$$

其中：

- R_{TOL} 是以数值表示的电阻器容差（顶部与底部电阻器的容差相同）。例如，对于容差为 0.1% 的电阻器，可使用 0.001。
- $V_{TH_SENSEx_ACC}$ 是 $SENSEx$ 阈值精度的数值（在本例中为 0.01）。
- R_{TOPx} 和 $R_{BOTTOMx}$ 的单位为欧姆 (Ω)。
- V_{TH_SENSEx} 为 0.599 V（温度范围内的中间值）。

使用 [方程式 9](#) 和 [方程式 10](#)，我们可以计算上升电压阈值范围：

$$V_{OUTx_RISE} = V_{OUTx_RISE_NOMINAL} \pm V_{OUTx_RISE_ERROR} \quad (11)$$

备注

请记住， V_{TH_SENSEx} 是考虑比较器偏移 $V_{TH_SENSEx} = V_{REF} + V_{IOx}$ 时的基准电压。

尽管在大多数情况下并非必需，但对于噪声应用，良好的模拟设计实践是在 $SENSEx$ 输入端放置一个小型旁路电容器，以便降低对受监控信号上瞬态电压的敏感度。

8.3.3.2 I_{HYS_SENSEx} 和 V_{OUTx_FALL}

TPS7H3024 具有 24 μA 的内置迟滞电流，精度为 $\pm 3\%$ ($R_{HYS} = 49.9k\Omega$)。迟滞电流约等于 V_{HYS}/R_{HYS} 。建议 R_{HYS} 电阻器的容差为 0.1%，因为容差最终会影响迟滞电流的精度。此电流在所有 $SENSEx$ 输入下于内部镜像。当 $SENSEx$ 电压大于阈值电压 ($599.7mV \pm 1\%$) 时，此迟滞电流将生效（请参阅 [方程式 11](#) 和 [图 8-3](#)）。此电流 (I_{HYS_SENSEx}) 乘以 R_{TOPx} 电阻会产生一个电压 (V_{HYS_SENSEx})，该电压将添加到 $SENSEx$ 节点。这可以有效提高（或增加）节点电压（在本例中为 V_{SENSEx} ）。

当 V_{OUTx} 电压下降并低于 V_{OUT_FALLx} 时，该电压将被视为：

1. 未稳压状态：针对欠压通道 (UV)。
2. 稳压状态：针对过压通道 (OV)。

迟滞电压定义如下：

$$V_{HYS_SENSEx_NOMINAL} (V) = I_{HYS_SENSEx} \times R_{TOPx} \quad (12)$$

其中：

- $I_{HYS_SENSEx} = 24 \times 10^{-6}$ 安培 (或 $24 \mu A$)
- R_{TOPx} 的单位为欧姆 (Ω)

可通过以下公式计算下降电压阈值：

$$V_{OUTx_FALL_NOMINAL} (V) = V_{OUTx_RISE_NOMINAL} - V_{HYS_SENSEx_NOMINAL} \quad (13)$$

使用 [方程式 9](#) 和 [方程式 13](#)

$$V_{OUTx_FALL_NOMINAL} (V) = \left[\left(1 + \frac{R_{TOPx}}{R_{BOTTOMx}} \right) \times V_{TH_SENSEx} \right] - (I_{HYS_SENSEx} \times R_{TOPx}) \quad (14)$$

其中：

- V_{TH_SENSEx} 是 **0.599V** 的标称感测阈值电压
- $I_{HYS_SENSEx} = 24 \times 10^{-6}$ 安培 (或 $24 \mu A$)
- R_{TOPx} 和 $R_{BOTTOMx}$ 的单位为欧姆 (Ω)

可通过以下公式计算 V_{OUTx_FALL} 误差：

$$V_{TH_FALLx_ERROR} (V) = \pm \sqrt{\frac{A + B + C + D}{R_{BOTTOMx}^2}} \quad (15)$$

使用 [方程式 15](#) 和导数方法，假设所有变量互不相关，且两个电阻的容差相同

其中的等式项为：

$$A = I_{HYS_SENSEx}^2 \times I_{HYS_SENSEx_ACC}^2 \times R_{TOPx}^2 \times R_{BOTTOMx}^2 \quad (16)$$

$$B = R_{TOL}^2 \times R_{TOPx}^2 \times V_{TH_SENSEx}^2 \quad (17)$$

$$C = R_{TOL}^2 \times R_{TOPx}^2 \times [(I_{HYS_SENSEx} \times R_{BOTTOMx}) - V_{TH_SENSEx}]^2 \quad (18)$$

$$D = V_{TH_SENSEx}^2 \times V_{TH_SENSEx_ACC}^2 \times (R_{TOPx} + R_{BOTTOMx})^2 \quad (19)$$

其中：

- R_{TOL} 是以数值表示的电阻器容差 (顶部与底部电阻器的容差相同)。例如，对于容差为 **0.1%** 的电阻器，可使用 **0.001**。
- $V_{TH_SENSEx_ACC}$ 是 **SENSEx** 阈值精度的数值 (在本例中为 **0.01**)。
- $I_{HYS_SENSEx_ACC}$ 是以数值表示的迟滞电流精度 (在本例中为 **0.03**)。
- V_{TH_SENSEx} 是 **0.599V** 的标称感测阈值电压。
- $I_{HYS_SENSEx} = 24 \times 10^{-6}$ 安培 (或 $24 \mu A$)。
- R_{TOPx} 和 $R_{BOTTOMx}$ 的单位为欧姆 (Ω)。

使用 [方程式 14](#) 和 [方程式 15](#)，我们可以计算下降电压范围：

$$V_{OUTx_FALL} = V_{OUTx_FALL_NOMINAL} \pm V_{OUTx_FALL_ERROR} \quad (20)$$

图 8-4 显示了上升和下降电压的概念图，还显示了由于 V_{TH} 精度、 I_{HYS} 精度和电阻分压器容差而导致的此电压的误差。在系统级，为确保设计稳健，必须考虑这些误差。

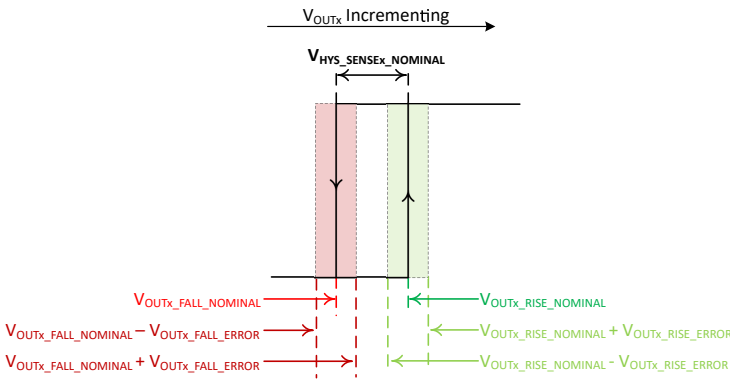
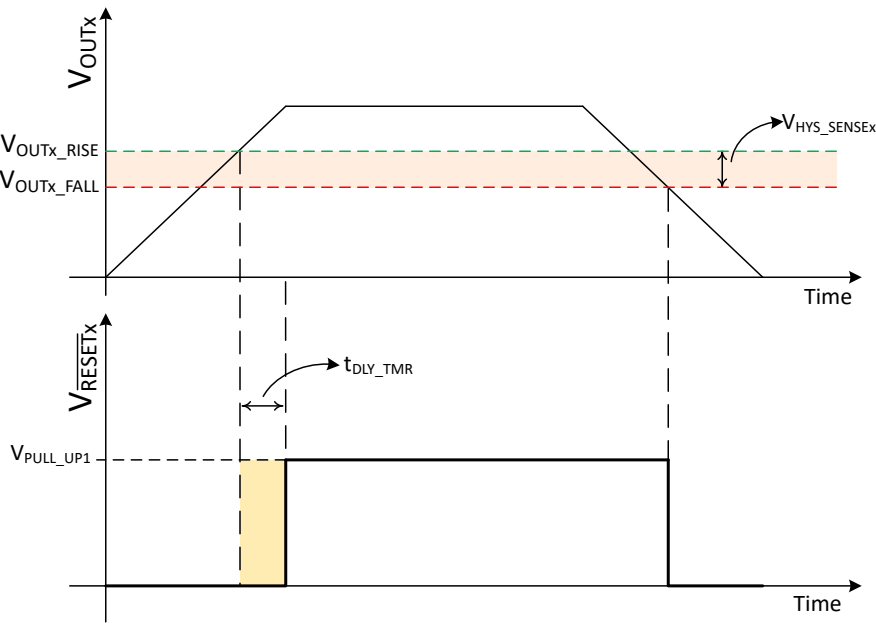


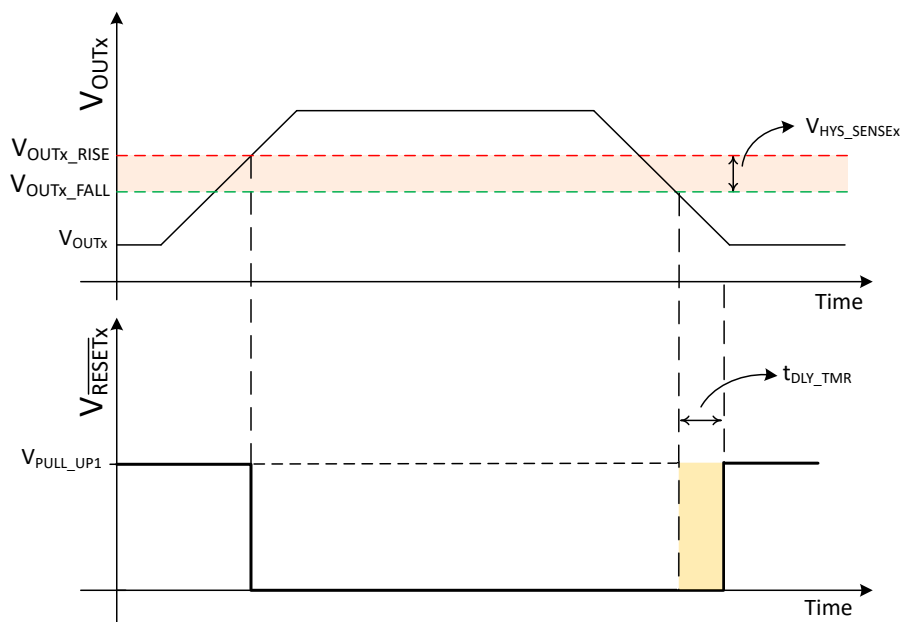
图 8-4. SENSE_x 比较器的上升和下降阈值电压

8.3.3.3 输入到输出时序图



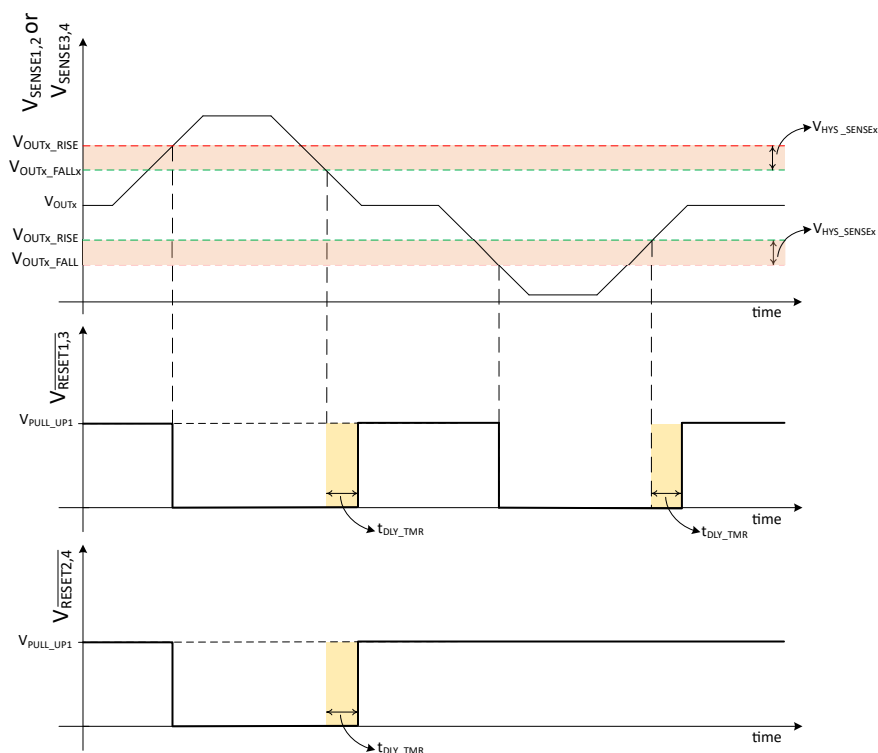
A. 在 TPS7H3024 中，当 MODE=0 时，通道 1（引脚 1）和通道 3（引脚 3）为欠压类型。

图 8-5. 欠压通道 (UV) 时序图



A. 中, 当 $MODE=1$ 时, 通道 2 (引脚 2) 和通道 4 (引脚 4) 为过压类型。

图 8-6. 过压通道 (OV) 时序图



- A. 中, 当 $MODE=1$ 时, 通道 1 (引脚 1) 和通道 2 (引脚 2) 通过内部或运算创建窗口通道, 而通道 3 (引脚 3) 和通道 4 (引脚 4) 通过或运算创建第二个窗口通道
- B. 欠压和过压的 V_{OUTx_RISE} 、 V_{OUTx_FALL} 和 V_{HYS_SENSEx} 可能是不同的值。

图 8-7. 窗口通道时序图

8.3.3.4 顶部和底部电阻分压器设计公式

在系统级，设计人员知道（或选择） V_{OUTx_RISE} 和 V_{OUTx_FALL} 电平。通常，这些电压被选择为受监控的标称电源轨电压 (V_{OUTx}) 的百分比。了解这些信息后，我们可以计算出所需目标电平的标称电阻分压器元件值 (R_{TOPx} 和 $R_{BOTTOMx}$)。使用 [方程式 12](#) 和 [方程式 13](#) 可以如下计算顶部电阻器：

$$R_{TOPx} = \frac{V_{OUTx_RISE} - V_{OUTx_FALL}}{I_{HYS_SENSEx}} \quad (21)$$

根据 [方程式 9](#)，我们可以如下计算底部电阻器：

$$R_{BOTTOMx} = \frac{R_{TOPx} \times V_{TH_SENSEx}}{V_{OUTx_RISE} - V_{TH_SENSEx}} \quad (22)$$

请注意， V_{OUTx_RISE} 和 V_{OUTx_FALL} 之间的间隔（称为 V_{HYS_SENSEx} ）越大，下降电压的误差就越大。[图 8-8](#) 显示了不同检测迟滞电压 ($V_{HYS_SENSEx} = V_{OUTx_RISE} - V_{OUTx_FALL}$) 下 V_{OUTx_FALL} 中的误差图。该图针对三种不同的 V_{OUTx_RISE} 电压（或标称输出电压的百分比为 90%、95% 和 97%）和两种不同的输出电压（0.8V 和 28V）创建。可以观察到，输出电压对下降电压误差的影响很小（从图中无法看出差异）。误差（以百分比表示）可以从大约 1%（ $V_{HYS_SENSEx} = 3\%$ 时）到大约 2.6%（ $V_{HYS_SENSEx} = 80\%$ 时）。

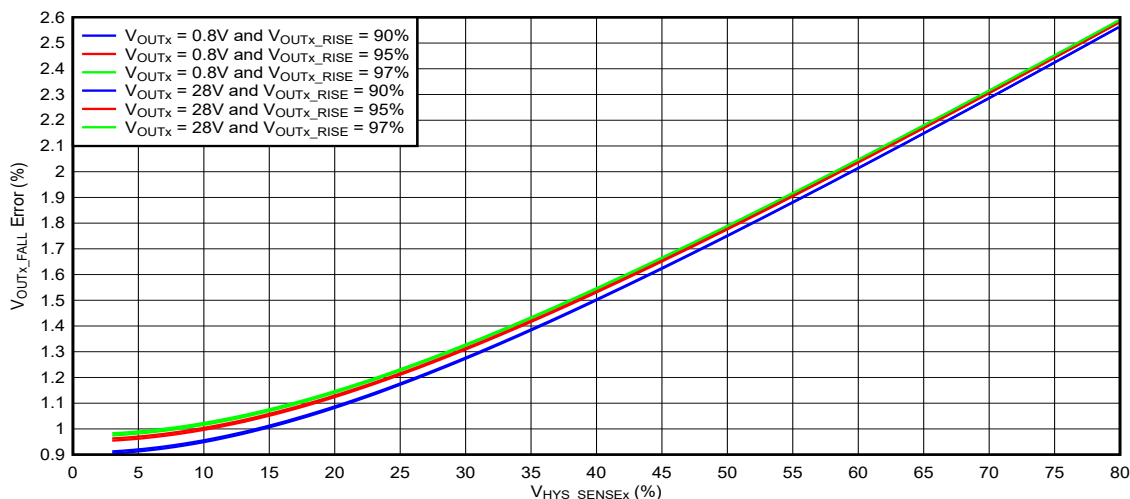


图 8-8. V_{OUTx_FALL} 绝对误差与 V_{HYS_SENSEx} 间的关系

- 此图不包括 V_{OUTx_FALL} 的误差，这是由于使用 [方程式 21](#) 和 [方程式 22](#) 计算的顶部和底部电阻与设计人员可以获得的实际电阻值之间存在差异。
- 用于计算的电阻器容差为 0.1%， V_{TH_SENSEx} 精度为 1%， I_{HYS_SENSEx} 精度为 3%。
- 在此图中， V_{HYS_SENSEx} (%) 以标称输出电压 (V_{OUTx}) 的百分比表示分离。
- 在此图中，以百分比表示的 V_{OUTx_FALL} 误差相对于满量程电压（或 V_{OUTx} ）进行了标准化。

8.3.4 模式

模式引脚是一个输入，它改变输出级的行为以检测：

- 欠压 (UV)
- 过压 (OV)
- 窗口

有关更多详细信息，请参阅 [节 8.3.5](#) 的 [表 8-1](#)。

备注

MODE 可以连接到 VLDO 以实现逻辑高电平。使用串联电阻进行保护。

8.3.5 输出级 ($\overline{\text{RESET}}_x$ 、PWRGD、 $\overline{\text{WDO}}$ 、PULL_UP1 和 PULL_UP2)

输出级的 ($\overline{\text{RESET}}_1$ 到 $\overline{\text{RESET}}_4$)、PWRGD 和 $\overline{\text{WDO}}$ 以推挽类型提供。当输出为过压类型时， $\overline{\text{RESET}}_x$ 将从 SENSE_x 比较器的输出逻辑反相驱动，如图 8-9 中所示 (另请参阅图 8-13)。

对于 MODE=1 的 TPS7H3024 (推挽输出)，SENSE1 (UV) 和 SENSE2 (OV) 进行内部与运算，输出用于驱动 $\overline{\text{RESET}}_1$ 输出。在这种情况下， $\overline{\text{RESET}}_1$ 是窗口比较器的输出。 $\overline{\text{RESET}}_2$ 保持不变，并将作为 SENSE2 的 OV 标志。由于窗口和 OV 标志均可用，因此系统可以读取输出，以了解系统中所发生故障的类型 (UV 或 OV)。构成第二个窗口比较器的 SENSE3 和 SENSE4 也是如此。

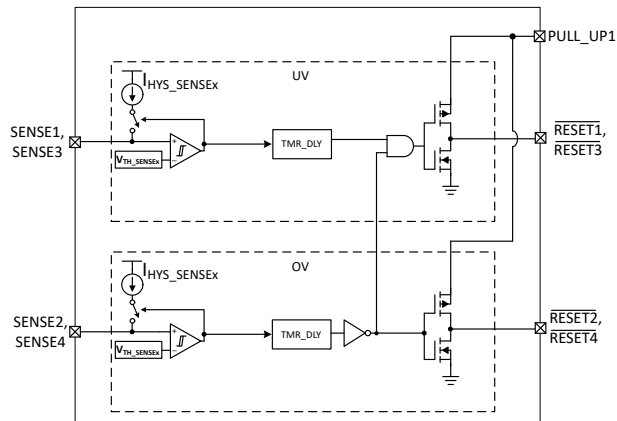


图 8-9. 当 MODE=1 时 TPS7H3024 的窗口比较器

A. SENSE1 和 SENSE2 是一个窗口比较器通道，而 SENSE3 和 SENSE4 构成第二个窗口比较器通道。

8.3.5.1 推挽输出

推挽输出的上拉电压由用户从外部提供。PULL_UP1 (输入) 是所有 $\overline{\text{RESET}}_x$ 输出 ($\overline{\text{RESET}}_1$ 至 $\overline{\text{RESET}}_4$) 的上拉电压域，而 PULL_UP2 (输入) 是 PWRGD 和 $\overline{\text{WDO}}$ 输出的上拉电压域。请参阅图 8-10 至图 8-13。

备注

IN、PULL_UP1 和 PULL_UP2 没有时序要求。

每个输出级由一个高侧 PMOS 和低侧 NMOS (CMOS) 对组成。当 $V_{\text{PULL_UPx}} \geq 3.3\text{V}$ 时，PMOS 电阻典型值为 9Ω (最大值为 20Ω)，而 NMOS 电阻典型值为 16Ω (最大值为 36Ω)。PULL_UP1 和 PULL_UP2 的电压范围为 1.6V 至 7V，可以独立偏置或连接到同一电压轨，但两者必须同时偏置。PMOS 桥臂的输出电阻与 PULL_UPx 电压相关。PULL_UPx 电压越低，PMOS 电阻越高。

当 $V_{IN} < V_{POR_IN}$ (最大值为 2V) 或 $V_{PULL_UPx} > V_{POR_PULL_UPx}$ (最大值为 1.1V) 时, 输出处于已知的下拉状态。在这种情况下, 当器件将 $100\ \mu A$ 的电流灌入输出时, 输出的灌电流能力会下降, 且 $V_{OL} \leq 320mV$:

- $\overline{RESETx}$
- $\overline{PWRGD}$
- $\overline{WDO}$

一旦输入电压范围处于 3V 至 14V 的建议输入电压范围内, 每个输出都有 $\pm 10mA$ 的最大电流输出能力。

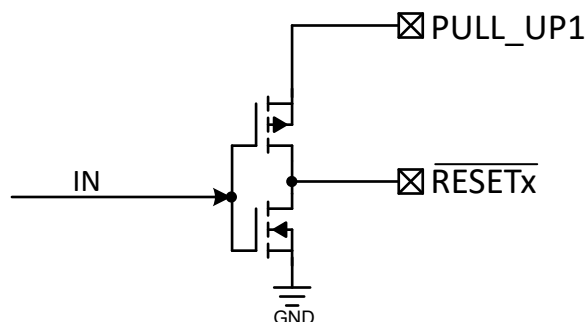


图 8-10. UV 通道类型的 $\overline{RESETx}$ 推挽输出级

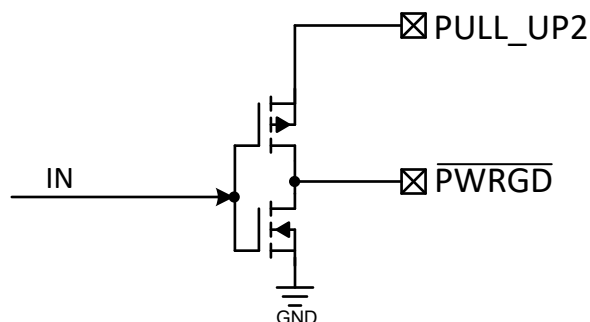


图 8-11. UV 通道类型的 $\overline{PWRGD}$ 推挽输出级

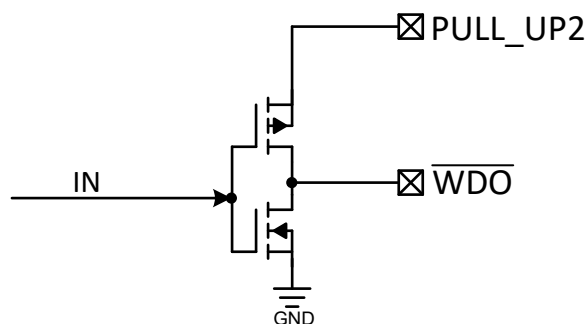
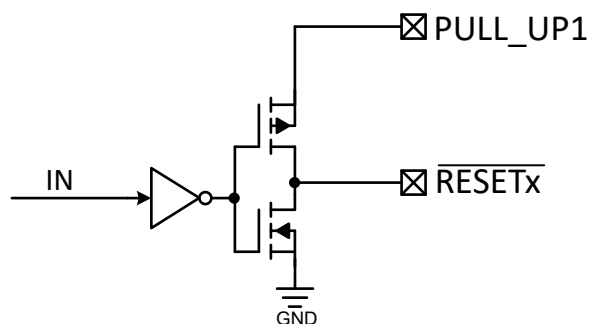


图 8-12. UV 通道类型的 $\overline{WDO}$ 推挽输出级



- A. 只有 $\overline{RESETx}$ 依赖于通道类型: UV 或 OV。这取决于 MODE 输入引脚的逻辑值。

图 8-13. OV 通道类型的 $\overline{RESETx}$ 推挽输出级

8.3.6 WDI

看门狗输入 (WDI) 引脚是比较器的同相输入，具有 602mV 电压基准 ($V_{TH_WDI_RISING}$)。该比较器具有内置的 104mV (固定) 迟滞电压，用于提升防噪性能。每次在 WDI 引脚上检测到上升电压时，看门狗状态机将清零 (或复位看门狗计数器)。为了考虑看门狗超时的变化，建议在确定处理器发送 WDI 信号的频率时，使用 WD_TMR 的最小值。例如，如果 WD_TMR 编程为 1s，则实际超时将在 0.8s 和 1.2s 之间。因此，建议处理器至少每 0.8s 发送一次 WDI 信号，以应对最坏情况的变化。用户可以使用 WD_TMR 输入对 WD_TMR (或超时) 进行编程。该计时器的可编程范围为 520ms 至 1.5s。有关更多详细信息，请参阅节 8.3.7.2。

8.3.7 用户可编程 TIMERS

TPS7H3024 有两个可调计时器：

1. DLY_TMR 的典型范围为 260 μ s 至 23.37ms。
2. WD_TMR 的典型范围为 520ms 至 1.5s。

两个计时器都通过从 DLY_TMR 和 WD_TMR 引脚到 GND 的单个电阻器进行编程。这些电阻器用于对计时器的内部振荡器频率进行编程。将 DLY_TMR 或 WD_TMR 引脚悬空将分别禁用各自的计时器。禁用计时器会降低器件的静态电流 (I_{Q_IN})。有关更多详细信息，请参阅图 6-5。

备注

计时器引脚的电阻配置必须在上电时有效且不得动态更改。

8.3.7.1 DLY_TMR

TPS7H3024 包含可调节延时。DLY_TMR 引脚和 GND 之间连接的单个电阻器将对延迟进行编程。对于 260 μ s 至 23.7ms 的延迟，可能的电阻 (R_{DLY}) 值分别介于 10.5k Ω 和 1.18M Ω 之间。该延迟仅在无故障条件下有效，如下所示：

1. UV：在欠压通道 (UV) 中，当 V_{OUTx} 电压上升并超过 V_{OUTx_RISE} 时延迟有效。
2. Ov：在过压通道 (OV) 中，当 V_{OUTx} 电压下降并低于 V_{OUTx_FALL} 时延迟有效。

如需了解更多详细信息，请参阅图 8-5 和图 8-6。

如果系统首选无延迟，则可以将引脚 (DLY_TMR) 保持悬空。禁用计时器会降低器件的电流消耗 (I_{Q_IN})。当没有首选延迟时，在 V_{OUTx} 超过 V_{OUTx_RISE} 和低于 V_{OUTx_FALL} 之间会观察到 4.3 μ s (最大值) 的固有传播延迟。

DLY_TMR 电阻器可以使用方程式 23 选择。图 8-14 显示了 DLY_TMR 电阻器和延迟时间之间的线性趋势。

$$R_{DLY_TMR}(k\Omega) = [49.71 \times t_{DLY_TMR}(ms)] - 2.5 \quad (23)$$

表 8-2 显示了不同延迟时间的标称电阻器值。

表 8-2. 典型 DLY_TMR 电阻器

延迟 (ms)	R_{DLY_TMR} (k Ω)
0.260	10.5
12.5	619
23.7	1180

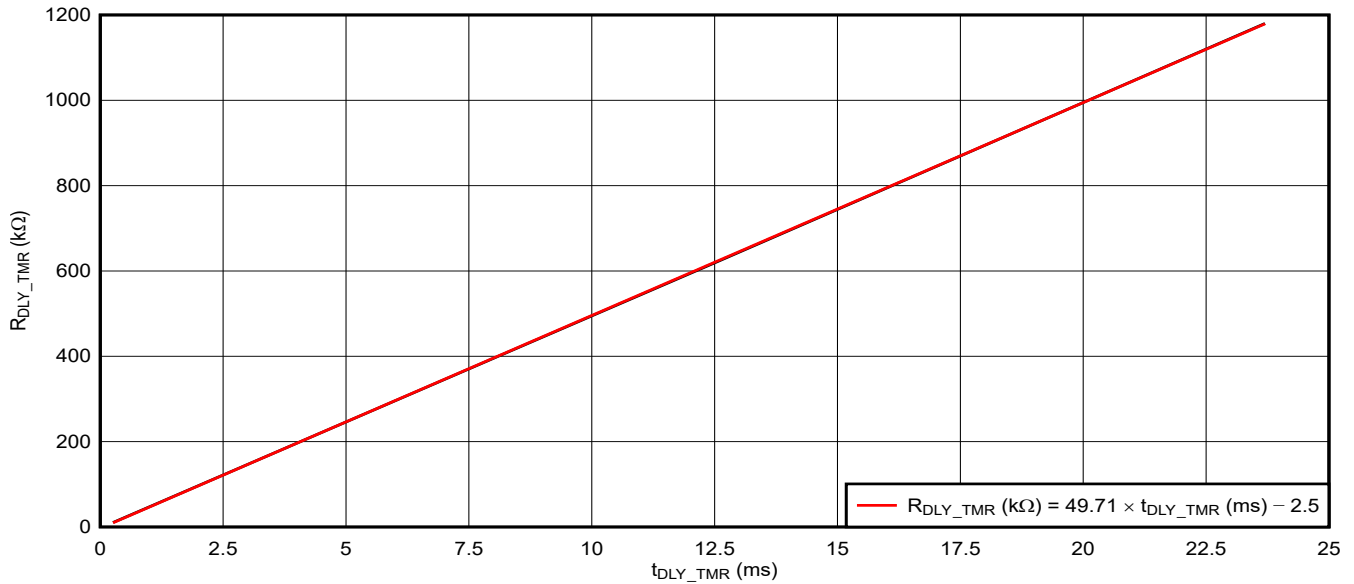


图 8-14. 整个振荡器范围内 R_{DLY_TMR} 与 t_{DLY_TMR} 间的关系

8.3.7.2 WD_TMR

WD_TMR 是一个可调计时器，用于编程内部看门狗计时器的超时。看门狗计时器通常用于监控一致的处理器执行。如果受监控的处理器由于故障而停止，WDI 引脚将无法检测到上升沿，导致 $\overline{WDO}$ 置为低电平，进而使处理器复位为已知状态。受监控的处理器与 TPS7H3024 之间的典型连接如图 8-15 中所示。图 8-16 显示 TPS7H3024 中处理器与看门狗之间正确和错误（延迟脉冲）的握手。

用户可以使用 WD_TMR 引脚和 GND 之间的单个电阻器对 WD_TMR 进行编程。电阻 (R_{WD}) 的范围介于 56.2kΩ 到 174kΩ 之间，分别对应 520ms 至 1.5s 的延迟时间。如果用户不想使用看门狗计时器，可以将该引脚留为悬空。禁用看门狗计时器可降低器件的静态电流 (I_{Q_IN})。

备注

禁用看门狗计时器（通过将 WD_TMR 引脚悬空）后， $\overline{WDO}$ 等于 PWRGD。

可以使用方程式 24 选择 REG_TMR 电阻。图 8-17 显示 WD_TMR 电阻与允许的看门狗计时器清零时间（或超时）之间的线性趋势。

$$R_{WD_TMR}(k\Omega) = [114.5 \times t_{WD_TMR}(s)] - 3.5 \quad (24)$$

表 8-3 显示了不同允许稳压时间对应的典型电阻器值。WDI 引脚最小脉冲宽度被指定为看门狗振荡器周期的两倍。振荡器周期可以使用方程式 25 计算。

$$t_{WD_OSC}(s) = \frac{t_{WD_TMR}(s)}{57,344} \quad (25)$$

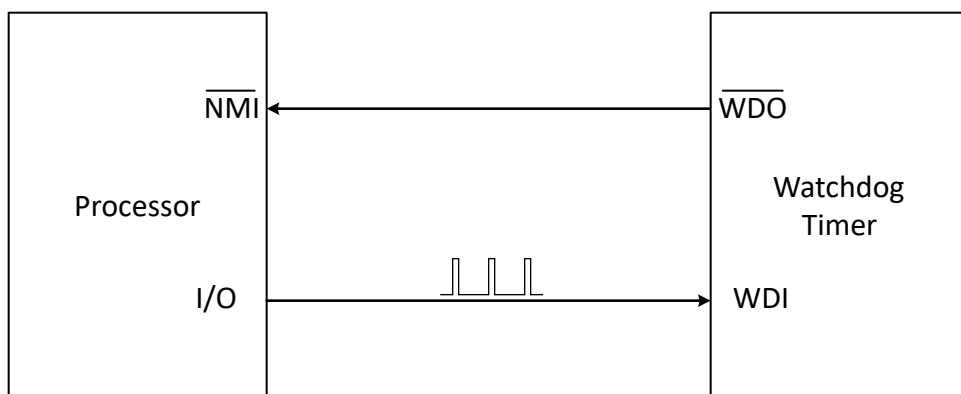


图 8-15. TPS7H3024 与受监控处理器之间的看门狗计时器典型握手

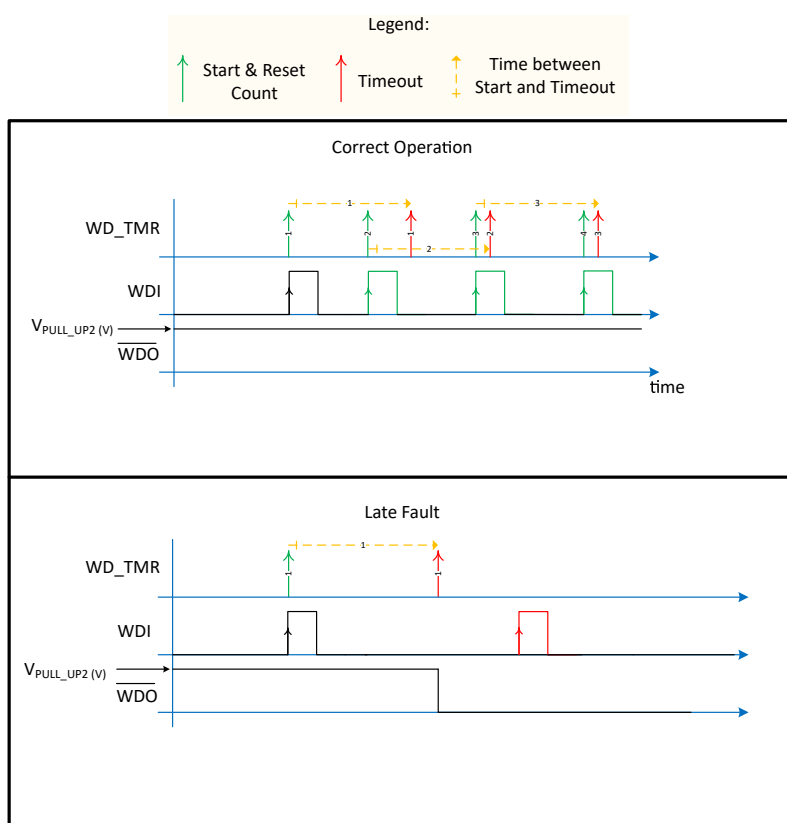


图 8-16. 看门狗时序图

表 8-3. 典型 REG_TMR 电阻器

允许的调节时间 (s)	R _{REG_TMR} (k Ω)
0.52	56.2
1	118
1.5	174

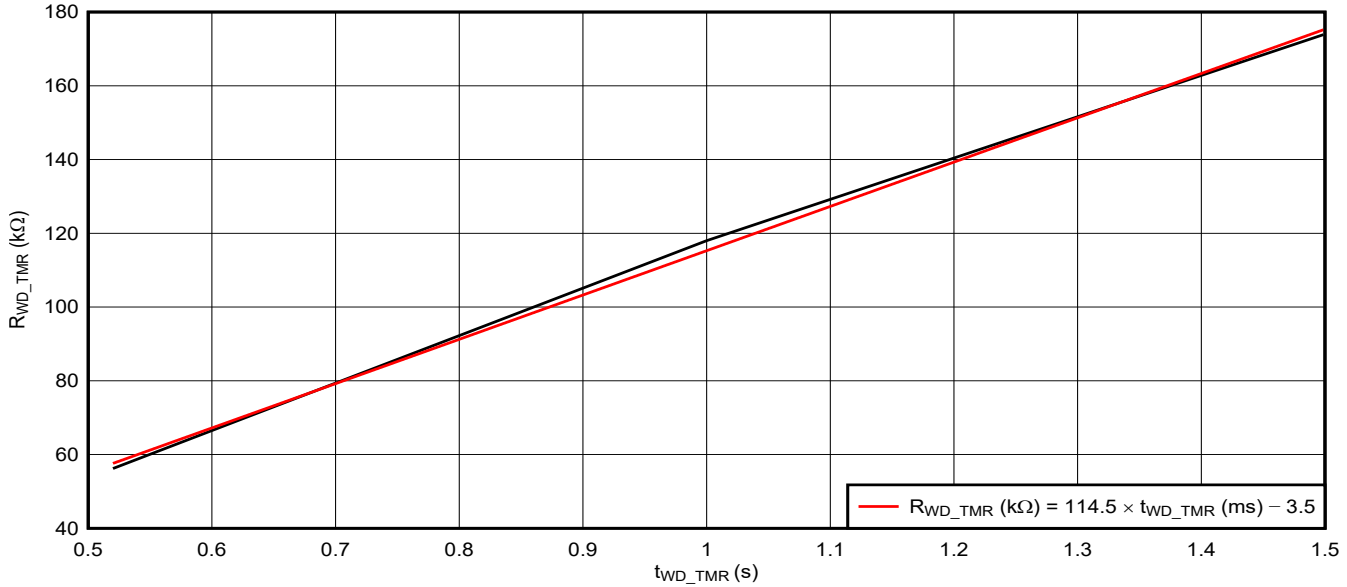


图 8-17. 整个振荡器范围内的 R_{WD_TMR} 与 t_{WD_TMR}

8.4 器件功能模式

表 8-4. 当 V_{IN} 和 V_{PULL_UPx} 低于建议最小电压时的 $\overline{RESETx}$ 、 $PWRGD$ 和 $\overline{WDO}$ 真值表。

SR_UVLO (1) (2)	SENSEx (3) (4)	RESETx	PWRGD	WDO	IN	PULL_UPx
0 或 1	0 或 1	不确定	不确定	不确定	$V_{IN} < V_{POR_IN}$	$V_{PULL_UPx} < V_{POR_PULL_UPx}$
		L	L	L	$V_{IN} < V_{POR_IN}$	$V_{POR_PULL_UPx} < V_{PULL_UPx} < 1.6V$
		L	L	L	$V_{POR_IN} < V_{IN} < 3V$	$V_{PULL_UPx} < V_{POR_PULL_UPx}$
		L	L	L	$V_{POR_IN} < V_{IN} < 3V$	$1.6V < V_{PULL_UPx} < 7V$

表 8-5. 当 V_{IN} 和 V_{PULL_UPx} 处于建议工作电压范围内时的 $\overline{RESETx}$ 、 $PWRGD$ 和 $\overline{WDO}$ 真值表

SR_UVLO (1) (2)	模式 (5) (6)	SENSE1 (3) (4)	SENSE2 (3) (4)	SENSE3 (3) (4)	SENSE4 (3) (4)	RESET1	RESET2	RESET3	RESET4	PWRGD	WDO (7)
0	0 或 1	0 或 1	0 或 1	0 或 1	0 或 1	L	L	L	L	L	L

表 8-5. 当 V_{IN} 和 V_{PULL_UPx} 处于建议工作电压范围内的 $\overline{RESETx}$ 、PWRGD 和 WDO 真值表 (续)

SR_UVLO (1) (2)	模式 (5) (6)	SENSE1 (3) (4)	SENSE2 (3) (4)	SENSE3 (3) (4)	SENSE4 (3) (4)	RESET1	RESET2	RESET3	RESET4	PWRGD	WDO (7)
1	0	0	0	0	0	L	H	L	H	L	L
		0	0	0	1	L	H	L	L	L	L
		0	0	1	0	L	H	H	H	L	L
		0	0	1	1	L	H	H	L	L	L
		0	1	0	0	L	L	L	H	L	L
		0	1	0	1	L	L	L	L	L	L
		0	1	1	0	L	L	H	H	L	L
		0	1	1	1	L	L	H	L	L	L
		1	0	0	0	H	H	L	H	L	L
		1	0	0	1	H	H	L	L	L	L
		1	0	1	0	H	H	H	H	H	H
		1	0	1	1	H	H	H	L	L	L
		1	1	0	0	H	L	L	H	L	L
		1	1	0	1	H	L	L	L	L	L
		1	1	1	0	H	L	H	H	L	L
		1	1	1	1	H	L	H	L	L	L
	1	0	0	0	0	L	H	L	H	L	L
		0	0	0	1	L	H	L	L	L	L
		0	0	1	0	L	H	H	H	L	L
		0	0	1	1	L	H	L	L	L	L
		0	1	0	0	L	L	L	H	L	L
		0	1	0	1	L	L	L	L	L	L
		0	1	1	0	L	L	H	H	L	L
		0	1	1	1	L	L	L	L	L	L
		1	0	0	0	H	H	L	H	L	L
		1	0	0	1	H	H	L	L	L	L
		1	0	1	0	H	H	H	H	H	H
		1	0	1	1	H	H	L	L	L	L
		1	1	0	0	L	L	L	H	L	L
		1	1	0	1	L	L	L	L	L	L
		1	1	1	0	L	L	H	H	L	L
		1	1	1	1	L	L	L	L	L	L

- (1) $0 = V_{SR_UVLO} < V_{TH_SR_UVLO_FALLING}$
(2) $1 = V_{SR_UVLO} > V_{TH_SR_UVLO_RISING}$
(3) $0 = V_{SENSEx} < V_{TH_SENSEx}$
(4) $1 = V_{SENSEx} > V_{TH_SENSEx}$
(5) $0 = V_{MODE} < V_{TH_MODE_FALLING}$
(6) $1 = V_{MODE} > V_{TH_MODE_RISING}$
(7) 假设在看门狗计时器到期之前 WDI 中有一个有效的上升沿脉冲。

9 应用和实施

备注

以下应用部分中的信息不属于 TI 元件规格，TI 不担保其准确性和完整性。TI 的客户负责确定元件是否适合其用途，以及验证和测试其设计实现以确认系统功能。

9.1 应用信息

TPS7H3024 是一款带有看门狗计时器的耐辐射四通道电压监控器。它可用于监控 FPGA、ASIC、AFE 和各种电源系统电压轨以及处理器相干执行。

9.2 典型应用

9.2.1 窗口电压监控

在许多现代系统（或子系统）中，通常需要多个电压轨（我们将其称为电源树）。通常，这些电源树具有严格的电压规格以实现可靠运行。如果不满足这些规格，则可能导致运行不可靠或发生永久故障。为帮助确保可靠运行，需要对电压轨进行实时监控，并在系统中传播纠正措施（例如断电、禁用本地稳压器等）。

在本例中，使用窗口触发器监控两个电压轨，以确保电压轨在规格范围内运行。下面详细说明了设计过程和元件选择。图 9-1 中对设计进行了总结。

备注

本例中所示的所有计算数字均四舍五入到小数点后两位，但感测分压器的底部电阻除外，其四舍五入到小数点后三位。

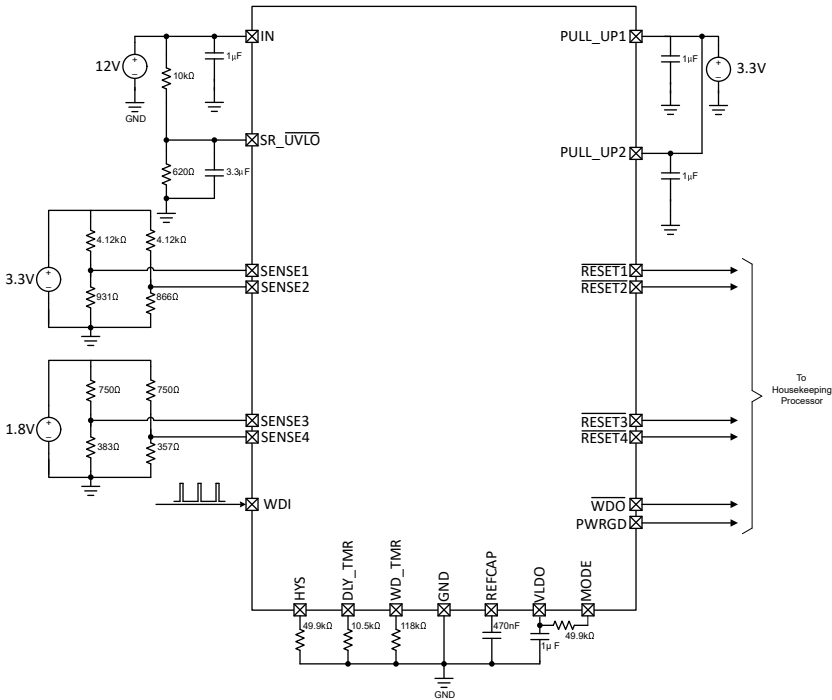


图 9-1. 带看门狗的窗口电压监控

9.2.1.1 设计要求

此设计需要使用窗口比较器来监控两个电压轨，以确保可靠运行。由于使用了窗口监控，可以监控系统规格的上限和下限。此外，还使用看门狗计时器来监控相干处理器执行。使用驱动 $\overline{\text{SR_UVLO}}$ 引脚的外部电阻分压器，将监控器 IC 设置为从标称 12V 轨的 86% 左右 (或 10.31V) 开始。

所有标志都假设由内务处理器监控，且 $\overline{\text{WDO}}$ 用于驱动处理器的非屏蔽中断。表 9-1 中定义了所有设计条件。

表 9-1. 设计条件

参数	设计要求	设计结果
系统标称电压	监控到监控器的 12V 输入电压，并在电压高于 10.3V (86%) 至少 2.8ms 时启用 IC。当电压递减至 8.5V (或 71%) 以下时，系统会被禁用。	TPS7H3024 可通过使用 $\overline{\text{SR_UVLO}}$ 精确地从外部启用。在温度、电压和 TID 范围内，内部基准精度达 3.1%。为了实现最小误差，建议用户使用容差为 0.1% 的电阻器。
$V_{\text{OUT1}} = 3.3\text{V}$ (标称)	欠压，具有： $V_{\text{OUT1_RISE_UV}} = 98\%$ 且 $V_{\text{OUT1_FALL_UV}} = 95\%$	$V_{\text{OUT1_RISE_UV}} = 3.25\text{V}$ $V_{\text{OUT1_FALL_UV}} = 3.15\text{V}$
	过压，具有： $V_{\text{OUT1_RISE_OV}} = 105\%$ 且 $V_{\text{OUT1_FALL_OV}} = 102\%$	$V_{\text{OUT1_RISE_OV}} = 3.45\text{V}$ $V_{\text{OUT1_FALL_OV}} = 3.35\text{V}$
$V_{\text{OUT2}} = 1.8\text{V}$ (标称)	欠压，具有： $V_{\text{OUT2_RISE_UV}} = 98\%$ 且 $V_{\text{OUT2_FALL_UV}} = 97\%$	$V_{\text{OUT2_RISE_UV}} = 1.77\text{V}$ $V_{\text{OUT2_FALL_UV}} = 1.75\text{V}$
	过压，具有： $V_{\text{OUT2_RISE_OV}} = 103\%$ 且 $V_{\text{OUTx_FALL_OV}} = 102\%$	$V_{\text{OUT2_RISE_OV}} = 1.86\text{V}$ $V_{\text{OUT2_FALL_OV}} = 1.84\text{V}$
无故障状态期间的 $\overline{\text{RESETx}}$ 延迟	260 μs 标称延迟	$R_{\text{DLY_TMR}} = 10.5\text{k}\Omega$
看门狗计时器超时	1 秒标称	$R_{\text{WD_TMR}} = 118\text{k}\Omega$

9.2.1.2 详细设计过程

9.2.1.2.1 输入电源和去耦电容器

TPS7H3024 具有三个输入电源：

1. IN ，用于为 TPS7H3024 IC 供电的输入电源。此电源必须使用至少 1 μF 或更大的电容去耦，并尽可能靠近引脚。在该应用中， $V_{\text{IN}} = 12\text{V}$ ：
2. PULL_UP1 ，即对 $\overline{\text{RESETx}}$ 输出电压高电平 (V_{OH}) 进行编程的输入电源。这些输出会连接到内务处理器。此电源必须使用至少 1 μF 或更大的电容去耦，并尽可能靠近引脚。在此应用中， $V_{\text{PULL_UP1}} = 3.3\text{V}$ 。
3. PULL_UP2 ，即对 PWRGD 和 $\overline{\text{WDO}}$ 输出的输出电压高电平 (V_{OH}) 进行编程的输入电源。这些输出会连接到内务处理器，尤其是 $\overline{\text{WDO}}$ 通常会连接到生成 WDI 脉冲的处理器非屏蔽 ($\overline{\text{NMO}}$) 输入。此电源必须使用至少 1 μF 或更大的电容去耦，并尽可能靠近引脚。在此应用中， $V_{\text{PULL_UP1}} = 3.3\text{V}$ 。

TPS7H3024 还具有两个调节电压输出，需要对其进行去耦，以实现良好的电气和辐射性能。分别是：

1. REFCAP ，1.2V 基准，在器件内部用于生成所有辐射电压基准，例如：

- $V_{\text{TH_SENSEX}}$
- $I_{\text{HYS_SENSEX}}$
- $V_{\text{TH_SR_UVLO}}$
- $V_{\text{TH_WDI}}$
- $V_{\text{TH_MODE}}$

使用尽可能靠近引脚的 470nF 陶瓷电容器将此基准去耦。请勿从外部加载此引脚。

2. VLDO，这是内部稳压器的输出，用于为 TPS7H3024 上的内部电路供电。使用至少 $1\ \mu\text{F}$ 的电容器对此稳压器进行去耦，并尽可能靠近引脚。此 LDO 可加载最高 5mA 的电流。需要注意的是，此 LDO 不具备短路保护功能。

9.2.1.2.2 SR_UVLO 阈值

在此应用中，SR_UVLO 引脚用于监控 12V 的输入电压电源，并在达到所需电压时启用器件。

当电源轨电压大于 10.26V （典型值为标称电压的 85.5% ）时，将启用 IC。由于 SR_UVLO 上的迟滞电压由内部控制，因此不控制下降电压。但计算得出的电压为 8.55V （典型值为标称电压的 71.2% ）。由于 TPS7H3024 的内部时间常数 ($t_{\text{start_up_delay}}$) 为 2.8ms （最大值），因此在 SR_UVLO 引脚上添加了一个 $3.3\ \mu\text{F}$ 的延迟电容。添加该电容器是为了在 V_{IN} 上升时在 SR_UVLO 引脚中引入延迟。该电容增加了启动序列的第二个条件，如果 $V_{\text{IN}} \geq 10.26\text{V}$ （典型值）持续至少 2.8ms ，则启用 IC。

在 SR_UVLO 中固定电阻分压器的上电阻，我们可以根据设计要求计算下电阻。上电阻固定为 $10\text{k}\Omega$ 。使用方程式 1 中的公式，下电阻计算如下：

$$V_{\text{BOTTOM_SR_UVLO}} = 10\text{k}\Omega \times \frac{0.599\text{V}}{10.26\text{V} - 0.599\text{V}} = 620\Omega \quad (26)$$

既然已计算出基准电阻，我们就可以选择实际（或真实）电阻。在这种情况下，使用容差为 0.1% 的电阻来选择最接近的值（在此特定情况下，基准电阻和实际电阻相同）

- $R_{\text{BOTTOM_SR_UVLO}} = 620\Omega$

使用实际的电阻值，我们可以分别反向计算出启用和禁用监控器的上升电压和下降电压。如下使用方程式 3 和方程式 4：

$$V_{\text{IN_UVLO_RISING_NOMINAL}}(\text{V}) = \left(1 + \frac{10\text{k}\Omega}{620\Omega}\right) \times 0.599\text{V} \cong 10.26\text{V} \quad (27)$$

$$V_{\text{IN_UVLO_FALLING_NOMINAL}}(\text{V}) = \left(1 + \frac{10\text{k}\Omega}{620\Omega}\right) \times 0.496\text{V} \cong 8.50\text{V} \quad (28)$$

使用方程式 7、方程式 8 和方程式 6 计算延迟电容如下：

$$R_{\text{TH}}(\Omega) = \frac{10\text{k}\Omega \times 620\Omega}{10\text{k}\Omega + 620\Omega} = 583.80\Omega \quad (29)$$

$$V_{\text{TH}}(\text{V}) = \left(\frac{620\Omega}{10\text{k}\Omega + 620\Omega}\right) \times 12\text{V} = 0.70\text{V} \quad (30)$$

$$C_{\text{DELAY}}(\text{F}) \geq \frac{0.0028\text{s}}{582.8\Omega \times \ln\left(\frac{0.7\text{V}}{-0.599\text{V} - 0.7\text{V}}\right)} = 2.48\ \mu\text{F} \quad (31)$$

将延迟电容器选择为 $3.3\ \mu\text{F}$ 。

9.2.1.2.3 SENSEx 阈值

SENSEx 输入用于根据系统级界限 (或限制) 监控电压轨。对于此设计，要监控的输出电压为：

1. $V_{OUT1} = 3.3V$
2. $V_{OUT2} = 1.8V$

表 9-2 中指定了每个电源轨的设计 V_{OUTx_RISE} 和 V_{OUTx_FALL}

表 9-2. 按通道的上升和下降设计要求

通道编号	通道类型	V_{OUTx_NOM} (V)	V_{ONx_RISE} (%)	V_{ONx_RISE} (V)	V_{ONx_FALL} (%)	V_{ONx_FALL} (V)
1	UV	3.3	98	3.23	95	3.14
2	OV		105	3.47	102	3.37
3	UV	1.8	98	1.76	97	1.75
4	OV		103	1.85	102	1.84

使用方程式 21 和方程式 22，我们可以计算顶部和底部基准电阻，并使用 0.1% 的电阻值选择最接近的电阻值。表 9-3 显示基准 (或计算的) 顶部和底部电阻。表 9-4 显示为该应用选择的电阻。

表 9-3. SENSEx 基准标称电阻

通道编号	R_{TOP} (k Ω)	R_{BOTTOM} (k Ω)
1	4.13	0.94
2		0.86
3	0.75	0.39
4		0.36

通道 1 (或 SENSE1) 顶部和底部电阻的计算示例如下：

$$\frac{3.23\text{ V} - 3.14\text{ V}}{24\text{ }\mu\text{A}} = 4.13\text{ k}\Omega \quad (32)$$

$$\frac{4.13\text{ k}\Omega \times 0.60\text{ V}}{3.23\text{ V} - 0.60\text{ V}} = 0.94\text{ k}\Omega \quad (33)$$

表 9-4. 使用 0.1% 容差电阻的 SENSEx 选定电阻

通道编号	R_{TOP} (k Ω)	R_{BOTTOM} (k Ω)
1	4.12	0.931
2		0.866
3	0.75	0.383
4		0.357

既然已知实际电阻，我们就可以利用方程式 9、方程式 10、方程式 11、方程式 14、方程式 15 和方程式 20 计算实际开关标称电压以及误差电压。使用此误差，我们可以计算出上限和下限电压，并将这些值相对于标称输出电压进行标准化。

表 9-5. V_{OUTx_RISE} 标称值及统计数据 (单位为伏特和百分比)

通道编号	$V_{OUTx_RISE_NOMINAL}$ (V)	$V_{OUTx_RISE_NOMINAL}^{(1)}$ (%)
1	3.25	98.48
2	3.45	104.51
3	1.77	98.44
4	1.86	103.19

(1) 这些值将标准化为该电源轨的标称输出电压。

表 9-6. V_{OUTx_FALL} 标称值及统计数据 (单位为伏特和百分比)

通道编号	$V_{OUTx_FALL_NOMINAL}$ (V)	$V_{OUTx_FALL_NOMINAL}^{(1)}$ (%)
1	3.15	95.48
2	3.35	104.51
3	1.75	98.88
4	1.84	103.19

(1) 这些值将标准化为该电源轨的标称输出电压。

9.2.1.3 应用曲线

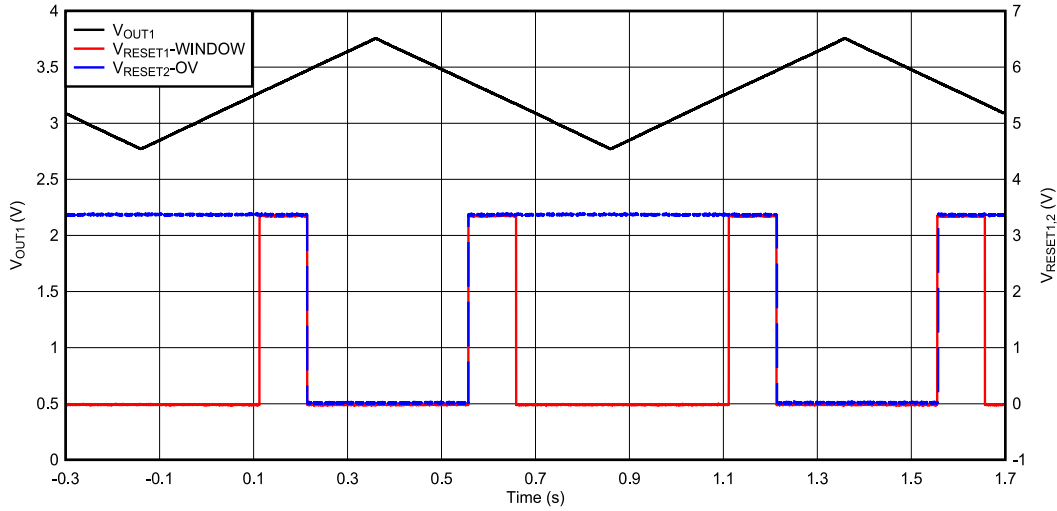


图 9-2. V_{OUT1} 、 V_{RESET1} 和 V_{RESET2} 与时间之间的关系

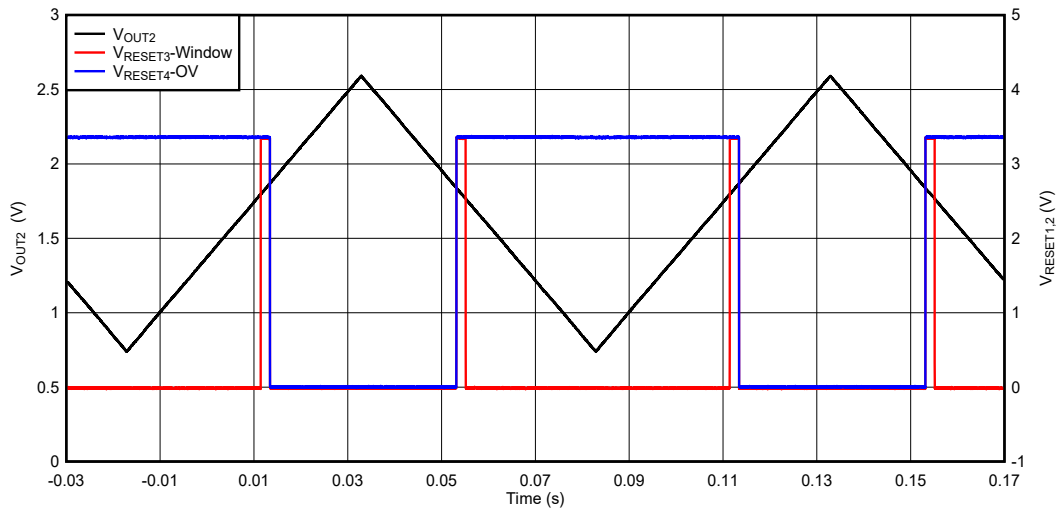


图 9-3. V_{OUT2} 、 V_{RESET3} 和 V_{RESET4} 与时间之间的关系

9.3 电源相关建议

TPS7H3024 设计为由电压范围为 3V 至 14V 的输入电源 (V_{IN}) 供电。 V_{IN} 需要使用至少一个 $0.1\ \mu\text{F}$ 陶瓷电容器从 V_{IN} 到 GND 进行去耦，电容器应尽可能靠近引脚

在 TPS7H3024 中，PULL_UP1 和 PULL_UP2 也被视为电源输入，在这种情况下用于推挽输出。这些输入的电压范围为 1.6V 至 7V。从 PULL_UP1 到 GND 以及从 PULL_UP2 到 GND 应分别连接至少一个 $1\ \mu\text{F}$ 陶瓷电容器。这些电容器必须尽可能靠近引脚放置。

9.4 布局

9.4.1 布局指南

- 尽可能靠近引脚连接一个优质陶瓷电容器（例如 X7R）。信号和电容值为：
 - $V_{IN} \geq 0.1\mu\text{F}$
 - REFCAP = 470nF
 - VLDO = $1\mu\text{F}$
 - $\text{PULL_UPx} \geq 1\mu\text{F}$
- 避免在 VLDO 和 REFCAP 引脚附近穿过噪声较大的布线，因为这些引脚是器件的内部基准电压。
- 如果需要，可在 SENSEx 引脚和 GND 之间放置一个小型电容器，以降低对受监控信号上瞬态电压的敏感度。
- 用户通常将监控器与开关模式电源结合使用，因此使 SENSEx 布线必须远离噪声源至关重要。应避免将该布线直接布置在噪声源下方。如果做不到，请确保将布线布置在另一层上，并使用接地层隔离布线和噪声源。

9.4.2 布局示例

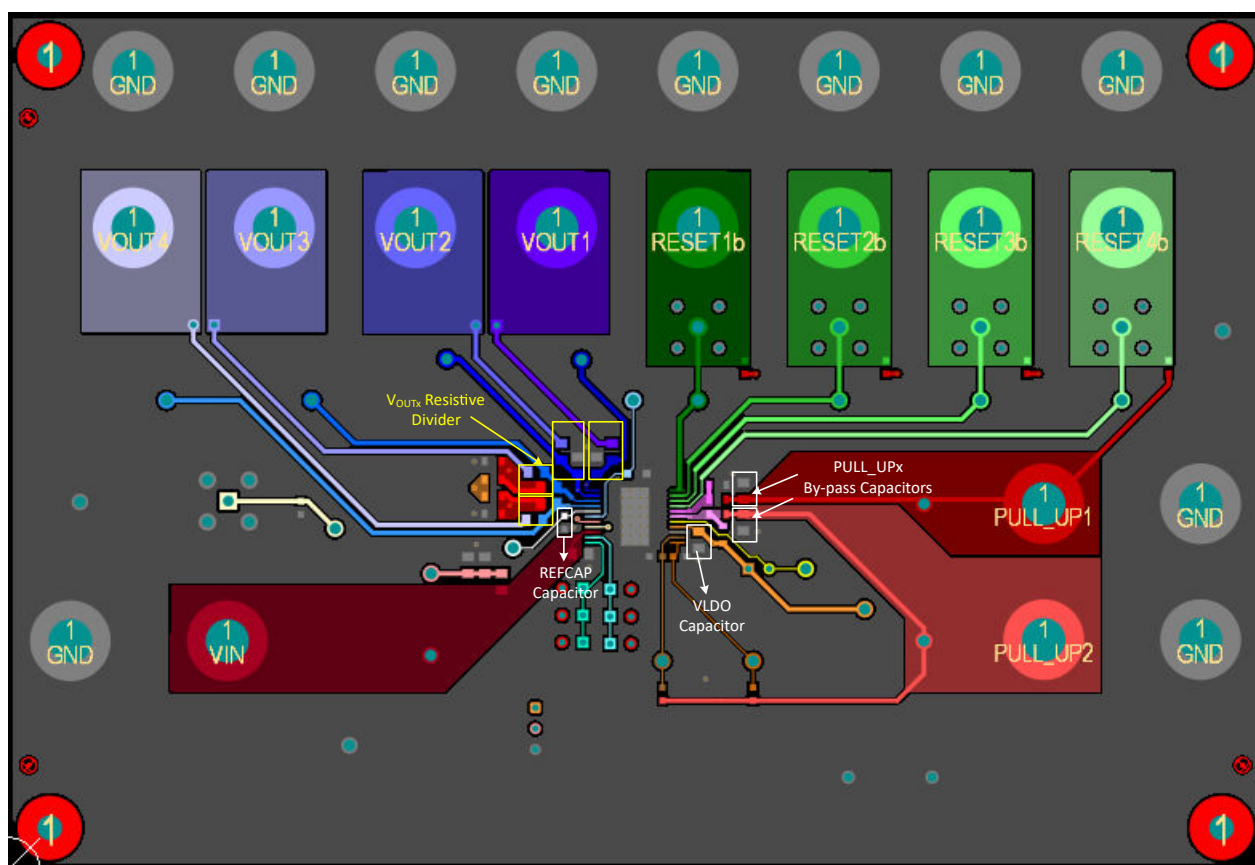


图 9-4. 印刷电路板布局布线示例：顶层

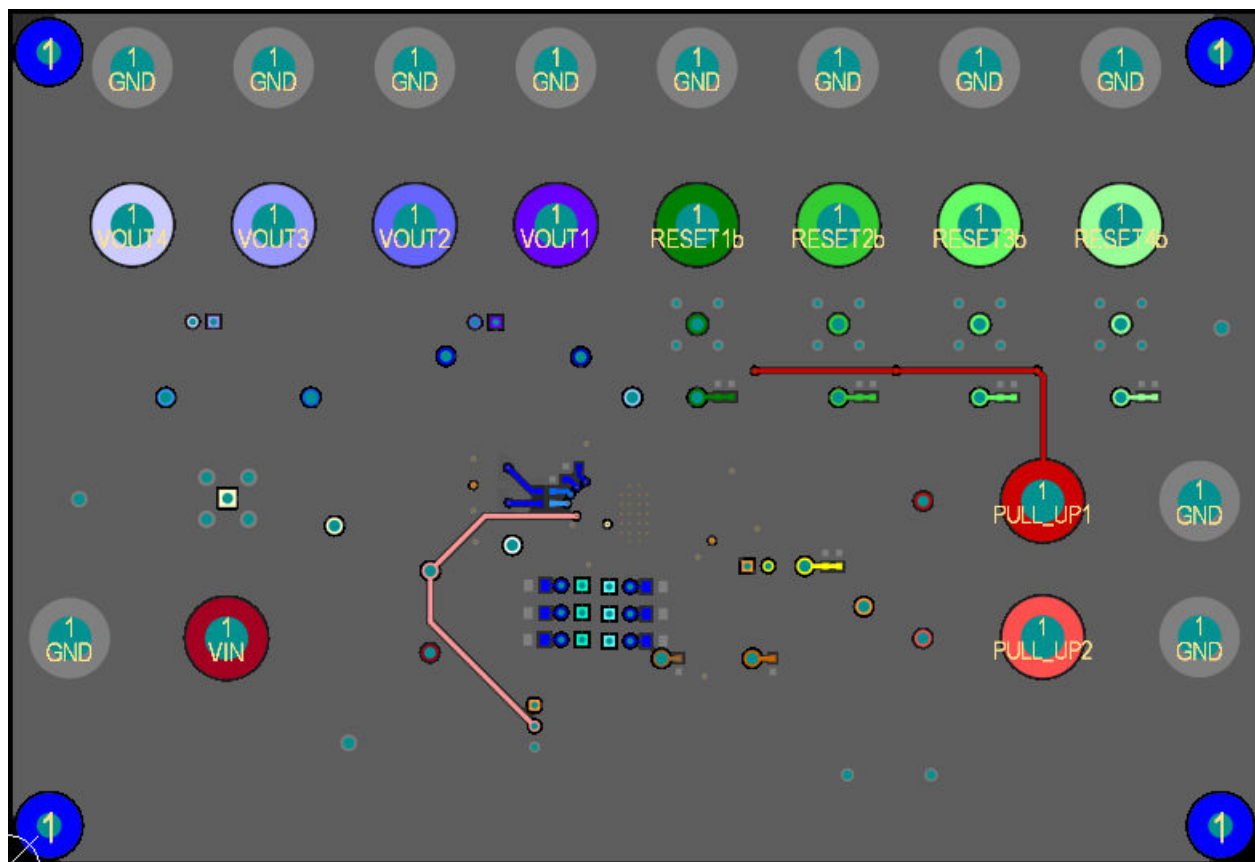


图 9-5. 印刷电路板布局布线示例：底层

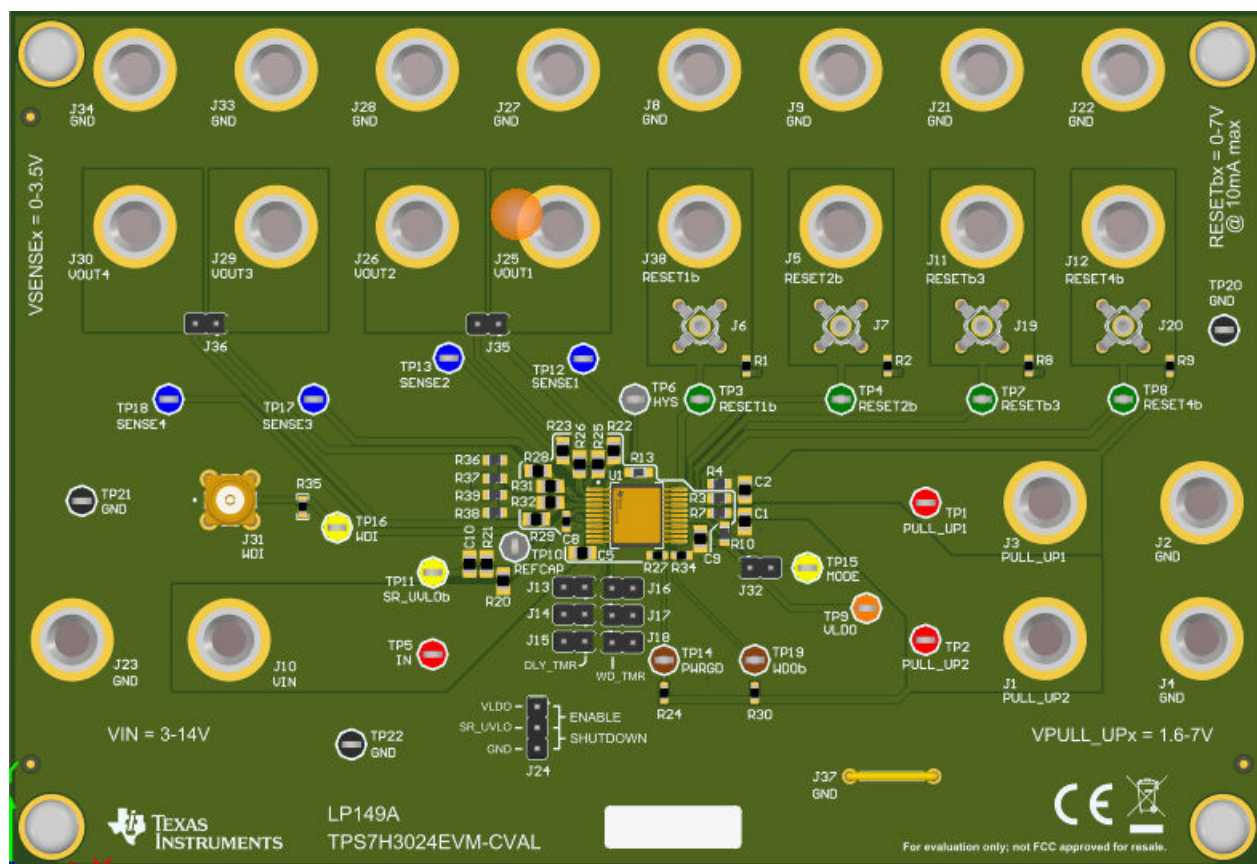


图 9-6. 印刷电路板布局布线示例：顶层 3D 视图

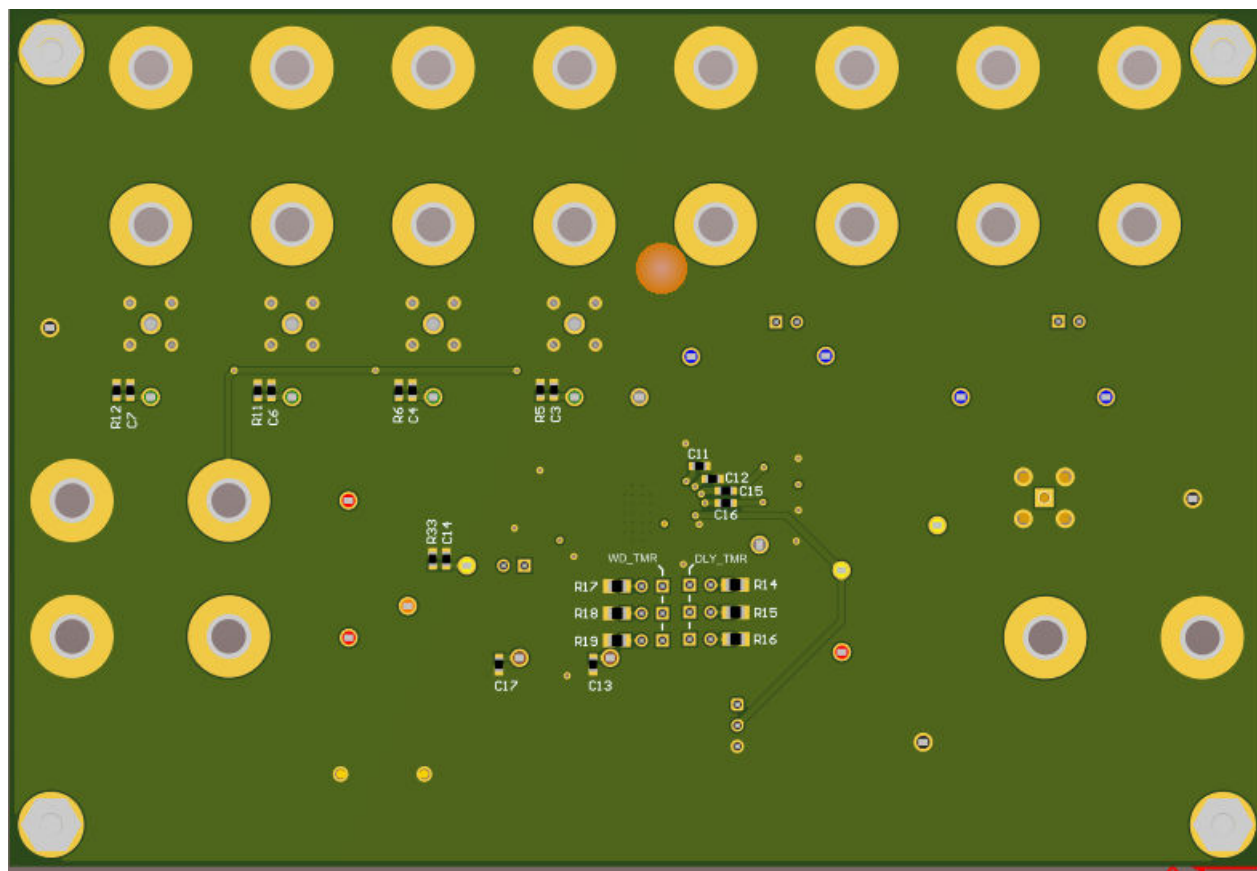


图 9-7. 印刷电路板布局布线示例：底层 3D 视图

10 器件和文档支持

10.1 文档支持

10.1.1 相关文档

以下相关文档可从 www.ti.com 下载：

- 设计电压监控器的电阻分压器输入端时的 I_Q 与精度权衡因素，[SLVA450](#)
- TPS7H3024EVM-CVAL EVM 用户指南，[SLVUD02](#)
- TPS7H3024-SP 总电离剂量 (TID) 报告，[SLVK201](#)
- TPS7H3024-SP Neutron 位移损伤 (NDD) 表征报告，[SLVK203](#)
- TPS7H3024-SP 单粒子效应 (SEE)，[SLVK199](#)
- [标准微电路图](#)

10.2 接收文档更新通知

要接收文档更新通知，请导航至 ti.com 上的器件产品文件夹。点击 [通知](#) 进行注册，即可每周接收产品信息更改摘要。有关更改的详细信息，请查看任何已修订文档中包含的修订历史记录。

10.3 支持资源

[TI E2E™ 中文支持论坛](#) 是工程师的重要参考资料，可直接从专家处获得快速、经过验证的解答和设计帮助。搜索现有解答或提出自己的问题，获得所需的快速设计帮助。

链接的内容由各个贡献者“按原样”提供。这些内容并不构成 TI 技术规范，并且不一定反映 TI 的观点；请参阅 TI 的[使用条款](#)。

10.4 商标

TI E2E™ is a trademark of Texas Instruments.

所有商标均为其各自所有者的财产。

10.5 静电放电警告



静电放电 (ESD) 会损坏这个集成电路。德州仪器 (TI) 建议通过适当的预防措施处理所有集成电路。如果不遵守正确的处理和安装程序，可能会损坏集成电路。

ESD 的损坏小至导致微小的性能降级，大至整个器件故障。精密的集成电路可能更容易受到损坏，这是因为非常细微的参数更改都可能会导致器件与其发布的规格不相符。

10.6 术语表

[TI 术语表](#) 本术语表列出并解释了术语、首字母缩略词和定义。

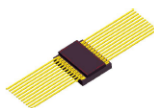
11 修订历史记录

注：以前版本的页码可能与当前版本的页码不同

Changes from Revision * (April 2025) to Revision A (August 2025)	Page
• 将 TPS7H3024-SP QMLV 从预告信息更改为量产数据.....	1

12 机械、封装和可订购信息

以下页面包含机械、封装和可订购信息。这些信息是指定器件可用的最新数据。数据如有变更，恕不另行通知，且不会对此文档进行修订。有关此数据表的浏览器版本，请查阅左侧的导航栏。

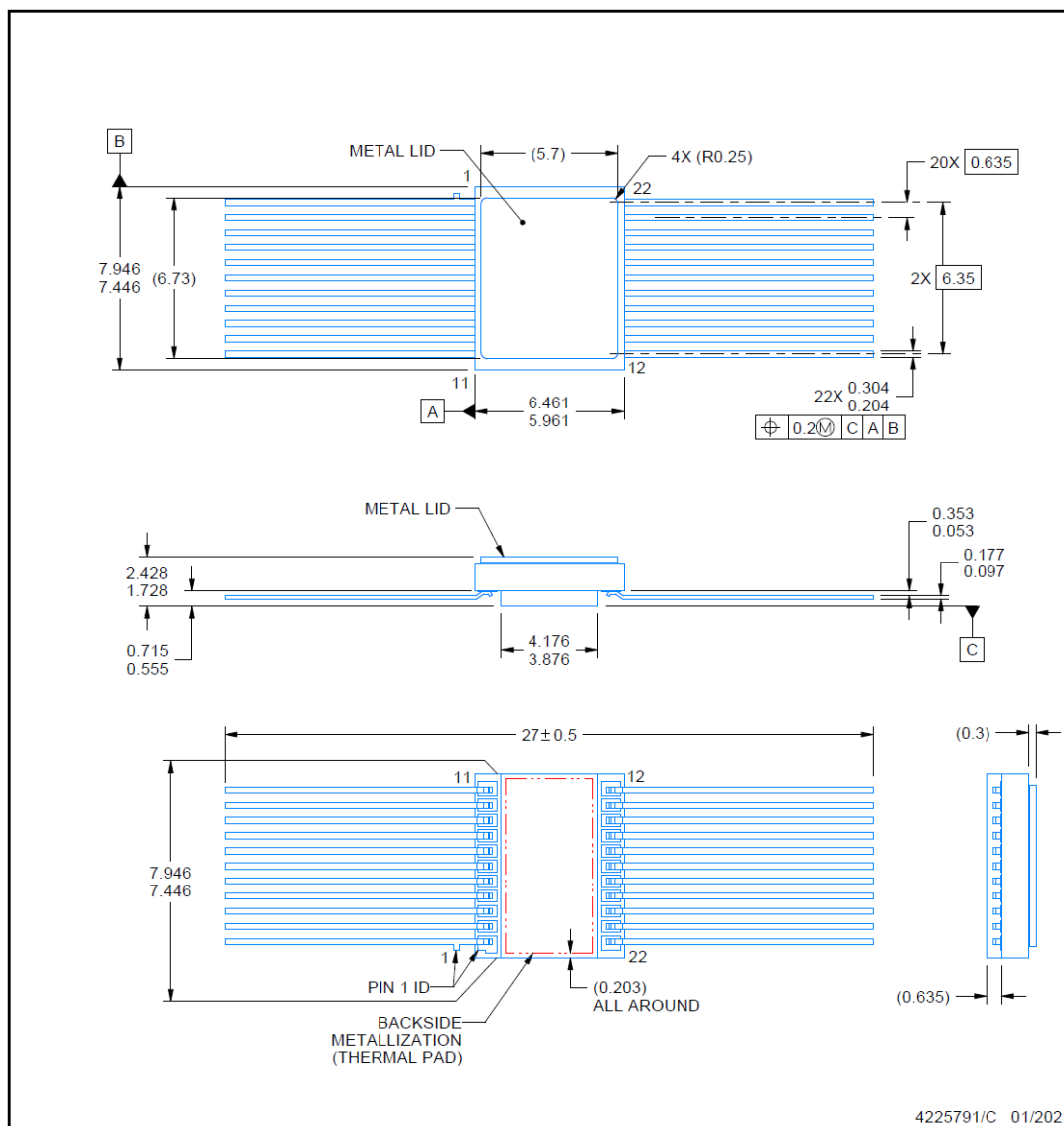


HFT0022A

PACKAGE OUTLINE

CFP - 2.428mm max height

CERAMIC FLATPACK



NOTES:

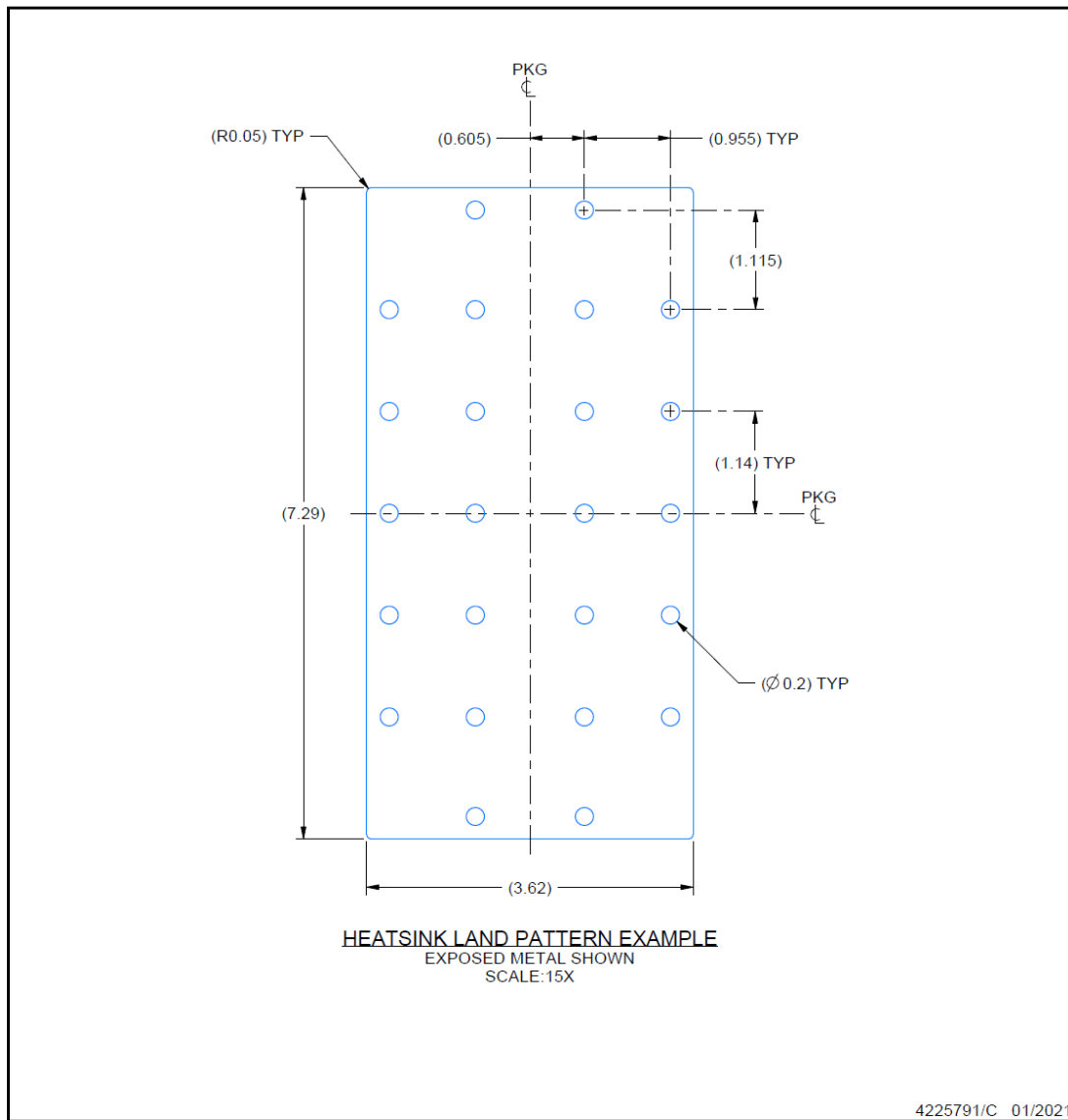
1. All linear dimensions are in millimeters. Any dimensions in parenthesis are for reference only. Dimensioning and tolerancing per ASME Y14.5M.
2. This drawing is subject to change without notice.
3. This package is hermetically sealed with a metal lid. The lid is not connected to any lead.
4. The leads are gold plated.
5. Metal lid is connected to backside metalization

EXAMPLE BOARD LAYOUT

HFT0022A

CFP - 2.428mm max height

CERAMIC FLATPACK



PACKAGING INFORMATION

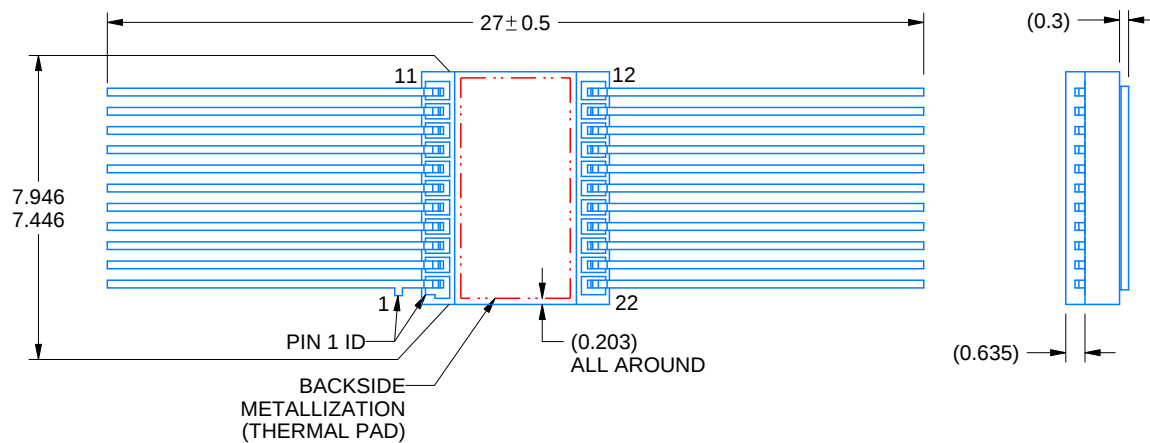
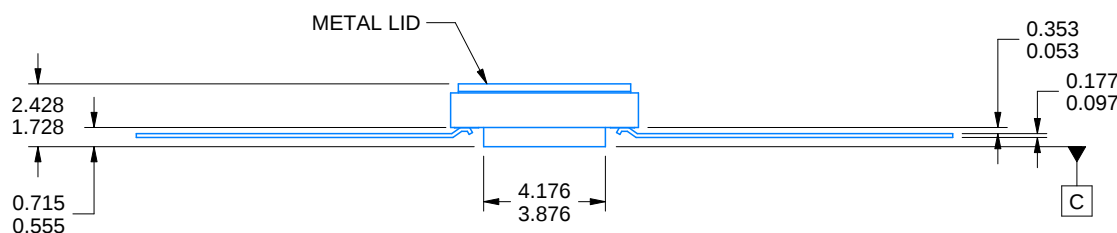
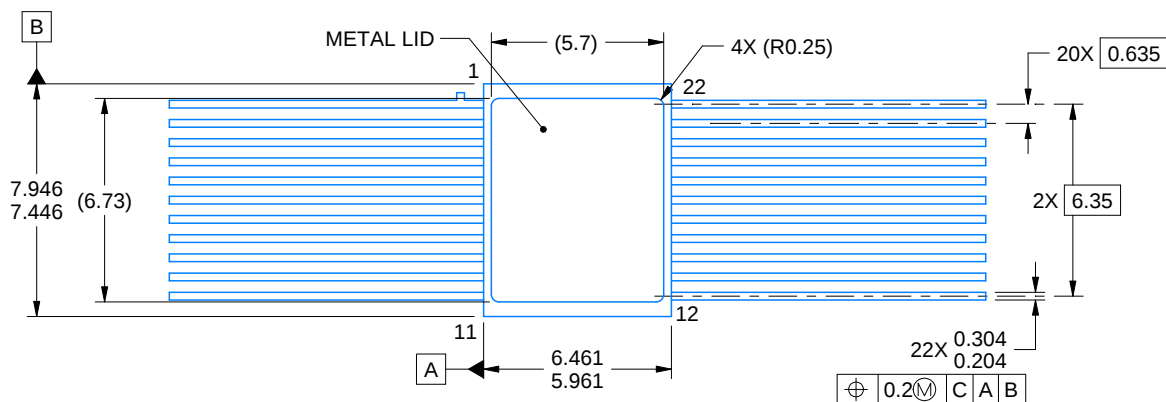
Orderable part number	Status (1)	Material type (2)	Package Pins	Package qty Carrier	RoHS (3)	Lead finish/ Ball material (4)	MSL rating/ Peak reflow (5)	Op temp (°C)	Part marking (6)
5962R2420601VXC	Active	Production	CFP (HFT) 22	15 TUBE	Yes	NIAU	N/A for Pkg Type	-55 to 125	5962R2420601VXC TPS7H3024MHFTV
TPS7H3024HFT/EM	Active	Production	CFP (HFT) 22	15 TUBE	Yes	NIAU	N/A for Pkg Type	25 to 25	TPS7H3024HFTEM EVAL ONLY

- (1) **Status:** For more details on status, see our [product life cycle](#).
- (2) **Material type:** When designated, preproduction parts are prototypes/experimental devices, and are not yet approved or released for full production. Testing and final process, including without limitation quality assurance, reliability performance testing, and/or process qualification, may not yet be complete, and this item is subject to further changes or possible discontinuation. If available for ordering, purchases will be subject to an additional waiver at checkout, and are intended for early internal evaluation purposes only. These items are sold without warranties of any kind.
- (3) **RoHS values:** Yes, No, RoHS Exempt. See the [TI RoHS Statement](#) for additional information and value definition.
- (4) **Lead finish/Ball material:** Parts may have multiple material finish options. Finish options are separated by a vertical ruled line. Lead finish/Ball material values may wrap to two lines if the finish value exceeds the maximum column width.
- (5) **MSL rating/Peak reflow:** The moisture sensitivity level ratings and peak solder (reflow) temperatures. In the event that a part has multiple moisture sensitivity ratings, only the lowest level per JEDEC standards is shown. Refer to the shipping label for the actual reflow temperature that will be used to mount the part to the printed circuit board.
- (6) **Part marking:** There may be an additional marking, which relates to the logo, the lot trace code information, or the environmental category of the part.

Multiple part markings will be inside parentheses. Only one part marking contained in parentheses and separated by a "-" will appear on a part. If a line is indented then it is a continuation of the previous line and the two combined represent the entire part marking for that device.

Important Information and Disclaimer:The information provided on this page represents TI's knowledge and belief as of the date that it is provided. TI bases its knowledge and belief on information provided by third parties, and makes no representation or warranty as to the accuracy of such information. Efforts are underway to better integrate information from third parties. TI has taken and continues to take reasonable steps to provide representative and accurate information but may not have conducted destructive testing or chemical analysis on incoming materials and chemicals. TI and TI suppliers consider certain information to be proprietary, and thus CAS numbers and other limited information may not be available for release.

In no event shall TI's liability arising out of such information exceed the total purchase price of the TI part(s) at issue in this document sold by TI to Customer on an annual basis.



4225791/C 01/2021

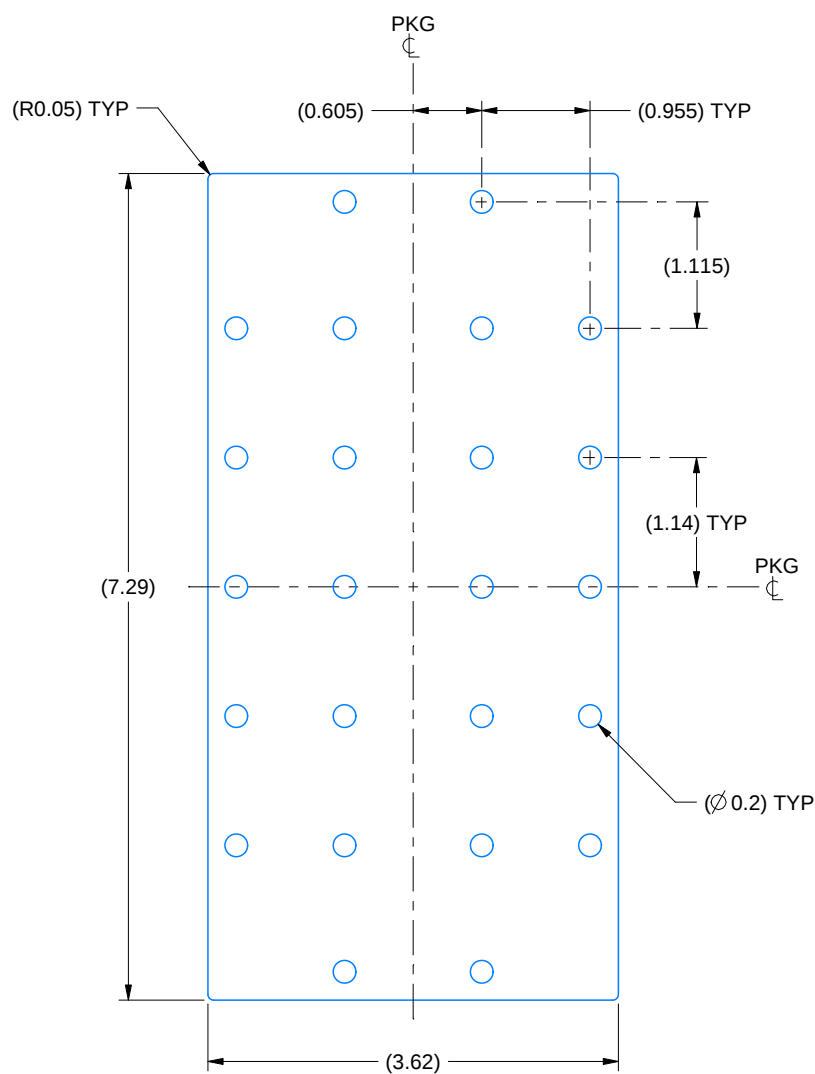
NOTES:

1. All linear dimensions are in millimeters. Any dimensions in parenthesis are for reference only. Dimensioning and tolerancing per ASME Y14.5M.
2. This drawing is subject to change without notice.
3. This package is hermetically sealed with a metal lid. The lid is not connected to any lead.
4. The leads are gold plated.
5. Metal lid is connected to backside metalization

HFT0022A

CFP - 2.428mm max height

CERAMIC FLATPACK



HEATSINK LAND PATTERN EXAMPLE
EXPOSED METAL SHOWN
SCALE:15X

4225791/C 01/2021

REVISIONS

REV	DESCRIPTION	ECR	DATE	ENGINEER / DRAFTER
A	RELEASE NEW DRAWING	2186323	03/13/2020	R. RAZAK / ANIS FAUZI
B	ADD LAND PATTERN VIEW / SHEET	2190485	10/22/2020	R. RAZAK / ANIS FAUZI
C	UPDATE TOTAL LEAD LENGTH TO 27 ± 0.5	2192775	01/28/2021	R. RAZAK / ANIS FAUZI

重要通知和免责声明

TI“按原样”提供技术和可靠性数据（包括数据表）、设计资源（包括参考设计）、应用或其他设计建议、网络工具、安全信息和其他资源，不保证没有瑕疵且不做任何明示或暗示的担保，包括但不限于对适销性、与某特定用途的适用性或不侵犯任何第三方知识产权的暗示担保。

这些资源可供使用 TI 产品进行设计的熟练开发人员使用。您将自行承担以下全部责任：(1) 针对您的应用选择合适的 TI 产品，(2) 设计、验证并测试您的应用，(3) 确保您的应用满足相应标准以及任何其他安全、安保法规或其他要求。

这些资源如有变更，恕不另行通知。TI 授权您仅可将这些资源用于研发本资源所述的 TI 产品的相关应用。严禁以其他方式对这些资源进行复制或展示。您无权使用任何其他 TI 知识产权或任何第三方知识产权。对于因您对这些资源的使用而对 TI 及其代表造成的任何索赔、损害、成本、损失和债务，您将全额赔偿，TI 对此概不负责。

TI 提供的产品受 [TI 销售条款](#)、[TI 通用质量指南](#) 或 [ti.com](#) 上其他适用条款或 TI 产品随附的其他适用条款的约束。TI 提供这些资源并不会扩展或以其他方式更改 TI 针对 TI 产品发布的适用的担保或担保免责声明。除非德州仪器 (TI) 明确将某产品指定为定制产品或客户特定产品，否则其产品均为按确定价格收入目录的标准通用器件。

TI 反对并拒绝您可能提出的任何其他或不同的条款。

版权所有 © 2025，德州仪器 (TI) 公司

最后更新日期：2025 年 10 月