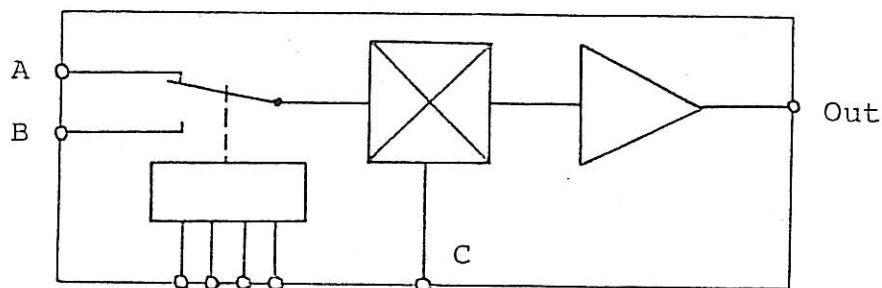


Elektrische Daten

Motorsteuerung TCA 561

Diese Schaltung enthält einen Multiplikator mit zwei Eingängen. Der Eingang C ist direkt zugänglich, der andere Eingang wird über einen Logikteil entweder auf Eingang A oder B geschaltet. Den Ausgang des Multiplikators bildet ein Differenzverstärker.



Betriebstemperaturbereich	0 bis + 70°C
Lagertemperaturbereich	-55 bis +125°C
Maximale Betriebsspannung	±15 V

Die folgenden Schwellspannungen sind für die nichtinvertierenden Eingänge wie folgt definiert:

Für $V_x \max$ erscheint am Ausgang	$\geq 4V$
Für $V_x \min$ erscheint am Ausgang	$\leq 0,4V$

Elektrische Daten für TCA 561 ($T_{amb} = 25^{\circ}C$, $V_p = +12 V$,
 $V_n = -12 V$)

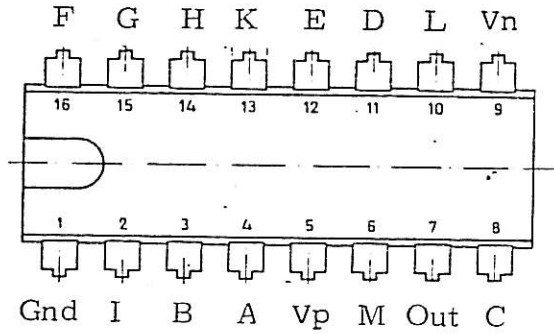
Pin	Messung	Bedingungen	min	typ	max	Einh.
A	Schwellspannung Verstärkung	$I_C = 0,35 \text{ mA}$	2,3 38	2,5 40	2,7 42	V dB
B	Schwellspannung Verstärkung	$I_C = 0,35 \text{ mA}$	2,3 38	2,5 40	2,7 42	V dB
C	Widerstand gegen Gnd (R 28)			100		Ω
D	Schaltspannung Schaltstrom			1,8	0,5	V mA
E	Schaltspannung Schaltstrom	$V_D = 4 \text{ V}$		1,2	25	V μA
F	Schaltspannung Schaltstrom			1,8	0,5	V mA
G	Schaltspannung Schaltstrom	$V_F = 4 \text{ V}$ $V_H = 0 \text{ V}$		1,2	25	V μA
H	Funktionskontrolle	$V_H = 5 \text{ V}$				
I	Schaltspannung		1,4	1,7	2,0	V
K	Schaltspannung Schaltstrom		1,2	2,1	3,0 0,5	V mA
L	Widerstand gegen $-V_s$ (R 36 + R37)		2,6	3,5	4,3	k Ω
M	Funktionskontrolle					
Out	Vout max Vout min Isink Voff = Vout $-V_M$ Voff dyn = Vout $-V_M$	$R_L = 800 \Omega$ * **	8 -0,5 1,5	8,5 -1 2,0	 220 700	V V mA mV mV
Vp	Stromaufnahme			10		mA
Vn	Stromaufnahme			7		mA

* $V_A, V_B = 0 \text{ V}$ und C offen

** $V_A, V_B =$ diejenige Spannung, für die $V_{out} - V_M = 6 \text{ V}$ bei $I_C = 0,35 \text{ mA}$.

Wird nun $I_C = 0$, so kann Voff dyn gemessen werden.

=====
 Anschlussverteilung TCA 561
 =====

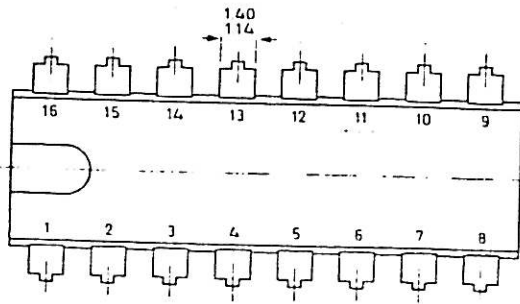
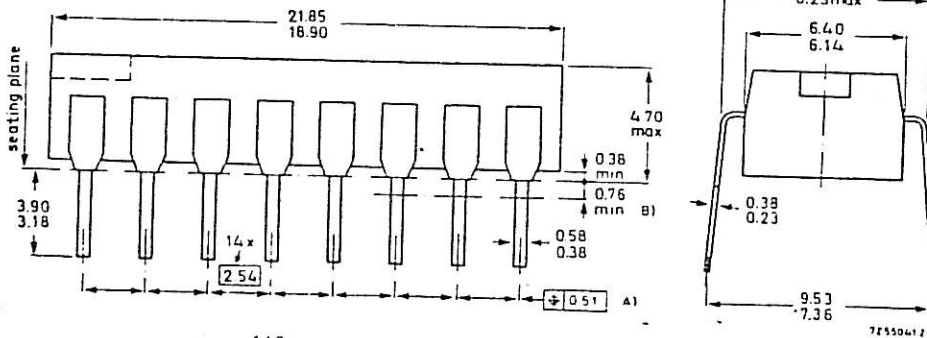


von oben
 gesehen

Gehäuseform:

16 LEAD PLASTIC DUAL IN-LINE (type A)

Dimensions in mm



A) Centre-lines of all leads are within ± 0.254 mm of the nominal positions shown; in the worst case, the spacing between any two leads may deviate from nominal by ± 0.51 mm.

B) Lead spacing tolerances apply from seating plane to the line indicated.

top view

TCA 561 , Widerstandswerte

=====

	□	Ω		□	Ω
R1	60	9k	R20*	29	200k
R2	34,3	5k15	R21	10	1k5
R3	9	1k15	R22	10	1k5
R4	1,2	180	R23	43	6k5
R5	1,2	180	R24	15	2k25
R6	8	1k2	R25	15	2k25
R7	18	2k7	R26	18	2k7
R8	36	5k4	R27	0,6	100
R9	18	2k7	R28	0,6	100
R10*	29	200k	R29	6,6	1k
R11	60	9k	R30	6,6	1k
R12	34,3	5k15	R31	81,3	12k
R13	9	1k35	R32	81,3	12k
R14	1,2	180	R33*	3	21k
R15	1,2	180	R34	64	9k6
R16	8	1k2	R35	110	16k5
R17	18	2k7	R36	22	3k3
R18	36	5k4	R37	1,1	165
R19	18	2k7			

Es ist mit einer Toleranz von $\pm 20\%$ zu rechnen.
Die Widerstände mit * haben eine Toleranz von
+ 100%
- 40% .

TCA 561

MOTORSTEUERUNG

23. 3. 1972

