

-タシート

#### 特長

高電圧 (18 V)で低消費電力:最大 725 μA 低オフセット電圧: 全同相モード範囲で最大 2.2 mV 低入力バイアス電流: 15 pA 最大 ゲイン帯域幅積: A<sub>V</sub> =100 で 4 MHz (typ) ユニティ・ゲイン・クロスオーバー: 4 MHz (typ) -3 dB クローズ・ループ帯域幅: 2.1 MHz (typ) 単電源動作: 3 V~18 V 両電源動作: ±1.5 V~±9 V ユニティ・ゲイン安定

#### アプリケーション

電流シャント・モニタ アクティブ・フィルタ 携帯型医用機器 バッファ/レベル・シフト 高インピーダンス・センサーのインターフェース バッテリ駆動の計装機器

#### 概要

Rev. 0

ADA4666-2 は、低消費電力、広帯域、広い動作電源電圧範囲の アプリケーションに対して最適化された、レール to レール入力 /出力のデュアル・アンプです。

ADA4666-2の性能は、3.0 V、10 V、18 Vの電源に対して保証さ れています。このデバイスは、3.3 V、5 V、10 V、12 V、15 Vの 単電源と±2.5 V、±3.3 V、±5 Vの両電源を使うアプリケーショ ンに対する優れた選択肢になっています。

ADA4666-2 は-40°C~+125°C の拡張工業用温度範囲の動作仕様 で、8 ピン MSOP パッケージまたは8 ピン LFCSP (3 mm × 3 mm) パッケージを採用しています。





ピン接続図



図 3.負荷電流対電源レールまで近付く出力電圧(V<sub>OH</sub>)

#### 表 1.高精度低消費電力オペアンプ (1 mA 以下)

۲ ۲

OUTPUT VOLTAGE (VOH) TO SUPPLY RAIL

Supply Voltage	5 V	12 V to 16 V	30 V
Single	ADA4505-1	OP196	OP777
	AD8500		
Dual	ADA4505-2	AD8657	ADA4096-2
	AD8502	OP296	OP727
	AD8506	ADA4661-2	AD8682
	AD8546	ADA4666-2	AD8622
Quad	ADA4505-4	AD8659	ADA4096-4
	AD8504	OP496	OP747
	AD8508		AD8684
	AD8548		AD8624

アナログ・デバイセズ社は、提供する情報が正確で信頼できるものであることを期していますが、その情報の利用に関して、あるいは利用によって 生じる第三者の特許やその他の権利の侵害に関して一切の責任を負いません。また、アナログ・デバイセズ社の特許または特許の権利の使用を明示 的または晴み的に許諾するものでもありません。仕様は、予告なく変更される場合があります。本紙記載の商構よなび登録商標は、それぞれの所有 者の財産です。※日本語版資料は REVISION が古い場合があります。最新の内容については、英語版をご参照ください。

©2013 Analog Devices, Inc. All rights reserved

本 社/〒105-6891 東京都港区海岸 1-16-1 ニューピア竹芝サウスタワービル 電話 03 (5402) 8200 大阪営業所/〒532-0003 大阪府大阪市淀川区宮原 3-5-36 新大阪トラストタワー 電話 06 (6350) 6868

# 目次

特長	1
アプリケーション	1
概要	1
ピン接続図	1
改訂履歴	3
仕様	4
電気的特性—18 V 動作	4
電気的特性—10 V 動作	5
電気的特性—3.0V動作	6
絶対最大定格	8
熱抵抗	8
ESD の注意	8
ピン配置およびピン機能説明	9
代表的な性能特性	10
アプリケーション情報	21

入力ステージ	21
ゲイン・ステージ	
出力ステージ	
最大消費電力	
レール to レールの入力と出力	22
コンパレータ動作	23
EMI 除去比	24
電流シャント・モニタ	24
アクティブ・フィルタ	24
容量負荷の駆動	25
高インピーダンス・ソースでのノイズ考慮事項	
外形寸法	
オーダー・ガイド	

#### 改訂履歴

7/13—Revision 0: Initial Version

## 仕様

#### 電気的特性—18 V 動作

特に指定がない限り、 $V_{SY} = 18 V$ 、 $V_{CM} = V_{SY}/2 V$ 、 $T_A = 25^{\circ}C_{\circ}$ 

#### 表 2.

Parameter	Symbol	Test Conditions/Comments	Min	Тур	Max	Unit
INPUT CHARACTERISTICS						
Offset Voltage	Vos			0.5	2.2	mV
		$V_{CM} = 0$ V to 18 V			2.2	mV
		$V_{CM}$ = 0 V to 18 V; -40°C $\leq$ $T_{A}$ $\leq$ +125°C			3.5	mV
Offset Voltage Drift	$\Delta V_{OS}\!/\Delta T$	$-40^{\circ}\mathrm{C} \leq \mathrm{T_{A}} \leq +125^{\circ}\mathrm{C}$		0.6	3.1	µV/°C
Input Bias Current	IB			0.5	15	pA
		$-40^{\circ}C \leq T_A \leq +85^{\circ}C$			100	pA
		$-40^{\circ}\mathrm{C} \leq \mathrm{T}_{\mathrm{A}} \leq +125^{\circ}\mathrm{C}$			900	pA
Input Offset Current	Ios				11	pA
		$-40^{\circ}C \leq T_A \leq +85^{\circ}C$			30	pА
		$-40^{\circ}C \leq T_A \leq +125^{\circ}C$			300	pА
Input Voltage Range			0		18	v
Common-Mode Rejection Ratio	CMRR	$V_{CM} = 0 V$ to 18 V	80	95		dB
		$V_{CM} = 0$ V to 18 V; $-40^{\circ}C \le T_A \le +125^{\circ}C$	77			dB
Large Signal Voltage Gain	Avo	$R_L = 100 \text{ k}\Omega$ , $V_O = 0.5 \text{ V}$ to 17.5 V	120	147		dB
		$-40^{\circ}C \le T_A \le +125^{\circ}C$	120			dB
Input Resistance						
Differential Mode	R <sub>INDM</sub>			>10		GΩ
Common Mode	R <sub>INCM</sub>			>10		GΩ
Input Capacitance						
Differential Mode	CINDM			8.5		pF
Common Mode	CINCM			3		pF
OUTPUT CHARACTERISTICS						
Output Voltage High	V <sub>OH</sub>	$R_{\rm L}$ = 10 k $\Omega$ to $V_{\rm CM}$	17.95	17.97		v
		$-40^\circ C \le T_A \le +125^\circ C$	17.94			V
		$R_L = 1 \ k\Omega$ to $V_{CM}$	17.6	17.79		V
		$-40^{\circ}C \le T_A \le +125^{\circ}C$	17.58			V
Output Voltage Low	V <sub>OL</sub>	$R_{\rm L} = 10 \text{ k}\Omega \text{ to } V_{\rm CM}$		14	25 40	mV mV
		$-40 \text{ C} \le 1_A \le +123 \text{ C}$ $R_r = 1 \text{ kO to } V_{CM}$		120	200	mV
		$-40^{\circ}C \le T_{A} \le +125^{\circ}C$		120	300	mV
Continuous Output Current	I <sub>OUT</sub>	Dropout voltage = 1 V		40		mA
Short-Circuit Current	I <sub>SC</sub>	Pulse width = 10 ms; refer to the Maximum Power		±220		mA
		Dissipation section				
Closed-Loop Output Impedance	Zout	$f = 100 \text{ kHz}, A_V = 1$	_	0.2		Ω
POWER SUPPLY						
Power Supply Rejection Ratio	PSRR	$V_{SY} = 3.0 V \text{ to } 18 V$	120	145		dB
		$-40^{\circ}C \le T_A \le +125^{\circ}C$	120			dB
Supply Current per Amplifier	I <sub>SY</sub>	$I_{OUT} = 0 mA$		630	725	μA
		$-40^{\circ}C \leq T_A \leq +125^{\circ}C$			975	μΑ

	т <u> </u>					
Parameter	Symbol	Test Conditions/Comments	Min	Тур	Max	Unit
DYNAMIC PERFORMANCE						
Slew Rate	SR	$R_{S} = 1 \text{ k}\Omega, R_{L} = 10 \text{ k}\Omega, C_{L} = 10 \text{ pF}, A_{V} = 1$		2		V/µs
Gain Bandwidth Product	GBP	$V_{IN} = 10 \text{ mV p-p}, R_L = 10 \text{ k}\Omega, C_L = 10 \text{ pF}, A_V = 100$		4		MHz
Unity-Gain Crossover	UGC	$V_{IN} = 10 \text{ mV p-p}, R_L = 10 \text{ k}\Omega, C_L = 10 \text{ pF}, A_{VO} = 1$		4		MHz
-3 dB Closed-Loop Bandwidth	$f_{-3 \ dB}$	$V_{IN} = 10 \text{ mV p-p}, R_L = 10 \text{ k}\Omega, C_L = 10 \text{ pF}, A_V = 1$		2.1		MHz
Phase Margin	$\Phi_{\rm M}$	$V_{IN} = 10 \text{ mV p-p}, R_L = 10 \text{ k}\Omega, C_L = 10 \text{ pF}, A_{VO} = 1$		60		Degrees
Settling Time to 0.1%	ts	$V_{IN} = 1$ V step, $R_L = 10$ k $\Omega$ , $C_L = 10$ pF		1.3		μs
Channel Separation	CS	$V_{IN} = 17.9 \text{ V p-p}, f = 10 \text{ kHz}, R_L = 10 \text{ k}\Omega$		80		dB
EMI Rejection Ratio of +IN x	EMIRR	$V_{IN} = 100 \text{ mV} \text{ peak} (200 \text{ mV} \text{ p-p})$				
f = 400  MHz				34		dB
f = 900 MHz				42		dB
f = 1800 MHz				50		dB
f = 2400 MHz				60		dB
NOISE PERFORMANCE						
Total Harmonic Distortion Plus Noise	THD + N	$A_V = 1$ , $V_{IN} = 5.4$ V rms at 1 kHz				
Bandwidth = $80 \text{ kHz}$				0.0004		%
Bandwidth = 500 kHz				0.0008		%
Peak-to-Peak Noise	e <sub>n</sub> p-p	f = 0.1 Hz to 10 Hz		3		μV p-p
Voltage Noise Density	en	f=1 kHz		18		$nV/\sqrt{Hz}$
		f = 10 kHz		14		$nV/\sqrt{Hz}$
Current Noise Density	in	f=1 kHz		360		fA/√Hz

#### 電気的特性—10 V 動作

特に指定がない限り、 $V_{SY}$  = 10 V、 $V_{CM}$  =  $V_{SY}/2$  V、 $T_A$  = 25°C。

#### 表 3.

Parameter	Symbol	Test Conditions/Comments	Min	Тур	Max	Unit
INPUT CHARACTERISTICS						
Offset Voltage	Vos				2.2	mV
		$V_{CM} = 0$ V to 10 V			2.2	mV
		$V_{CM}$ = 0 V to 10 V; -40°C $\leq$ $T_{A}$ $\leq$ +125°C			3.5	mV
Offset Voltage Drift	$\Delta V_{OS}/\Delta T$	$-40^\circ C \leq T_A \leq +125^\circ C$		0.6	3.1	$\mu V/^{\circ}C$
Input Bias Current	$I_B$			0.25	15	pA
		$-40^\circ C \le T_A \le +85^\circ C$			80	pA
		$-40^\circ C \le T_A \le +125^\circ C$			750	pA
Input Offset Current	I <sub>OS</sub>				11	pA
		$-40^\circ C \le T_A \le +85^\circ C$			30	pA
		$-40^\circ C \le T_A \le +125^\circ C$			270	pA
Input Voltage Range			0		10	V
Common-Mode Rejection Ratio	CMRR	$V_{CM} = 0$ V to 10 V	75	90		dB
		$V_{CM} = 0$ V to 10 V; $-40^{\circ}C \le T_A \le +125^{\circ}C$	72			dB
Large Signal Voltage Gain	$A_{VO}$	$R_L = 100 \text{ k}\Omega$ , $V_O = 0.5 \text{ V}$ to 9.5 V	120	145		dB
		$-40^\circ C \le T_A \le +125^\circ C$	120			dB
Input Resistance						
Differential Mode	R <sub>INDM</sub>			>10		GΩ
Common Mode	R <sub>INCM</sub>			>10		GΩ
Input Capacitance						
Differential Mode	C <sub>INDM</sub>			8.5		pF
Common Mode	CINCM			3		pF
OUTPUT CHARACTERISTICS						
Output Voltage High	V <sub>OH</sub>	$R_{\rm L}$ = 10 k $\Omega$ to $V_{\rm CM}$	9.96	9.98		V
		$-40^\circ C \leq T_A \leq +125^\circ C$	9.96			V
		$R_{\rm L} = 1 \ k\Omega$ to VCM	9.7	9.88		V
		$-40^\circ C \leq T_A \leq +125^\circ C$	9.7			V
Output Voltage Low	V <sub>OL</sub>	$R_{\rm L}$ = 10 k $\Omega$ to $V_{\rm CM}$		10	15	mV
		$-40^\circ C \leq T_A \leq +125^\circ C$			30	mV
		$R_{\rm L}$ = 1 k $\Omega$ to $V_{\rm CM}$		77	110	mV
		$-40^\circ C \leq T_A \leq +125^\circ C$			200	mV
Continuous Output Current	I <sub>OUT</sub>	Dropout voltage = 1 V		40		mA
Short-Circuit Current	I <sub>SC</sub>	Pulse width = 10 ms; refer to the Maximum Power		±220		mA
		Dissipation section				
Closed-Loop Output Impedance	Zout	$f = 100 \text{ kHz}, A_V = 1$		0.2		Ω
POWER SUPPLY						
Power Supply Rejection Ratio	PSRR	$V_{SY} = 3.0 V \text{ to } 18 V$	120	145		dB
		$-40^{\circ}C \le T_A \le +125^{\circ}C$	120			dB
Supply Current per Amplifier	I <sub>SY</sub>	$I_{OUT} = 0 mA$		620	725	μΑ
		$-40^\circ C \le T_A \le +125^\circ C$			975	μA

Parameter	Symbol	Test Conditions/Comments	Min	Тур	Max	Unit
DYNAMIC PERFORMANCE						
Slew Rate	SR	$R_{s} = 1 k\Omega, R_{L} = 10 k\Omega, C_{L} = 10 pF, A_{V} = 1$		1.8		V/µs
Gain Bandwidth Product	GBP	$V_{IN} = 10 \text{ mV p-p}, R_L = 10 \text{ k}\Omega, C_L = 10 \text{ pF}, A_V = 100$		4		MHz
Unity-Gain Crossover	UGC	$V_{IN}$ = 10 mV p-p, $R_L$ = 10 kΩ, $C_L$ = 10 pF, $A_{VO}$ = 1		4		MHz
-3 dB Closed-Loop Bandwidth	$f_{-3 \ dB}$	$V_{IN} = 10 \text{ mV p-p}, R_L = 10 \text{ k}\Omega, C_L = 10 \text{ pF}, A_V = 1$		2.1		MHz
Phase Margin	$\Phi_{\rm M}$	$V_{IN} = 10 \text{ mV p-p}, R_L = 10 \text{ k}\Omega, C_L = 10 \text{ pF}, A_{VO} = 1$		60		Degrees
Settling Time to 0.1%	ts	$V_{IN} = 1 \text{ V step}, R_L = 10 \text{ k}\Omega, C_L = 10 \text{ pF}$		1.3		μs
Channel Separation	CS	$V_{\rm IN}{=}9.9$ V p-p, f = 10 kHz, $R_{\rm L}{=}10$ k $\Omega$		85		dB
EMI Rejection Ratio of +IN x	EMIRR	$V_{IN} = 100 \text{ mV peak} (200 \text{ mV p-p})$				
f = 400 MHz				34		dB
f = 900 MHz				42		dB
f = 1800 MHz				50		dB
f = 2400 MHz				60		dB
NOISE PERFORMANCE						
Total Harmonic Distortion Plus Noise	THD + N	$A_V = 1$ , $V_{IN} = 2.2$ V rms at 1 kHz				
Bandwidth = $80 \text{ kHz}$				0.0004		%
Bandwidth = 500 kHz				0.0008		%
Peak-to-Peak Noise	e <sub>n</sub> p-p	f = 0.1 Hz to 10 Hz		3		μV p-p
Voltage Noise Density	en	f = 1  kHz		18		nV/√Hz
		f = 10  kHz		14		$nV/\sqrt{Hz}$
Current Noise Density	i <sub>n</sub>	f = 1  kHz		360		fA/√Hz

#### 電気的特性—3.0 V 動作

特に指定がない限り、 $V_{SY}$  = 3.0 V、 $V_{CM}$  =  $V_{SY}/2$  V、 $T_A$  = 25°C。

#### 表 4.

Parameter	Symbol	Test Conditions/Comments	Min	Тур	Max	Unit
INPUT CHARACTERISTICS						
Offset Voltage	Vos			0.5	2.2	mV
C		$V_{CM} = 0 V \text{ to } 3.0 V$			2.2	mV
		$V_{CM} = 0$ V to 3.0 V; $-40^{\circ}C \le T_A \le +125^{\circ}C$			3.5	mV
Offset Voltage Drift	$\Delta V_{OS} / \Delta T$	$-40^{\circ}C \le T_{A} \le +125^{\circ}C$		0.6	3.1	μV/°C
Input Bias Current	IB			0.15	8	pA
	-5	$-40^{\circ}C < T_{A} < +85^{\circ}C$			45	pA
		$-40^{\circ}C < T_{A} < +125^{\circ}C$			650	pA
Input Offset Current	Ios				11	pA
input office current	-03	$-40^{\circ}C < T_{\star} < +85^{\circ}C$			30	nA
		$-40^{\circ}C \le T_{A} \le +125^{\circ}C$			27	nA
Input Voltage Range		$10^{\circ} C = 1_{K} = 125^{\circ} C$	0		3	V
Common-Mode Rejection Ratio	CMRR	$V_{m} = 0 V \text{ to } 3 0 V$	64	80	5	dB
Common Wode Rejection Ratio	cinitit	$V_{CM} = 0$ V to 3.0 V: $-40^{\circ}C \le T_{*} \le +125^{\circ}C$	61	00		dB
Large Signal Voltage Gain	A	$V_{CM} = 0$ V to 5.0 V, $40 C \le 1_A \le 125 C$ $P_{c} = 100 kO V_{c} = 0.5 V to 2.5 V$	105	130		dB
Large Signar Voltage Gam	Avo	$R_{L} = 100 \text{ Ksz}, \ v_{0} = 0.5 \text{ v} \text{ to } 2.5 \text{ v}$	105	150		dD
Input Pasistanaa		$-40 C \leq I_A \leq +125 C$	105			uБ
Differential Made	р			>10		<u> </u>
Common Mada	R <sub>INDM</sub>			>10		602
	KINCM			>10		612
Input Capacitance,	C			0.5		Б
	CINDM			8.5		pF
	CINCM			3		pF
OUTPUT CHARACTERISTICS	<b>X</b> 7	D 1010 / W	2.00	2 00		<b>X</b> 7
Output voltage High	V <sub>OH</sub>	$R_L = 10 \text{ K}\Omega$ to $V_{CM}$	2.98	2.99		V
		$-40^{\circ}C \le I_A \le +125^{\circ}C$	2.98	2.00		V
		$K_{\rm L} = 1 \ K\Omega \ to \ V_{\rm CM}$	2.9	2.96		V
	**	$-40^{\circ}\text{C} \le 1_{\text{A}} \le +125^{\circ}\text{C}$	2.9		0	V
Output Voltage Low	VOL	$R_L = 10 \text{ k}\Omega$ to $V_{CM}$		4	8	mV
		$-40^{\circ}C \le T_{A} \le +125^{\circ}C$			15	mV
		$R_L = 1 k\Omega \text{ to } V_{CM}$		25	40	mV
		$-40^{\circ}\text{C} \le \text{T}_{\text{A}} \le +125^{\circ}\text{C}$			65	mV
Continuous Output Current	I <sub>OUT</sub>	Dropout voltage = $1 \text{ V}$		40		mA
Short-Circuit Current	I <sub>SC</sub>	Pulse width = 10 ms; refer to the Maximum Power		±220		mA
Closed Leen Output Impedance	7	f = 100  kHz A = 1		0.2		0
	LOUT	$1 - 100 \text{ KHz}, A_V - 1$		0.2		52
POWER SUPPLY	DCDD	$V_{\rm c} = 2.0  {\rm M}$ to 19 ${\rm M}$	120	1.45		dD
Power Supply Rejection Ratio	PSKK	$v_{SY} = 5.0 \text{ v} \text{ to } 18 \text{ v}$	120	143		
Summler Comment or an Amerili fina	т	$-40 C \le I_A \le +125 C$	120	(15	725	ub A
Supply Current per Amplifier	I <sub>SY</sub>	$I_{OUT} = 0 \text{ mA}$		615	125	μΑ
NUMBER DEPENDING		$-40^{\circ}C \le I_A \le +125^{\circ}C$			9/5	μΑ
DYNAMIC PERFORMANCE	()D			1.7		3.7/
Slew Rate	SK	$K_{\rm S} = 1 \ \text{KO}, \ K_{\rm L} = 10 \ \text{KO}, \ C_{\rm L} = 10 \ \text{pF}, \ A_{\rm V} = 1$		1./		V/μs
Gain Bandwidth Product	GBP	$V_{\rm IN} = 10 \text{ mV p-p}, R_{\rm L} = 10 \text{ k}\Omega, C_{\rm L} = 10 \text{ pF}, A_{\rm V} = 100$		4		MHZ
Unity-Gain Crossover	UGC	$V_{IN} = 10 \text{ mV } \text{p-p}, R_L = 10 \text{ k}\Omega, C_L = 10 \text{ pF}, A_{VO} = 1$		4		MHZ
-3 dB Closed-Loop Bandwidth	I <sub>-3 dB</sub>	$V_{IN} = 10 \text{ mV p-p}, R_L = 10 \text{ k}\Omega, C_L = 10 \text{ pF}, A_V = 1$		1./		MHZ
Settling Time to 0.1%	t <sub>s</sub>	$V_{\rm IN} = 1$ V step, $R_{\rm L} = 10$ kΩ, $C_{\rm L} = 10$ pF		1.3		μs
Phase Margin	$\Phi_{M}$	$V_{IN} = 10 \text{ mV } \text{p-p}, R_L = 10 \text{ k}\Omega, C_L = 10 \text{ pF}, A_{VO} = 1$		60		Degrees
Channel Separation	CS	$V_{\rm IN} = 2.9 \text{ V p-p}, f = 10 \text{ kHz}, R_{\rm L} = 10 \text{ k}\Omega$		90		dB
EMI Rejection Ratio of +IN x	EMIRR	$V_{IN} = 100 \text{ mV peak} (200 \text{ mV p-p})$				
f = 400  MHz				34		dB
f = 900  MHz				42		dB
f = 1800  MHz				50		dB
f = 2400  MHz	1		1	60		dB

Parameter	Symbol	Test Conditions/Comments	Min	Тур	Max	Unit
NOISE PERFORMANCE						
Total Harmonic Distortion Plus Noise	THD + N	$A_V = 1$ , $V_{IN} = 0.44$ V rms at 1 kHz				
Bandwidth = 80 kHz				0.002		%
Bandwidth = 500 kHz				0.003		%
Peak-to-Peak Noise	e <sub>n</sub> p-p	f = 0.1 Hz to 10 Hz		3		μV p-p
Voltage Noise Density	en	f = 1  kHz		18		$nV/\sqrt{Hz}$
		f = 10  kHz		14		$nV/\sqrt{Hz}$
Current Noise Density	in	f=1 kHz		360		fA/√Hz

### ADA4666-2

### 絶対最大定格

#### 表 5.

Parameter	Rating
Supply Voltage	20.5 V
Input Voltage	(V–) – 300 mV to (V+) + 300 mV
Input Current <sup>1</sup>	±10 mA
Differential Input Voltage	Limited by maximum input current
Output Short-Circuit Duration to GND	Refer to the Maximum Power Dissipation section
Temperature Range	
Storage	-65°C to +150°C
Operating	-40°C to +125°C
Junction	-65°C to +150°C
Lead Temperature (Soldering, 60 sec)	300°C
ESD	4 kV
Human Body Model <sup>2</sup>	
Machine Model <sup>3</sup>	400 V
Field-Induced Charged- Device Model (FICDM) <sup>4</sup>	1.25 kV

<sup>1</sup>入力ピンでは、電源ピンおよび各ピン間にクランプ・ダイオードが接続され ています。入力信号が電源レールを 0.3 V以上超えるときは、入力電流を 10 mA以下に制限する必要があります。

<sup>2</sup>適用規格: MIL-STD-883、Method 3015.7。

<sup>3</sup>適用規格: JESD22-A115-A (JEDEC の ESD マシン・モデル規格)。

<sup>4</sup>適用規格 JESD22-C101C (JEDEC の ESD FICDM 規格)。

上記の絶対最大定格を超えるストレスを加えるとデバイスに恒 久的な損傷を与えることがあります。この規定はストレス定格 の規定のみを目的とするものであり、この仕様の動作のセクシ ョンに記載する規定値以上でのデバイス動作を定めたものでは ありません。デバイスを長時間絶対最大定格状態に置くとデバ イスの信頼性に影響を与えます。

#### 熱抵抗

θ<sub>JA</sub>はワーストケース条件で規定。すなわち表面実装パッケージ の場合、デバイスを標準4層 JEDECボードにハンダ付けした状 態で規定。LFCSPパッケージのエクスポーズド・パッドはボー ドにハンダ付けされています。

#### 表 6.熱抵抗

Package Type	$\theta_{JA}$	$\theta_{JC}$	Unit
8-Lead MSOP	142	45	°C/W
8-Lead LFCSP	83.5	48.5 <sup>1</sup>	°C/W

<sup>1</sup> θ<sub>JC</sub>はパッケージの上面で測定。

#### ESD の注意



ESD(静電放電)の影響を受けやすいデバイスで す。電荷を帯びたデバイスや回路ボードは、検知 されないまま放電することがあります。本製品は 当社独自の特許技術である ESD 保護回路を内蔵 してはいますが、デバイスが高エネルギーの静電 放電を被った場合、損傷を生じる可能性がありま す。したがって、性能劣化や機能低下を防止する ため、ESD に対する適切な予防措置を講じるこ とをお勧めします。

## ピン配置およびピン機能説明



図 4.8 ピン MSOP のピン配置

表 7.ピン機能の説明



図 5.8 ピン LFCSP のピン配置

ピン番号 <sup>1</sup>			
8ピン MSOP	8ピンLFCSP	記号	説明
1	1	OUT A	出力、チャンネル A。
2	2	-IN A	負の入力、チャンネル A。
3	3	+IN A	正の入力、チャンネル A。
4	4	V-	負電源電圧。
5	5	+IN B	正の入力、チャンネル B。
6	6	-IN B	負の入力、チャンネル B。
7	7	OUT B	出力、チャンネル B。
8	8	V+	正電源電圧
N/A	9 <sup>2</sup>	EPAD	エクスポーズド・パッド。8 ピン LFCSP パッケージの場合、エクスポーズド・パッドを V-に接
			続するか、または未接続のままにしてください。

<sup>1</sup>N/Aは該当なし。

<sup>2</sup>エクスポーズド・パッドは、図5のピン配置に示してありません。

ータシート

#### ADA4666-2

### 代表的な性能特性

特に指定のない限り、T<sub>A</sub>=25℃。



図 6.入力オフセット電圧の分布



図7.入力オフセット電圧ドリフトの分布



図 8.同相モード電圧対入力オフセット電圧



図 9.入力オフセット電圧の分布



図 10.入力オフセット電圧ドリフトの分布



図 11.同相モード電圧対入力オフセット電圧

### ADA4666-2

13.5 15.0 16.5 18.0 11382-015

13.5 15.0 16.5 18.0

11382-016

11382-168

10

9

7 8



図 17.同相モード電圧対小信号 PSRR

### ADA4666-2

11382-017

11382-021

16 18

100

11382-022

125



### ADA4666-2



データシート

図 24.負荷電流対電源レールまで近付く出力電圧(VoL)







図 26.出力電圧(VoL)の温度特性



図 27.負荷電流対電源レールまで近付く出力電圧(VoL)







図 29.出力電圧(VoL)の温度特性



### ADA4666-2



図 38.CMRR の周波数特性











図 41.CMRR の周波数特性





### ADA4666-2



#### 図 54.0.1%への正セトリング・タイム



図 55.0.1%への負セトリング・タイム



図 56.電圧ノイズ密度の周波数特性



図 57.0.1%への正セトリング・タイム







図 59.電圧ノイズ密度の周波数特性



図 65.THD + N の周波数特性















図 69.チャンネル・セパレーションの周波数特性

### アプリケーション情報



図 70.簡略化した回路図

ADA4666-2 は、3 V~18 V の広い電源電圧範囲で動作する、低 消費電力、レール to レール入力/出力の CMOS アンプです。非 常に小さい電源電流でレール to レール入出力範囲を実現するた め、ADA4666-2 では独自の入力ステージと出力ステージを使用 しています。

#### 入力ステージ

図 70 に、ADA4666-2 の簡略化した回路図を示します。このア ンプでは、優れた DC 性能仕様を実現するためフル差動入力ス テージを持つ3ステージ・アーキテクチャを採用しています。

入力ステージは、NMOS 対(M1、M2)と PMOS 対(M3、M4)から なる 2 つの差動トランジスタ対およびフォールデド・カスコー ド・トランジスタ (M5~M12)で構成されています。入力同相モ ード電圧は、アクティブになる差動対を決定します。PMOS 差 動対は、大部分の入力同相モード範囲でアクティブになります。 NMOS 対は高い方の電源レールに等しいか、近い入力電圧のため に必要です。この回路により、アンプが入力電圧の広いダイナ ミックレンジを維持して、両電源レールまで信号振幅を大きく することができます。

ADA4666-2 内蔵の当社独自の高電圧保護回路は、大部分の入力 同相モード範囲でアンプ入力ステージから見た同相モード電圧 変化を小さくします。このため、必要とされる同相モード範囲 で動作する際に優れた外乱除去比を持つアンプが可能になりま す。この要求範囲での動作の性能上の利点を、PSRR 対  $V_{CM}$  (図 17参照)、CMRR 対  $V_{CM}$  (図 14参照)、 $V_{OS}$ 対  $V_{CM}$ の各グラフ (図 8、図 11、図 12、図 13、図 15、図 16参照)に示します。縮小同相 モード範囲の CMRR 性能上の利点は、最終テストで保証され、 電気的特性内に記載されます (表 2~表4参照)。 入力同相モード電圧範囲の大部分で、PMOS 差動対がアクティ ブになります。入力同相モード電圧が電源電圧より数ボルト内 側の場合、入力トランジスタはこれらの電圧変化を直接受けま す。同相モード電圧が正電源に近づくと、アクティブ差動対が PMOS 対から NMOS 対へ切り替わります。差動対は一般に異な るオフセット電圧を持ちます。1 つの差動対から別の対への引き 継ぎにより、Vos対 V<sub>CM</sub>のグラフに現れるステップ状の特性が発 生します(図 8、図 11、図 12、図 13、図 15、図 16を参照)。この 特性は、2 つの差動対を使用するすべてのレール to レール入力ア ンプに固有な現象です。

同相モード電圧が負電源に近づくと、 $V_{OS}$ 対 $V_{CM}$ カーブにはさらに幾つかのステップも現れます。これらの変化は、ヘッドルームが少なくなった負荷トランジスタ(M5、M6)が原因となり発生します。負荷トランジスタがトライオード動作領域に入ると、ドレイン・インピーダンスの不一致がアンプ・オフセットの大きな部分を占めるようになります。この影響は $V_{OS}$ 対 $V_{CM}$ のグラフにも見ることができます (図 8、図 11、図 12、図 13、図 15、図 16 参照)。

電流源 I2 は PMOS トランジスタ対を駆動します。入力同相モード電圧が上側電源に近づくと、この電流はゼロに向かって小さくなります。同時に、複製電流源 I1 がゼロから増加して、 NMOS トランジスタ対がイネーブルされます。

ADA4666-2 は、差動入力に低電圧 MOS デバイスを使用するこ とにより高性能仕様を実現しています。これらの低電圧 MOS デバイスは、単位電流あたりの優れたノイズと帯域幅を提供し ます。入力ステージは、当社独自の保護回路で高システム電圧 からアイソレーションされています。このレギュレーション回 路は、アンプが動作できる高電源電圧から入力デバイスを保護 しています。

### ADA4666-2

また、入力デバイスはクランプ・ダイオード(D1 と D2)により大 きな差動入力電圧からも保護されています。これらのダイオー ドは、2本の120  $\Omega$ 抵抗 (R1 と R2)により入力からバッファされ ています。差動電圧が約 600 mV より高くなると、ダイオードに は大きな電流が流れます。この状態では、差動入力抵抗が 240  $k\Omega$  まで低下します。これらの保護ダイオードには大きな電流が 流れることができます。入力ピンに流入する電流は、絶対最大 10 mA に制限する必要があります。

#### ゲイン・ステージ

アンプの2段目ステージは、NPN 差動対(Q1、Q2)とフォールデド・カスコード・トランジスタ(M13~M20)から構成されています。アンプはネストされたミラー補償(C1~C3)を内蔵しています。

#### 出力ステージ

ADA4666-2 は、M21 トランジスタと M22 トランジスタで構成される相補出力ステージを内蔵しています。これらのトランジスタはクラス AB 回路として構成され、電圧源 V1 からバイアスされています。この回路の使用により、出力電圧がミリボルト以内で電源レールに近づくことができるため、レール to レールの出力振幅が可能になっています。出力電圧は、トランジスタ(低 Ron MOS デバイス)の出力インピーダンスにより制限されます。出力電圧の振幅は負荷電流の関数であるため、電源レールに対する出力電圧と負荷電流との関係を表すグラフから求めることができます(図 20、図 23、図 24、図 27 参照)。ADA4666-2 出力ステージの高電圧と高電流機能のため、熱的安全動作領域で動作させることが必要です(最大消費電力のセクション参照)。

#### 最大消費電力

ADA4666-2 は最大 220 mA の出力電流を駆動することができま すが、有効出力負荷電流は、デバイス・パッケージに許容され る最大消費電力で制限されます。ADA4666-2 の絶対最大ジャン クション温度は 150°C です (表 5 参照)。ジャンクション温度は 次式で計算されます。

 $T_J = P_D \times \theta_{JA} + T_A$ 

パッケージ内の消費電力(P<sub>D</sub>)は、静止消費電力と出力ステージ・トランジスタの消費電力との和になります。これは次のように計算されます。

 $P_D = (V_{SY} \times I_{SY}) + (V_{SY} - V_{OUT}) \times I_{LOAD}$ 

#### ここで、

V<sub>SY</sub>は電源レール。 I<sub>SY</sub>は静止電流。 V<sub>OUT</sub>はアンプの出力。 I<sub>LOAD</sub>は出力負荷。 デバイスの最大ジャンクション温度 150℃ を超えないようにし てください。ジャンクション温度制限値を超えると、パラメー タ性能の低下またはデバイスの破壊が生じます。正常動作のた めには、最大消費電力ディレーティング・カーブに従う必要が あります。図 71 に、4 層 JEDEC 標準ボードを使った場合のパ ッケージ最大安全消費電力対周囲温度を示します。LFCSP パッ ケージのエクスポーズド・パッドはボードにハンダ付けされて います。



図 71.周囲温度対最大消費電力

詳細については、テクニカル・アーティクル MS-2251「Data Sheet Intricacies—Absolute Maximum Ratings and Thermal Resistances」を参照してください。

#### レール to レールの入力と出力

ADA4666-2 は、3 V~18 V の電源電圧でレール to レールの入力 と出力を持っています。図 72 に、ADA4666-2 の入力波形と出力 波形を示します(ユニティ・ゲイン・バッファとして構成、電源 電圧= ±9 V)。ADA4666-2 は、±9 Vの入力電圧で、両電源レール に非常に近い振幅を出力することができます。さらに、位相反転 は発生しません。



図 72.レール to レールの入力と出力

#### コンパレータ動作

オペアンプは、出力から反転入力への帰還によるクローズド・ ループ構成で動作するようにデザインされています。 図 73 に、 一方の入力電圧を常に電源中点に固定した電圧フォロワとして 構成した ADA4666-2 を示します。同じ構成を未使用チャンネル にも使用します。A1 と A2 は、電源電流を測定する電流計の位 置を示します。I<sub>sy</sub>+は上側の電源レールからオペアンプへ流れ る電流を、I<sub>sy</sub>-はオペアンプから下側の電源レールへ流れる電 流を、それぞれ表します。図 74 に示すように、通常の動作条件 では、オペアンプへ流れる合計電流は、オペアンプから流出する 合計電流と等しくなります。ここで、V<sub>SY</sub> = 18 V でアンプ当たり I<sub>sy</sub>+=I<sub>sy</sub>-=630  $\mu$ A です。







オペアンプとは対照的に、コンパレータはオープン・ループ構

成で動作し、ロジック回路を駆動するようにデザインされてい ます。オペアンプはコンパレータと異なりますが、ボード・ス ペースとコストを節約するためデュアル・オペアンプの未使用 部分をコンパレータとして使用することがありますが、 ADA4666-2に対してこれは推奨できません。 図 75 と図 76に、入力ピンに直列に 100 kΩ 抵抗を接続した、コ ンパレータとして構成した ADA4666-2 を示します。未使用チャ ンネルは、入力電圧を電源中点に接続したバッファとして構成し ています。







図 76.コンパレータ B

図 77 に、両コンパレータ構成の電源電流を示します。コンパレ ータ・モードでは、ADA4666-2 は完全にパワーアップしません。 オペアンプをコンパレータとして使用することの詳細について は、AN-849 アプリケーション・ノート「オペアンプのコンパレ ータとしての使用」を参照してください。



(ADA4666-2 をコンパレータとして構成)

### ADA4666-2

#### EMI 除去比

回路性能は高周波電磁干渉(EMI)から影響を受けることがありま す。信号強度が低く、伝送線が長い場合には、オペアンプは入 力信号を正確に増幅する必要がありますが、すべてのオペアン プ・ピン(非反転入力、反転入力、正電源、負電源、出力の各ピ ン)は EMI 信号の影響を受け易くなっています。これらの高周 波信号は、伝導、近距離放射、長距離放射などの種々の方法で オペアンプに混入します。例えば、配線と PCB パターンがアン テナとして機能して高周波 EMI 信号を拾います。

アンプは比較的帯域が狭いため、EMI 信号または RF 信号を増 幅しません。入力デバイスの非直線性のため、オペアンプはこれ らの帯域外信号を整流することがあります。これらの高周波信 号が整流されると、出力に DC オフセットとして現れます。

電磁エネルギーが存在する中で ADA4666-2 が期待通りに動作す る能力を規定するため、非反転ピンの電磁干渉除去比(EMIRR) が、仕様のセクションの表 2、表 3、表 4 で規定されています。 EMIRR 測定の数学的方法は、次のように定義されます。



図 78.EMIRR の周波数特性

#### 電流シャント・モニタ

正または負レール近くの信号検出を必要とするアプリケーショ ンは多数存在します。電流シャント・モニタはこのようなアプ リケーションの1つで、帰還制御システムに多く使われます。 また、パワー計測、バッテリ燃料計測、電子パワー・ステアリ ングでの帰還制御などの他の様々なアプリケーションでも使用 されています。このようなアプリケーションでは、直列電圧降 下を小さくするために非常に小さい抵抗によるシャントが望ま れます。浪費電力を小さくするだけでなく、電力を節約しなが ら大電流の計測も可能になります。ADA4666-2 は、低入力バイ アス電流、低オフセット電圧、レール to レールであるため、高 精度電流モニタ・アプリケーションに最適です。

図 79 にローサイド電流検出回路を、図 80 にハイサイド電流検出 回路を、それぞれ示します。シャント抵抗を流れる電流により 電圧降下が発生します。ディファレンス・アンプとして構成さ れた ADA4666-2 は、電圧降下を R2/R1 倍に増幅します。真の差 増幅のためには、抵抗比の一致(R2/R1 = R4/R3)が重要です。 ADA4666-2 はレール to レール出力であるため、オペアンプ出力 はほぼ正電源に到達することができます。このため、電流シャ ント・モニタは約  $V_{sy}/(R2/R1 \times R_s)$ アンペアまでの電流を検出す ることができます。例えば、 $V_{sy} = 18$  V、R2/R1 = 100、 $R_s = 100$ mΩでは、この電流は約 1.8 A になります。



図 80.ハイサイド電流検出回路

#### アクティブ・フィルタ

アクティブ・フィルタは、注目する領域を通過する信号を分離 し、不要な周波数の信号を減衰させるときに使います。例えば、 ローパス・フィルタは、データ・アクイジション・システムで 折り返し防止フィルタとして、または高周波ノイズを制限する ノイズ・フィルタとして使用されます。

ADA4666-2 は、高入力インピーダンス、広帯域、低入力バイア ス電流、高 DC 精度を持っているため、アクティブ・フィルタ・ アプリケーションに対する優れた選択肢になっています。図 81 に、4 極の Sallen-Key バタワース・ローパス・フィルタの構成 を示します。4 極ローパス・フィルタは、2 つの複素共役極対を 持つため、2 つの 2 局ローパス・フィルタをカスケード接続す ることにより実現されます。セクション A とセクション B はユ ニティ・ゲインの 2 極ローパス・フィルタの各ステージに対応する Q 条件と極位置を示します。様々な次数のフィルタの S プレー ン で の 極 位 置 と Q 条 件 に つ い て は、 www.analog.com/AnalogDialogue に 掲 載 す る 「*Linear Circuit Design Handbook*」の 8 章「Analog Filters」を参照してください。



図 81.4 極ローパス・フィルタ

表 8.Q 条件と極位置

ータシート

Section	Poles	Q
А	$-0.9239 \pm j0.3827$	0.5412
В	$-0.3827 \pm j0.9239$	1.3065

Sallen-Key 回路は、回路部品がすくなくデザインがシンプルな ため広く使用されています。この回路は、抵抗とコンデンサを 置き換えるだけでローパス・フィルタまたはハイパス・フィル タを構成できる柔軟性を提供します。ADA4666-2 はユニティ・ ゲインで、コーナー周波数は10 kHzに設定されます。アクティ ブ・フィルタでは、コーナー周波数 fcと品質ファクタ Q の積の 少なくとも 100 倍のユニティ・ゲイン帯域幅を持つオペアンプ が必要です。製造許容誤差、時間、温度に対して性能を決定す る際に抵抗とコンデンサも重要です。少なくとも 1%以下の抵抗 と 5%以下の許容偏差のコンデンサの使用が推奨されます。

図 82 に、Sallen-Key ローパス・フィルタの周波数応答を示します。

ここで、

Vourl は初段ステージの出力。

Vour2は2段目ステージの出力。

V<sub>OUT</sub>1は40 dB/ディケード・ロールオフを、V<sub>OUT</sub>2は80 dB/ディ ケード・ロールオフを、それぞれ示します。遷移帯域は、フィ ルタ次数が高いほど急峻になります。



図 82.ローパス・フィルタ: ゲインの周波数特性

#### 容量負荷の駆動

ADA4666-2 は、最大 50 pF の容量負荷を任意の構成で安全に駆動することができます。 多くのアンプと同様に、規定より大きな容量負荷を駆動すると、大きなオーバーシュート、リンギン グ、さらに発振も生ずることがあります。重い容量負荷では位 相マージンが減少して、アンプの周波数応答にピークが生じま す。ピーキングは、時間領域のオーバーシュートまたはリンギ ングに対応します。このため、ADA4666-2 から 50 pF を超える 負荷を駆動する場合は外付け補償の使用が推奨されます。この 補償は安定性が最悪となるユニティ・ゲイン構成で特に重要で す。

容量負荷の駆動でオペアンプを迅速かつ容易に安定させる方法 は、アンプ出力と負荷容量の間に直列抵抗 R<sub>ISO</sub>を接続すること です(図 83 参照)。R<sub>ISO</sub>は、アンプ出力と帰還回路を容量負荷か ら分離しますが、この補償方式では、負荷から見た出力インピ ーダンスが大きくなるため、ゲイン精度が低下します。



図 83.アイソレーション抵抗 R<sub>ISO</sub>による安定性補償

### ADA4666-2

図 84 に、ユニティ・ゲイン構成で 250 pF 負荷を駆動するアン プの周波数応答に対するこの補償方式の効果を示します。



図 84.補償方式の周波数応答

図 85 に、250 pF 容量負荷を駆動するユニティ・ゲイン・アンプ の出力応答を示します。補償なしでは、アンプは不安定です。 図 86~図 88 に、210  $\Omega$ 、301  $\Omega$ 、750  $\Omega$ の R<sub>ISO</sub> 補償によるアンプ 出力応答を示します。R<sub>ISO</sub> 値が小さい場合、リンギングが存在 し、R<sub>ISO</sub> 値が大きくなると、高い周波数信号がフィルタで除去 されることに注意してください。



図 85.補償なしの出力応答 (R<sub>ISO</sub> = 0 Ω)



図 86.出力応答 (R<sub>ISO</sub> = 210 Ω)



図 87.出力応答 (R<sub>ISO</sub> = 301 Ω)



図 88.出力応答 (R<sub>ISO</sub> = 750 Ω)

#### 高インピーダンス・ソースでのノイズ考慮事項

高インピーダンス・ソースからアンプを駆動する場合、入力端 子からの電流ノイズが回路の全ノイズで支配的になります。バ イポーラ・アンプとは異なり、ADA4666-2のような CMOS アン プでは入力端子に固有なショット・ノイズ・ソースがありませ ん。少量のショット・ノイズが、ESD 保護ダイオードの逆方向 サチレーション電流から発生します。この電流ノイズは一般に 1 fA/\Hz~10 fA/\Hzのオーダーです。このため、この範囲の電 流ノイズを測定するときは、10 GΩ を超える大きなソース・イ ンピーダンスが必要になります。

ADA4666-2 の場合、関係する議論はブローバック・ノイズと呼ばれる影響を中心に議論されます。ブローバック効果はアンプのテール電流源のノイズから発生し、入力トランジスタのゲート-ソース容量 (CGS)を介してアンプ入力に混入します。このブローバック・ノイズがソース・インピーダンスで増幅され、入力端子に電圧ノイズとして現れます。ソース・インピーダンスが10倍になると、ブローバックから発生する電圧ノイズが10倍になります。

ブローバック・ノイズ・スペクトルは、C<sub>GS</sub> 結合のため低い周 波数でハイパス応答を持ちます。高い周波数で、スペクトルは 2つの極(テール電流源の寄生容量から生ずる内側極と PCB の寄 生容量から生ずる外側極)によりロールオフする傾向を持ちます。 図 89 に ADA4666-2 のソース・インピーダンス 1 MΩ と 10 MΩ での電圧ノイズ密度を示します。低い周波数 (1 Hz~10 Hz 以下) で、アンプの 1/f 電圧ノイズが支配的なスペクトルになります。 中ほどの周波数では、ソース抵抗の熱ノイズのためにスペクト ルは平坦になります。周波数が高くなると、ブローバック・ノ イズが支配的になり、電圧ノイズ・スペクトルが増加します。 ノイズ・スペクトルは、内側または外側の極周波数に到達する まで大きくなり続けます。これらの極が過ぎると、スペクトル は減少し始めます。



図 89.電圧ノイズ密度の周波数特性(入力直列抵抗 Rs あり)



図 90.電流ノイズ密度の周波数特性

図 90 に ADA4666-2 のソース・インピーダンス 1 MΩ と 10 MΩ での電流ノイズ密度を示します。この電流ノイズは、ブローバ ック・ノイズが支配的な周波数帯域内の電圧ノイズ密度カーブ から抽出したものです。低い周波数では、ノイズ測定値は抵抗 熱ノイズ とアンプ 1/f ノイズにより支配されています。高い周 波数では、寄生容量がソース・インピーダンスで支配的です。 このスケール・ファクタの不確定性により、 全周波数範囲での 正確な電流ノイズ測定が妨げられています。

ブローバック・ノイズはすべてのアンプで存在します。影響の 大きさは、入力トランジスタのサイズとバイアス回路の構成に 依存します。CMOS アンプでは、MOS トランジスタ・バイアス のノイズが大きいため、一般に JFET アンプよりブローバッ ク・ノイズが大きくなります。 これに対して、バイポーラ・ア ンプでは一般に ブローバック・ノイズがありません。これは大 きな電流ショット・ノイズによりブローバック・ノイズ の存在 がマスクされるためです。

#### 外形寸法



#### オーダー・ガイド

Model <sup>1</sup>	Temperature Range	Package Description	Package Option	Branding
ADA4666-2ACPZ-R7	-40°C to +125°C	8-Lead LFCSP_WD	CP-8-11	A34
ADA4666-2ACPZ-RL	-40°C to +125°C	8-Lead LFCSP_WD	CP-8-11	A34
ADA4666-2ARMZ	-40°C to +125°C	8-Lead MSOP	RM-8	A34
ADA4666-2ARMZ-RL	-40°C to +125°C	8-Lead MSOP	RM-8	A34
ADA4666-2ARMZ-R7	-40°C to +125°C	8-Lead MSOP	RM-8	A34

<sup>1</sup>Z=RoHS 準拠製品。