

概要

MAX6575L/Hは、1線ディジタルインタフェースの 低価格、低電流温度センサです。精度は+25 で±3 、 +85 で±4.5 、±125 で±5 です。MAX6575L/H は単安定、外部トリガ式の温度センサで、マイクロ プロセッサ(µP)と単一の制御ラインで最大8個の温度 センサとインタフェースすることができます。温度は、 外部トリガパルスの立下がりエッジとそれに続くデバ イスから出力されるパルスディレーの立下がりエッジ の間の遅延時間を測定することによって検出されます。 同じI/Oライン上の異なるセンサ同士は、互いに異なる タイムアウト乗数を使用することにより、信号が重なる のを防ぎます。

MAX6575L/Hは、8つの異なるタイムアウト乗数を 備えています。これらは、各デバイスの2つの時間選択 ピン、及び'L "又は" H "バージョンの区別により選択でき ます。"L"バージョンは50msよりも短い4つのディレー 範囲を提供します。 "H"バージョンは50msよりも長い 4つのディレー範囲を提供します。MAX6575L/Hは、 省スペースの6ピンSOT23パッケージで提供されてい ます。

### アプリケーション \_

重要なµP及びµC温度監視

ポータブルバッテリ駆動機器

携帯電話

バッテリパック

ハードドライブ/テープドライブ

ネットワーク及びテレコム機器

医療用機器

自動車

特長

- ◆ シンプルな1線インタフェースでµP又はµCと通信
- ◆ 1本のワイヤに最大8個のセンサを接続可能
- ◆ 精度: +25 において±0.8 (最大±3)
- ◆ 電源電圧: +2.7V~+5.5V
- ◆ 低消費電流:150µA(typ)
- ◆ 標準動作温度範囲:-40 ~+125
- ◆ パッケージ:小型6ピンSOT23

型番

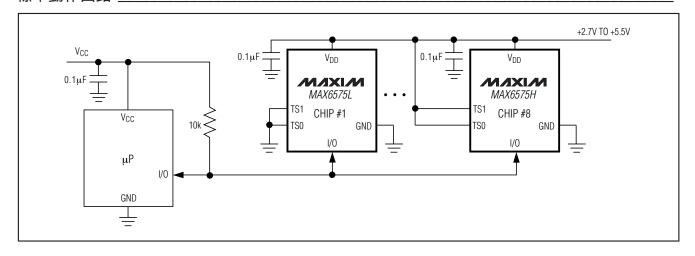
PART	TEMP. RANGE	PIN- PACKAGE	SOT TOP MARK	
MAX6575LZUT	-40°C to +125°C	6 SOT23	AABG	
MAX6575HZUT	-40°C to +125°C	6 SOT23	AABH	

## 選択ガイド

PART	TIMEOUT MULTIPLIERS (µs/°K)
MAX6575L	5, 20, 40, 80
MAX6575H	160, 320, 480, 640

ピン配置はデータシートの最後に記載されています。

### 標準動作回路



### **ABSOLUTE MAXIMUM RATINGS**

Terminal Voltage (with respect to GND)	)	Continuous Power Dissipation (T <sub>A</sub> = +70°C)	
V <sub>DD</sub>	0.3V to +6V	6-Pin SOT23 (derate 7.10mW/°C above +70°C)571	mW
TS1, TS0	0.3V to (V <sub>DD</sub> + 0.3V)	Operating Temperature Range40°C to +12	25°C
I/O	0.3V to +6V	Storage Temperature Range65°C to +15	i0°C
Input/Output Current, All Pins	±20mA	Lead Temperature (soldering, 10sec)+30	)0°C

Stresses beyond those listed under "Absolute Maximum Ratings" may cause permanent damage to the device. These are stress ratings only, and functional operation of the device at these or any other conditions beyond those indicated in the operational sections of the specifications is not implied. Exposure to absolute maximum rating conditions for extended periods may affect device reliability.

### **ELECTRICAL CHARACTERISTICS**

 $(V_{DD} = +2.7 V \text{ to } +5.5 V, T_{A} = -40 ^{\circ}\text{C} \text{ to } +125 ^{\circ}\text{C}, \text{ unless otherwise noted.}$  Typical values are specified at  $T_{A} = +25 ^{\circ}\text{C}$  and  $V_{DD} = +5 V, \text{ unless otherwise noted.}$ 

PARAMETER	SYMBOL		CONDITIONS	MIN	TYP	MAX	UNITS	
V <sub>DD</sub> Range	V <sub>DD</sub>			2.7		5.5	V	
Supply Current	las	$T_{A} = -40^{\circ}\text{C to } +85^{\circ}\text{C}$ 150	250					
Supply Current	IDD	$V_{DD} = 5.5V$	$T_A = -40^{\circ}\text{C to } + 125^{\circ}\text{C}$			400	μΑ	
		T <sub>A</sub> = -20°C		-7.5	±1.1	+7.5		
T		$T_A = 0$ °C		-5.5	±0.9	+5.5		
Temperature Sensor Error (Note 1)		T <sub>A</sub> = +25°C	$T_A = +25^{\circ}C$		±0.8	+3.0	°C	
(1.010 1.)		$T_A = +85^{\circ}C$		-4.5	±0.5	+4.5		
		$T_A = +125^{\circ}C$		-5.0	±0.5	+5.0		
	t <sub>D1</sub>	1411/05751	$V_{TS1} = GND, V_{TS0} = GND$		5T			
	tD2	MAX6575L, T (temp) in °K,	VTS1 = GND, VTS0 = VDD		20T			
	t <sub>D3</sub>	Figure 1	$V_{TS1} = V_{DD}, V_{TS0} = GND$		40T			
Output Pulse Delay	t <sub>D4</sub>		$V_{TS1} = V_{DD}, V_{TS0} = V_{DD}$		80T		116	
Output I dise Delay	t <sub>D5</sub>	MAX6575H, T (temp) in °K, Figure 1	VTS1 = GND, VTS0 = GND		160T		- μs -	
	t <sub>D6</sub>		$V_{TS1} = GND, V_{TS0} = V_{DD}$		320T			
	t <sub>D7</sub>		$V_{TS1} = V_{DD}, V_{TS0} = GND$		480T			
	t <sub>D8</sub>		$V_{TS1} = V_{DD}, V_{TS0} = V_{DD}$		640T			
Output Pulse Low Time	tL1-8	Figure 1			5T		μs	
Reset Pulse Width (Note 2)	treset	Figure 1		4.6		16.0	ms	
Setup Time	tsetup	Figure 1			10		μs	
Start Pulse (Note 3)	tstart	Figure 1, T <sub>A</sub> = +	25°C	2.5			μs	
Delay Time from Trigger to Ready (Note 4)	tREADY	Figure 1				520	ms	
Glitch Immunity on I/O Input					500		ns	
Time Calcat Din Lagia Layela	V <sub>I</sub> L	2.3			0.8	V		
Time-Select Pin Logic Levels	VIH			2.3			]	
I/O Output Voltage Low	\/a-	$V_{DD} > 4.5V$ , $I_{SINK} = 3.2mA$				0.4	V	
	VoL	V <sub>DD</sub> > 2.7V, I <sub>SIN</sub>	K = 1.2mA			0.3	V	
I/O Input Voltage Low	VIL					0.8	V	
I/O Input Voltage High	VIH			2.3			V	

Note 1: See Temperature Accuracy histograms in Typical Operating Characteristics.

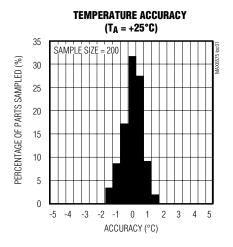
**Note 2:** Guaranteed by design. Not production tested.

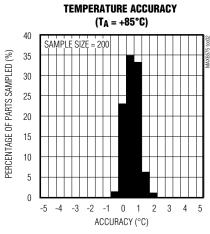
Note 3: Limit maximum start pulse at 1ms to avoid timing overlap.

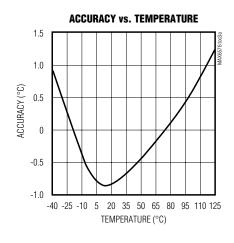
Note 4: If no reset pulse is applied.

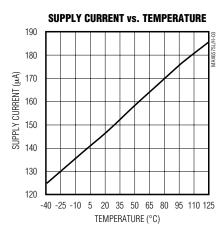
### 標準動作特性

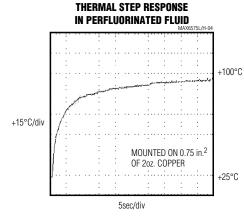
 $(V_{DD} = +5V, T_A = +25^{\circ}C, unless otherwise noted.)$ 

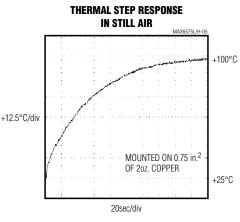












### 端子説明

端子	名称	機能
1	V <sub>DD</sub>	正電源電圧
2	GND	グランド
3	N.C.	無接続。このピンはGNDへ接続するか、オープンにしておいて下さい。
4, 5	TS0, TS1	時間選択ピン。TS1及びTS0をV <sub>DD</sub> 又はGNDに接続することにより、遅延係数を設定します。表1を参照。
6	I/O	双方向性インタフェースピン。外部よりI/Oをローに引き下げ、デバイスが動作し始めた時点と、その後でデバイスがI/Oをローに引き下げる時点の間の遅延時間が絶対温度(*K)に比例します。

詳細

低価格、低電流(150 $\mu$ A typ)温度センサのMAX6575L/H は、マイクロコントローラ( $\mu$ C)又はマイクロプロセッサ ( $\mu$ P)とのインタフェースに最適です。MAX6575L/Hは、温度・遅延変換を利用して単一のI/Oラインで $\mu$ Pと通信する単安定、外部トリガ式温度センサです。時間選択ピン(TS1、TS0)は、内部温度制御発振器(TCO)を4つのプリセットされたタイムアウト乗数でスケーリングを可能にします。このため、8個の別々のセンサが同じI/Oラインを共有できます。同じI/Oライン上の異なるセンサは、異なるタイムアウト乗数を使用することによって信号の重なりを防ぎます。

### MAX6575L/Hの動作

図1にMAX6575L/Hのタイミングが図示されています。 デバイスはパワーアップ時にI/Oピンの外部トリガを 待つレディ状態になります。MAX6575L/HのI/Oピンは オープンドレイン出力構造になっているため、適正な ロジックレベルを維持するためにプルアップ抵抗を必要 とします。I/Oピンが一度ローに引き下げられてから 解放されると、I/Oピンの制御がMAX6575L/Hに移行 します。温度変換は外部トリガパルスの立下がりエッジ で開始されます。I/Oラインは後のある時間でローに引き 下げられますが、その時間はデバイスの温度と時間 選択ピン(TS1、TS0)によって決まります。I/Oラインは 5Tµsの間ローに留まりますが、ここでTは°K単位の温度 です。デバイスの温度は、外部トリガパルスとその後 デバイスが発生するパルスの立下がりエッジのエッジ間 遅延によって表されます。I/Oラインをt<sub>RESET</sub>(16ms max) 以上ローに引き下げると、デバイスをマニュアルで リセットできます。本デバイスは、最大遅延520msの 後で自動的にリセットします。そして再びレディ状態 になってスタートパルスを待ちます。

表1. 時間選択ピン構成

TIME-SEL	ECT PINS	TIMEOUT MULTIPLIER (µs/°K)		
TS1	TS0	MAX6575L	MAX6575H	
GND	GND	5	160	
GND	V <sub>DD</sub>	20	320	
V <sub>DD</sub>	GND	40	480	
V <sub>DD</sub>	V <sub>DD</sub>	80	640	

#### 用語の定義

t<sub>RESET</sub>: MAX6575L/Hが外部トリガを待つレディ状態

になることを保証するためにI/Oラインをロー に引き下げておかなければならない時間。 (520msが経過すると、リセットパルスが

なくてもレディ状態になります。)

t<sub>SETUP</sub>: スタートパルスの前にI/Oがハイでなければ

ならない時間。

t<sub>START</sub>: このトリガパルスの立下がりエッジで内部の

タイミングシーケンスがスタートします。

t<sub>Dx</sub>: スタートパルスの立下がりエッジとCHIP#xが

発生した立下がりエッジの間の遅延時間。

t<sub>lx</sub>: I/Oパルスがローである時間(5Tµs)。

t<sub>READY</sub>: スタートパルスの立下がりエッジの後で、

MAX6575L/Hが自分でリセットして次の外部

トリガを待つまでの時間。

摂氏の温度は次式で計算します。

 $T() = [t_{Dx}(\mu s)/9 + f_{Dx}(\mu s)/9 + f_{$ 

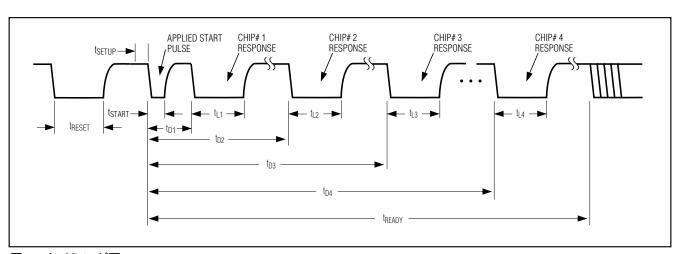


図1. タイミング図

## 表2. 許容温度差()

TIMEOUT	MAX6575L MAX6575H				6575H			
MULTIPLIER	5	20	40	80	160	320	480	640
5		>165	>165	>165	>165	>165	>165	>165
20			95.5	>165	>165	>165	>165	>165
40				132.0	>165	>165	>165	>165
80					153.5	>165	>165	>165
160						>165	>165	>165
320							70.2	>165
480								37.9
640								

### 表3. 標準ピークノイズ振幅

PARAMETER		MAX6575L         MAX6575H           5         20         40         80         160         320         480			MAX6575H			
Timeout Multiplier	5				640			
Noise Amplitude (°C)	±0.33	±0.15	±0.15	±0.098	±0.091	±0.063	±0.043	±0.037

### 時間選択ピン(TS1、TS0)

表1にMAX6575L/Hの時間選択ピンの構成を示します。各デバイスは、複数のデバイスを同じI/Oライン上で使用した場合に重複するのを避けるために、4つのタイムアウト乗数を選択できるようになっています。希望の温度乗数を選択するには、TS1及びTS0をGND又はVDDに接続して下さい。

同じI/Oライン上のいくつかのチップを監視するには、TS1とTS0を使用して異なるタイムアウト乗数を選択して下さい。これにより、タイムアウト時間がスケーリングされて、応答時間の重なりを防ぐことができます(「タイムアウトの選択」を参照)。

## アプリケーション情報 \_\_\_\_\_

### タイムアウトの選択

極端な温度条件になると、マルチドロップ構成において 異なるセンサのタイムアウト同士が重なり合う可能性が あります。この重なりは、2つのデバイスが記録した 温度の差が非常に大きい場合にのみ起こり得ます。 マルチドロップ構成におけるタイムアウトの重なりは、 適切なタイムアウト乗数を選ぶことによって避けること ができます。表2に、各デバイスに最大の誤差が生じた 場合の、デバイス間の最大許容温度差を示します。許容 温度差が165 を超えている場合には、重なりは起こり ません。 例えば、システム内の最大温度差が80 である場合、タイムアウトの重なりが起こる可能性があるタイムアウト乗数の組み合わせは、320:480 $\mu$ s/ $^{\circ}$ K(70.2) 又は480:640 $\mu$ s/ $^{\circ}$ K(37.9)の組み合わせだけです。これらのタイムアウト乗数の組み合わせが同じマルチドロップ構成の中で使用されていない限り、重なることはありません。このため、デバイス間の最大温度差が80 である場合、7つのMAX6575L/Hを同じマルチドロップ構成に使用することができます。同様に、最大温度差がデバイスの全範囲165 にわたる場合、4つのMAX6575L/Hを使用できます。

### ノイズの考慮

MAX6575L/Hのタイムアウトディレーの精度は、内部及び外部で発生するノイズに影響されます。デバイスの電源ピンの近くに0.1µFのセラミックバイパスコンデンサを配置することにより、外部ノイズの影響を最小限に抑えることができます。内部ノイズの方はデバイスの動作固有のもので、その詳細については表3に示してあります。スケーリングタイムアウト乗数を長くすると、内部平均化によってこのノイズの影響を最小限に抑えることができます。「Electrical Characteristics」で規定されているデバイスの全精度にはこのノイズの影響も含まれています。

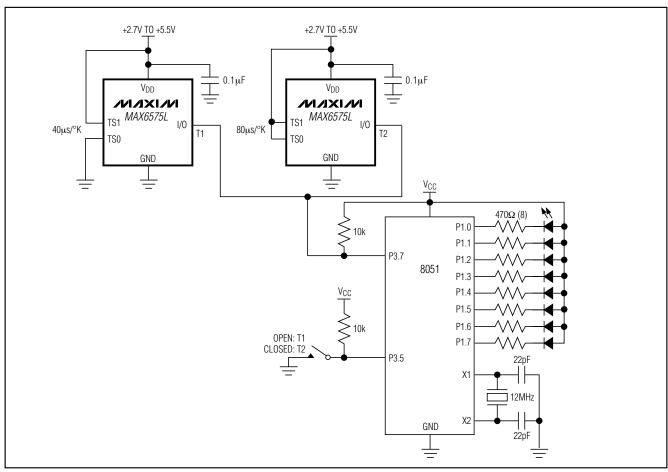


図2. 複数のデバイスとマイクロコントローラのインタフェース

## 複数のデバイスとマイクロコントローラの インタフェース

図2に、複数のMAX6575L/Hを8051マイクロコントローラとインタフェースする方法を示します。重なりを避けるため、第1のデバイスT1はタイムアウト乗数が  $40\mu s$ / $^{\circ}$ K、第2のデバイスT2はタイムアウト乗数が  $80\mu s$ / $^{\circ}$ Kに設定されています。マイクロコントローラは、単一のポートピンP3.7を通じて両方のセンサT1及び T2から温度の値を読取ります。マイクロコントローラは、摂氏温度の5倍をバイナリでポート1に表示します。ポート3.5のプルアップ抵抗に接続されたスイッチにより、どの温度を表示するかが選択されます(オープン = T1、クローズ = T2)。リスト1に、このアプリケーション用のコードが記載されています。

リスト1. 8051のコード例(続き)

```
; Demonstration and test code for MAX6575 Temp to Delay
; Takes in temperature values from 2 sensors on single
; port pin, P3.7 and displays temp as 5 times C in binary on
; port 1. port 3.5 selects which temp displayed- H=1, L=2.
; example: room temp= 21 C, display 105 or 01101001 on P1
; EQUATES
TEMP1H
            EQU
                  10H
                                    ;TEMPERATURE 1
TEMP1L
            EQU
                  11H
TEMP2H
            EOU
                  12H
                                    ;TEMPERATURE 2
TEMP2L
            EQU
                  13H
D1
            EQU
                  30H
                                    ;delay scratch registers
'D2
            EOU
                  31H
D3
            EOU
                  32H
; PINS
TOPIN
            BTT
                  P3.7
                                    ; single pin interface
SLCT
            BIT
                  P3.5
                                    ;select display 1/2= H/L
;MAIN
            ORG
                                    ;note one isr's used- timer overflow
            AJMP
                  BEGIN
                                    ;jump over isr's
            ORG
                  0BH
                                    ;timer 0 overflow- error
            CLR
                  TFO
                                    ;clear timer overflow
            POP
                  ACC
                                    ;unstack return address
            POP
                  ACC
                                    ;unstack return address
            PUSH LOW (DOTMP)
                                    ;return to top on error
            PUSH
                 HIGH (DOTMP)
                                    ;return to top on error
            CLR
                  TRO
                                    ;clear timer run
            RETI
                                    ;error
                  30h
            org
BEGIN:
            VOM
                  SP, #70h
                                    ;set sp at 70H
;setup timer0 to do timing
            MOV
                  TMOD, #01H
                                    ;t0 timer 16 bit
            VOM
                  IE,#82H
                                    ;enable tf0 irq- error
;inits done- measure 2 temps
DOTMP:
            MOV
                  TH0,#0
                                    ;zero counter
                  TL0,#0
            MOV
                                    ;zero counter
            SETB
                 TR0
                                    ;start timer
            CLR
                  IOPIN
                                    ;write pin low- start
            CALL
                 DLYP1
                                    ;100 uS min low
            SETB
                 IOPIN
                                    ;bring high
; do temp 1
            MOV
                  RO, #TEMP1H
                                    ;point at temp1- high byte
            CALL
                 GTTP
                                    ;get temp1
;do temp 2
            MOV
                  RO, #TEMP2H
                                    ;point at temp2 - high byte
            CALL
                 GTTP
                                    ;get temp2
            CLR
                  TRO
                                    ;stop timer- acquistion done
```

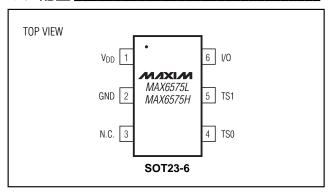
リスト1. 8051のコード例(続き)

```
; 2 temps are stored- display bin value of selected on P1
; temps are 40T,80T- times are in us
                                   ;get temp1- low byte (40T)
           MOV
                 R0, #TEMP1L
                 R4,#3 ;shift right 3x for 5x temp, div 8
           MOV
           CALL TMTOC ; convert delay to degrees C x 5
                                  ;if select low, display temp2
           JNB
                 P3.5,DSP2
           MOV
                 A, TEMP1L
                                   ;get temperature
           CPL
                                   ;invert it for active low led's
           MOV
                 P1,A
                                   ;display this temp
DSP2:
           MOV
                 RO, #TEMP2L
                                   ;get temp2 - low byte (80T)
           MOV
                 R4,#4
                                   ; shift right 4x for 5x temp, div 16
           CALL
                 TMTOC
                                   ;convert delay to degrees C \mathbf{x} 5
           JВ
                 P3.5,DSP1
                                   ;if select high, display temp1 above
           MOV
                 A, TEMP2L
                                   ;get temperature
           CPL
                                   ;invert it for active low led's
                 Α
           MOV
                 P1,A
                                   ; display this temp
; done
; wait for 600 ms and do it again
DSP1:
           MOV D3,#60
DLL1:
           MOV
                 D2,#100
DLL2:
           MOV
                 D1,#50
                                   ;inner loop
           DJNZ D1,DLLLP
DLLLP:
                                   ;loop 100 us
           DJNZ D2, DLL2
                                   ;loop 10 ms
           DJNZ D3,DLL1
                                   ;loop 600ms
           JMP
                 DOTMP
                                   ;loop forever
; *********************
; subroutines
;GET TEMP- main, capture timer0 to @r0 after pin low edge
           JB
                 IOPIN, GTTP
                                  ;wait for low- irq gets hangs
           MOV
                 A,TH0
                                   ;get high- quick
           MOV
                 B,TL0
                                   ;get low- quick
           CJNE A, THO, ROLL
                                   ; check rollover msb
           TMP
                 NOROL
                                   ;no
ROLL:
           MOV
                 A,TH0
                                   ;get high again
           VOM
                 B,TL0
                                   ; get low again
                                  ;stash msb
NOROL:
           MOV
                 @R0,A
           TNC
                 R0
                                   ;point next
           VOM
                 @R0.B
                                   ;stash lsb
WAITH:
           JNB
                 IOPIN, WAITH
                                   ; wait for low- irq gets hangs
           RET
; sub; converts uS to degrees c x 5, R4 is # of right shifts
TMTOC:
           CALL SHR0
                                   ;shift right
           DJNZ
                 R4,TMTOC
                                   ;loop til shifted= 5x
           MOV
                 A,@RO
                                   ;get x5 lsb
                                   ;ready for subb
           CLR
           SUBB
                A,#055H
                                  ;low byte of 273 x 5- offset
           MOV
                 @R0,A
                                   ;stash back
           DEC
                 R0
                                   ;point hi
           MOV
                 A,@R0
                                   ;get hi- prop carry
```

## リスト1. 8051のコード例(続き)

```
SUBB
                 A,#05H
                                      ;sub high of 273 \times 5- offset
                  @RO,A
            MOV
                                      ;stash back- degrees c x 5 in temp
            RET
                                      ; done
;shift right routine- "divide by 2" - point low on enter/exit
SHR0:
            DEC
                                      ;point high
            MOV
                  A,@R0
                                     ;get high
            CLR
                                     ;roll 0 into msbit
                  С
            RRC
                                      ;shift right
                  A
            MOV
                  @R0,A
                                      ;stash back
            INC
                  R0
                                      ;point low
            MOV
                  A,@R0
                                      ;get low- prop carry
            RRC
                                      ;shift right
            MOV
                  @R0,A
                                      ;stash back
                                      ;pointing at 1sb on exit
            RET
;short delay- 100 uS
            VOM
                  D1,#50
                                      ;~100 uS
DLYP1:
            DJNZ D1,D1LP
D1LP:
                                      ;delay- also entry
                                      ;return after .1 ms
            RET
            END
```

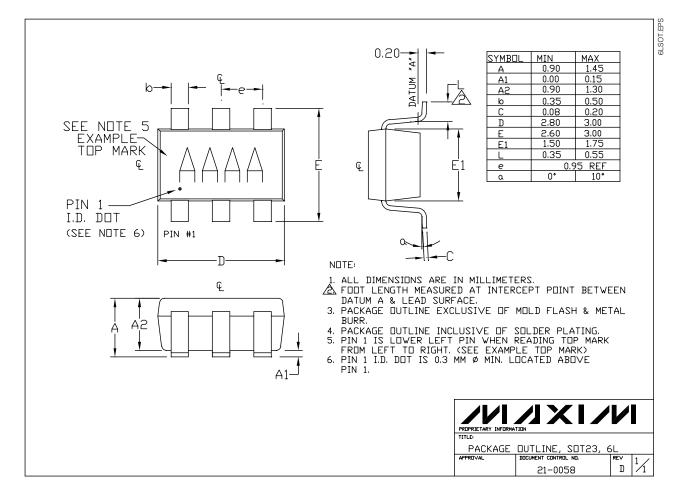
## ピン配置



### チップ情報

**TRANSISTOR COUNT: 302** 

パッケージ \_\_\_\_\_



**NOTES** 

**MAXIM** \_\_\_\_\_\_ 11

**NOTES** 

販売代理店

# マキシム・ジャパン株式会社

〒169-0051東京都新宿区西早稲田3-30-16(ホリゾン1ビル) TEL. (03)3232-6141 FAX. (03)3232-6149

マキシム社では全体がマキシム社製品で実現されている回路以外の回路の使用については責任を持ちません。回路特許ライセンスは明言されていません。マキシム社は随時予告なしに回路及び仕様を変更する権利を保留します。

12 \_\_\_\_\_Maxim Integrated Products, 120 San Gabriel Drive, Sunnyvale, CA 94086 408-737-7600