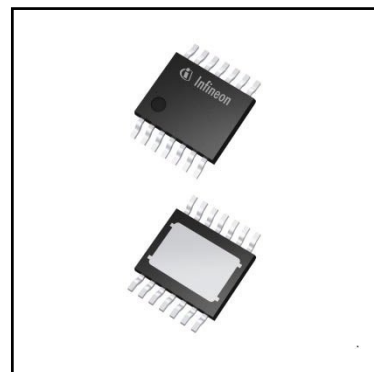


英飞凌TLD2252-2EP 汽车级40V 120 mA宽温度范围双通道高边驱动IC

英飞凌LITIX™ Basic+



特性

- 具有集成和保护的输出级（电流源）的双通道器件，经过成本优化，作为低成本电流源驱动 LED
- 针对后组合灯 (RCL) 中的低档头组合“stop”/“tail”函数进行了优化
- 不对称输出级可增强不同功能的亮度控制
- 高输出电流（高达 120 mA）
- 睡眠模式下的消耗电流非常低
- 当通道“关闭”时，输出泄漏极低
- 故障时低电平消耗电流
- 通过低电平功率电阻独立输出电流控制
- LITIX™ Companion 直接驱动支持额外的输出电流需求
- PWM 引擎支持高精度数字调光
- 智能故障管理：仅需一个外部电阻，即可让多达 16 个设备共享一个公共错误网络
- 反极性保护可减少外部器件的需求，并提升低电池/输入电压下的系统性能
- 过载保护
- 宽温度范围：-40°C < T_J < 150°C
- 通过外部小功率电阻控制输出电流
- 绿色产品：符合 RoHS 标准

潜在应用

- 每个功能采用复用和独立的LED，实现低成本“stop”/“tail”功能
- 转向灯
- 位置灯、雾灯、尾灯和侧标志灯
- 动画灯光功能，如流水转向和“欢迎/再见”功能
- 日行灯
- 内饰照明功能，如氛围灯（包括 RGB 颜色控制）、照明和仪表板照明
- 工业应用和仪器仪表的 LED 指示灯

本数据手册的原文使用英文撰写。为方便起见，英飞凌提供了译文；由于翻译过程中可能使用了自动化工具，英飞凌不保证译文的准确性。为确保准确性，请务必访问 infineon.com 参考最新的英文版本（控制文档）。

产品验证

适合汽车应用。产品依据AEC-Q100/101进行验证。

描述

LITIX™ Basic+ TLD2252-2EP是一款带有集成输出级的双通道高边驱动IC。它用于控制LED，电流高达120 mA。在典型的汽车应用中，若不考虑整体系统热性能的限制，该器件能够驱动每通道3个红光LED串联（总共6个LED），电流高达100 mA甚至更高。实际上，输出电流由外部电阻器或基准源控制，与负载和供电电压的变化无关。

表 1 产品概要

Parameter	Symbol	Values
Operating voltage	$V_{S(nom)}$	5.5 V ... 40 V
Maximum voltage	$V_{S(max)}$ $V_{OUT1/2(max)}$	40 V
Nominal output (load) currents	$I_{OUT1/2(nom)}$	50/100 mA (nominal) when using the automotive supply voltage range 8 V - 18 V. Currents up to $I_{OUT1/2(max)}$ are possible with low thermal resistance R_{thJA}
Maximum output (load) currents	$I_{OUT1/2(max)}$	60/120 mA depending on R_{thJA}
Current accuracy at $R_{SET} = 10\text{ k}\Omega$	K_{RTX}	300/600 $\pm 3.33\%$
Current consumption in sleep mode	$I_{S(sleep, typ)}$	0.1 μA
Maximum current consumption during fault	$I_{S(fault, ERRN)}$	850 μA or less when fault is detected from another device (disabled via ERRN) and all channels are deactivated (D-pin open)

Type	Package	Marking
TLD2252-2EP	PG-TSDSO-14	TLD2252

目录

1	框图	4
2	引脚配置	5
2.1	引脚分配	5
2.2	引脚定义和功能	5
3	产品一般特性	7
3.1	最大绝对额定值	7
3.2	工作范围	8
3.3	热阻抗	9
4	内部供电	10
4.1	描述	10
4.2	电气特性内部供电和 ENx 引脚	12
5	功率级	14
5.1	保护措施	14
5.1.1	热保护	14
5.1.2	电池防反接保护	15
5.2	通过 IN_SETx 引脚进行输出配置	15
5.2.1	IN_SETx 引脚	15
5.2.2	通过 R_{SET} 调整输出电流	15
5.2.3	通过 IN_SETx 进行输出控制	16
5.2.4	器件故障管理时，IN_SETx 引脚的行为	17
5.2.5	时序图	17
5.3	功率级电气特性	18
5.4	用于输出设置 IN_SETx 和 PWMI 引脚的电气特性	20
6	负载诊断	21
6.1	通过 ERRN 和 D 引脚进行错误管理	21
6.1.1	ERRN 引脚	21
6.1.2	D 引脚	23
6.2	过温 (OT)、负载开路 (OL) 与 OUTx 短接到 GND (SC)	24
6.2.1	故障管理 (D 引脚开路或用电容器连接至 GND)	24
6.2.2	故障管理 (D 引脚连接至 GND)	27
6.3	电气特性：负载诊断和过载管理	30
7	PWM 控制 (数字调光)	32
7.1	PWM 单元	32
7.2	PWMI 直接控制	33
7.3	时序图	34
7.4	电气特性 PWM 引擎	34
8	应用信息	37
9	封装外形尺寸	38
10	修订记录	39

框图

1 框图

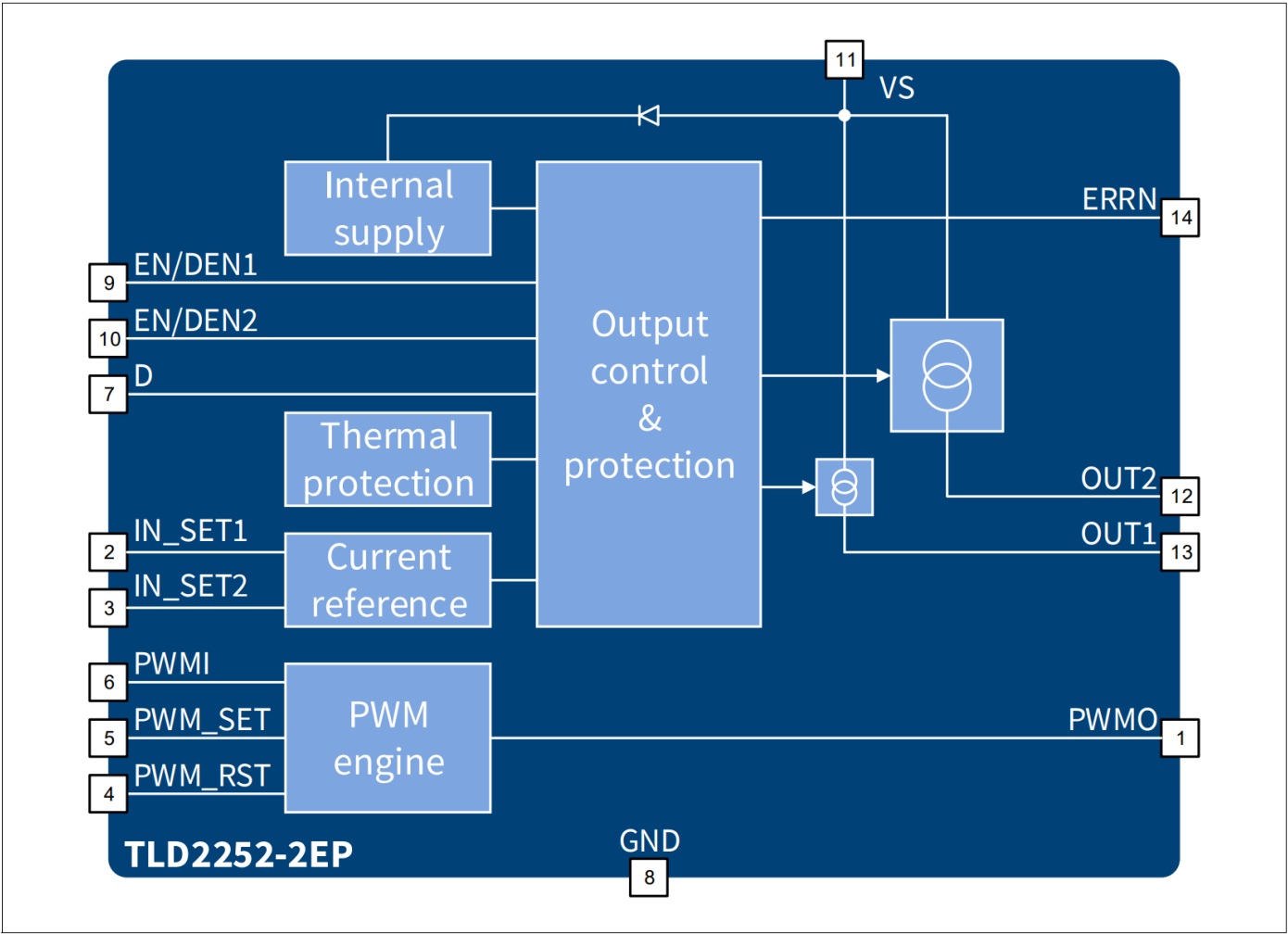


图 1 框图

引脚配置

2 引脚配置

2.1 引脚分配

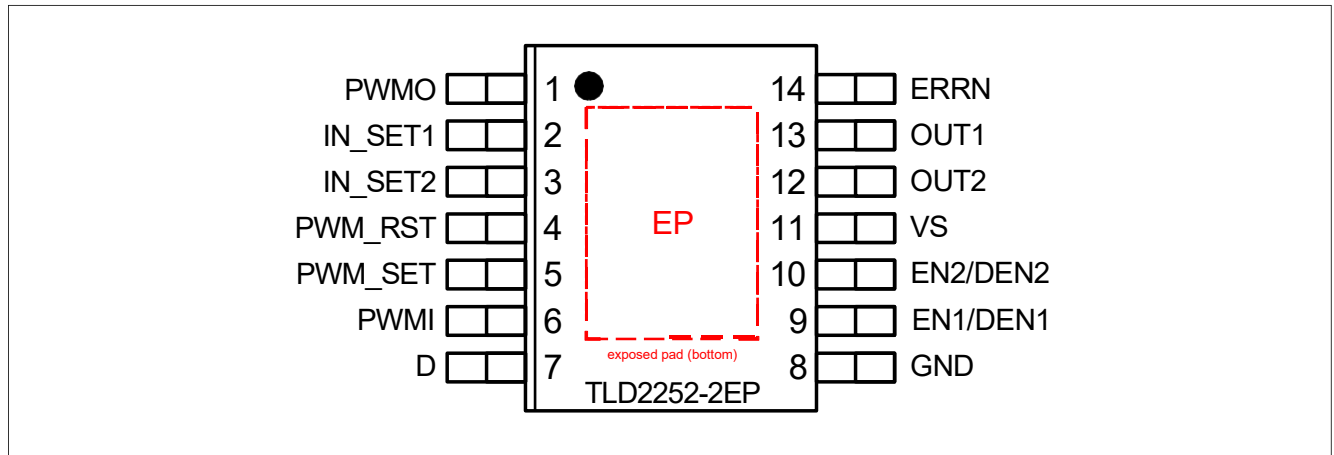


图2 引脚配置

2.2 引脚定义和功能

Pin	Symbol	Function
11	VS	Supply voltage; Connected to battery or supply control switch, with EMC filter
8	GND	Ground; Signal ground
2	IN_SET1	Control input for OUT1 channel; Connect to a low power resistor to adjust OUT1 output current. Alternatively, a different current reference (i.e. the OUT_SET of another LITIX™ Basic+ LED Driver) may be connected
3	IN_SET2	Control input for OUT2 channel; Connect to a low power resistor to adjust OUT2 output current. Alternatively, a different current reference (i.e. the OUT_SET of another LITIX™ Basic+ LED Driver) may be connected
6	PWMI	PWM input; Connect to an external PWM controller or a ceramic capacitor (when internal PWM engine is intended to be used). If not used, connect to GND
1	PWMO	PWM output; Buffered PWMI logic state. Used to drive additional devices with same timing as PWMI. If not used, leave the pin open
4	PWM_RST	PWM duty cycle reset input; Connect to a low power resistor to adjust PWM frequency and duty cycle. If the internal PWM engine is not used (direct PWMI drive) it should be left open
5	PWM_SET	PWM duty cycle set input; Connect to a low power resistor to adjust PWM frequency and duty cycle. If the internal PWM engine is not used (direct PWMI drive) it should be left open
7	D	Disable/delay error input; Connect to a capacitor, leave open or connect to GND, depending on the required diagnosis management (see Chapter 6 for further details)

引脚配置

Pin	Symbol	Function
14	ERRN	ERROR flag I/O; Open drain, active low. Connect to a pull-up resistor
9	EN1/DEN1	Channel 1 output enable and diagnosis control input; Connect to a control input (i.e. to VS via a resistor divider or a Zener diode) to enable OUT1 control and Diagnosis
10	EN2/DEN2	Channel 2 output enable and diagnosis control input; Connect to a control input (i.e. to VS via a resistor divider or a Zener diode) to enable OUT2 control and Diagnosis
13	OUT1	Channel 1 output pin; Connect to the target load
12	OUT2	Channel 2 output pin; Connect to the target load
Exposed Pad	EP	Exposed Pad; Connected to GND-pin in application

产品一般特性

3 产品一般特性

3.1 最大绝对额定值

表 2 最大绝对额定值¹⁾

$T_J = -40^{\circ}\text{C}$ 至 $+150^{\circ}\text{C}$; $R_{IN_SETx} = 10\text{ k}\Omega$; 所有电压均相对于 GND, 正向电流流入输入和 I/O 引脚, 正向电流从输出引脚流出 (除非另有说明)

Parameter	Symbol	Values			Unit	Note or Test Condition	Number
		Min.	Typ.	Max.			
Voltage							
Supply voltage	V_S	-18	–	40	V	–	P_4.1.1
EN/DENx voltages	$V_{\text{EN/DENx}}$	-18	–	40	V	–	P_4.1.3
EN/DENx voltages related to V_S : $V_{\text{EN/DENx}} - V_S$	$V_{\text{EN/DENx}(V_S)}$	-40	–	18	V	–	P_4.1.4
EN/DENx voltages related to V_{OUTx} : $V_{\text{EN/DENx}} - V_{\text{OUTx}}$	$V_{\text{EN/DENx}(V_{\text{OUTx}})}$	-18	–	40	V	–	P_4.1.5
Output voltages	V_{OUTx}	-1	–	40	V	–	P_4.1.10
Output voltages related to V_S : $V_S - V_{\text{OUTx}}$	$V_{\text{OUTx}(V_S)}$	-18	–	40	V	–	P_4.1.11
IN_SETx voltages	$V_{\text{IN_SETx}}$	-0.3	–	6	V	–	P_4.1.12
PWMI voltage	V_{PWMI}	-0.3	–	6	V	–	P_4.1.14
PWMO voltage	V_{PWMO}	-0.3	–	6	V	–	P_4.1.15
PWM_RST voltage	$V_{\text{PWM_RST}}$	-0.3	–	6	V	–	P_4.1.16
PWM_SET voltage	$V_{\text{PWM_SET}}$	-0.3	–	6	V	–	P_4.1.17
ERRN voltage	V_{ERRN}	-0.3	–	40	V	–	P_4.1.18
D Voltage	V_D	-0.3	–	6	V	–	P_4.1.19
Current							
Output current (Output channel OUT1)	I_{OUT1}	0	–	70	mA	–	P_4.1.24
Output current (Output channel OUT2)	I_{OUT2}	0	–	130	mA	–	P_4.1.25
PWMI current	I_{PWMI}	-0.5	–	0.5	mA	–	P_4.1.26
PWMO current	I_{PWMO}	-2	–	2	mA	–	P_4.1.27
PWM_RST current	$I_{\text{PWM_RST}}$	0	–	300	μA	–	P_4.1.28
PWM_SET current	$I_{\text{PWM_SET}}$	0	–	300	μA	–	P_4.1.29
IN_SETx currents	$I_{\text{IN_SETx}}$	0	–	300	μA	–	P_4.1.30
D current	I_D	-0.5	–	0.5	mA	–	P_4.1.31
Temperature							
Junction temperature	T_J	-40	–	150	°C	–	P_4.1.33
Storage temperature	T_{stg}	-55	–	150	°C	–	P_4.1.34

产品一般特性

表 2 最大绝对额定值¹⁾ (续)

$T_J = -40^{\circ}\text{C}$ 至 $+150^{\circ}\text{C}$; $R_{IN_SETx} = 10\text{ k}\Omega$; 所有电压均相对于 GND, 正向电流流入输入和 I/O 引脚, 正向电流从输出引脚流出 (除非另有说明)

Parameter	Symbol	Values			Unit	Note or Test Condition	Number
		Min.	Typ.	Max.			
ESD susceptibility							
ESD susceptibility all pins to GND	V _{ESD}	-2	–	2	kV	HBM ²⁾	P_4.1.36
ESD susceptibility all pins to GND	V _{ESD}	-500	–	500	V	CDM ³⁾	P_4.1.37
ESD susceptibility Pin 1, 7, 8, 14 (corner pins) to GND	V _{ESD1,7,8,14}	-750	–	750	V	CDM ³⁾	P_4.1.38

1) 不在生产测试范围内, 按设计规格

2) ESD 耐受性基于符合 HBM ANSI/ESDA/JEDEC JS-001 的 (1.5 k Ω , 100 pF)

3) ESD 耐受性, 带电器件模型“CDM”, 符合 JEDEC JESD22-C101

注:

1. 超过此处所列的压力可能会对器件造成永久性损坏。长时间暴露在绝对最大额定值条件下可能会影响器件的可靠性。
2. 集成保护功能, 确保 C 不会在数据手册所述故障条件下损坏。故障情况指的是“超出”正常工作范围的工况。虽然集成了保护功能, 但不代表可以在异常工况下连续重复地运行器件。

3.2 工作范围

表 3 工作范围

Parameter	Symbol	Values			Unit	Note or Test Condition	Number
		Min.	Typ.	Max.			
Voltage range for normal operation	$V_{S(nom)}$	5.5	–	18	V	–	P_4.2.1
Extended supply voltage for functional range	$V_{S(ext)}$	$V_{SUV(ON)}$	–	40	V	–	P_4.2.2
Junction temperature	T_J	-40	–	150	$^{\circ}\text{C}$	–	P_4.2.4

注: 在正常工作范围内, IC 按照电路说明中的描述正常工作。在扩展工作范围内, 参数可能会出现偏差。电气特性是在电气特性表中注明的条件指定的。

产品一般特性

3.3 热阻抗

注： 此热学数据是根据JEDEC JESD51 标准生成的。欲了解更多信息，请访问 www.jedec.org。

表4 热阻抗¹⁾

Parameter	Symbol	Values			Unit	Note or Test Condition	Number
		Min.	Typ.	Max.			
Junction to Case	R_{thJC}	–	–	10	K/W	¹⁾²⁾	P_4.3.1
Junction to Ambient 1s0p board	R_{thJA1}	– –	61 56	– –	K/W	¹⁾³⁾ $T_A = 85^\circ\text{C}$ $T_A = 135^\circ\text{C}$	P_4.3.3
Junction to Ambient 2s2p board	R_{thJA2}	– –	45 43	– –	K/W	¹⁾⁴⁾ $T_A = 85^\circ\text{C}$ $T_A = 135^\circ\text{C}$	P_4.3.4

1) 不在生产测试范围内，按设计规格

2) 指定的 R_{thJC} 值是在自然对流冷板测试条件下模拟计算的（所有引脚和裸露焊盘温度与环境温度一致）。 $T_A = 85^\circ\text{C}$ 。总功率耗散 = 1.5 W

3) 指定的 R_{thJA} 值按照Jedec JESD51-3标准在 FR4 1s0p 板上自然对流条件下测量的。产品（芯片+封装）在 76.2×114.3×1.5 mm的板上进行了模拟，板上有70 μm的铜层，300 mm²的冷却面积。总功率耗散为 1.5 W，静态且均匀地分布在所有功率阶段。

4) 指定的 R_{thJA} 值按照Jedec JESD51-5和JESD51-7标准，在FR4 2s2p板上自然对流条件下测量。产品（芯片+封装）在76.2 × 114.3 × 1.5 mm的板上进行了模拟，板上有2层内铜层（2 × 70 μm Cu, 2 × 35 μm Cu）。在适用情况下，裸露焊盘下的热通孔阵列与第一层内铜层接触。总耗散功率为1.5 W，静态和均匀分布在所有功率阶段上。

内部供电

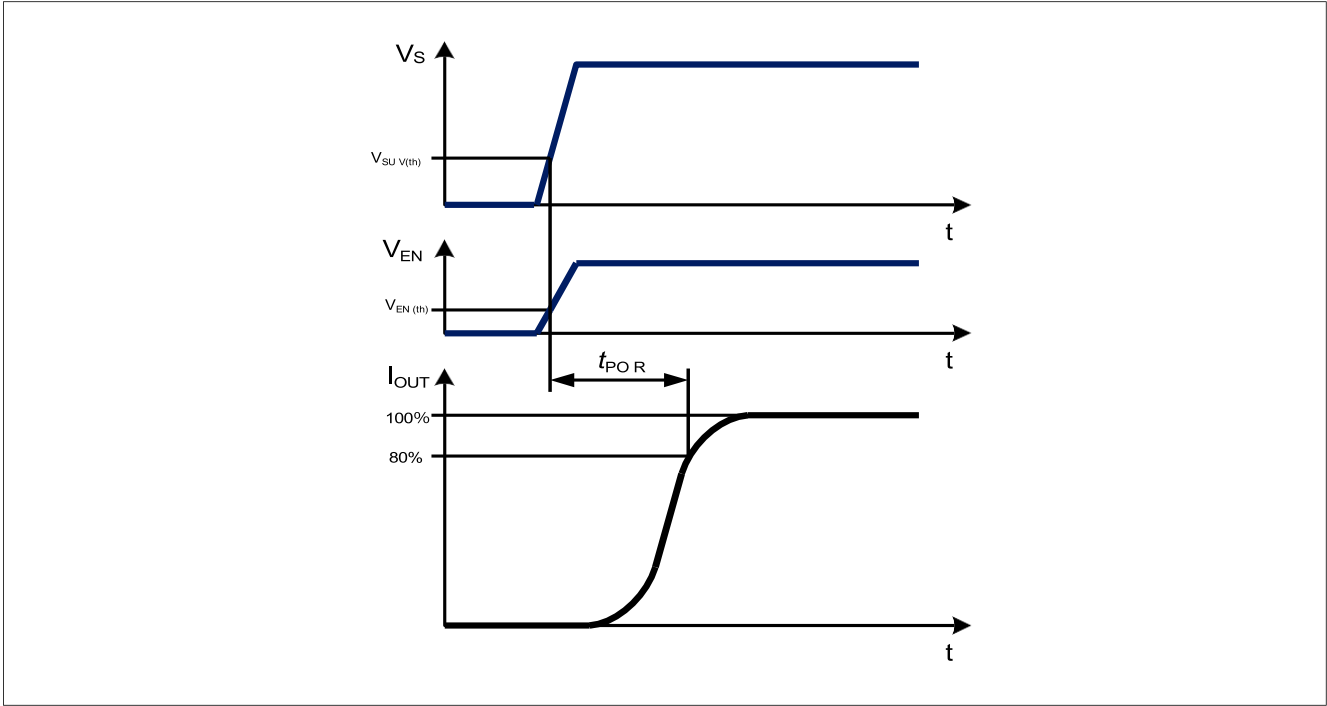


图 4 上电复位时序图

内部供电

4.2 电气特性内部供电和 ENx 引脚

表 5 电气特性：内部供电和 ENx 引脚

$T_J = -40^{\circ}\text{C}$ 至 $+150^{\circ}\text{C}$; $V_S = 5.5\text{ V}$ 至 18 V ; $R_{IN_SETx} = 10\text{ k}\Omega$; 所有电压相对于 GND, 正向电流流入输入和 I/O 引脚, 正向电流从输出引脚流出 (除非另有说明)

Parameter	Symbol	Values			Unit	Note or Test Condition	Number
		Min.	Typ.	Max.			
Current consumption, sleep mode	$I_{S(\text{sleep})}$	–	0.1	2	μA	¹⁾ $V_{ENx} = 0\text{ V}$ $T_J < 85^{\circ}\text{C}$ $V_S = 18\text{ V}$ $V_{OUTx} = 3.6\text{ V}$	P_5.2.1
Current consumption, active mode (no fault)	$I_{S(\text{active})}$	–	1.5	3	mA	$V_{ENx} = 5.5\text{ V}$ $I_{IN_SETx} = 0$ $\mu\text{A } T_J < 105^{\circ}\text{C}$ $V_S = 18\text{ V}$ $V_{OUTx} = 3.6\text{ V}$ $I_{PWM_SET} = I_{PWM_RST} = 100\text{ }\mu\text{A}$	P_5.2.3
Current consumption during fault condition triggered from another device sharing ERRN bus (all channels deactivated)	$I_{S(\text{fault, ERRN})}$	–	–	850	μA	$V_{ENx} = 5.5\text{ V}$ $T_J < 105^{\circ}\text{C}$ $V_S = 18\text{ V}$ $V_{ERRN} = 0\text{ V}$ $V_{OUTx} = 3.6\text{ V}$ D open	P_5.2.4
Current consumption during fault condition (all channels deactivated)	$I_{S(\text{fault, OUT})}$	–	–	1.25	mA	$V_{ENx} = 5.5\text{ V}$ $T_J < 105^{\circ}\text{C}$ $V_S = 18\text{ V}$ $V_{OUT1} = 0\text{ V}$ V_{OUT2} D open	P_5.2.16

Supply thresholds

Required supply voltage for output activation	$V_{SUV(\text{ON})}$	–	–	5.5	V	$V_{ENx} = V_S$ $V_{OUTx} = 3\text{ V}$ $R_{IN_SETx} = 6.8\text{ k}\Omega$ $I_{OUTx} > 50\%$ $I_{OUTx(\text{nom})}$	P_5.2.5
Required supply voltage for output deactivation	$V_{SUV(\text{OFF})}$	4.5	–	–	V	$V_{ENx} = V_S$ $V_{OUTx} = 3\text{ V}$ $R_{IN_SETx} = 6.8\text{ k}\Omega$ $I_{OUTx} < 50\%$ $I_{OUTx(\text{nom})}$	P_5.2.6
Supply voltage activation hysteresis: $V_{SUV(\text{ON})} - V_{SUV(\text{OFF})}$	$V_{SUV(\text{hys})}$	–	200	–	mV	¹⁾ $V_{ENx} > V_{EN(\text{th})}$	P_5.2.8

内部供电

表 5 电气特性：内部供电和 ENx 引脚（续）

$T_J = -40^{\circ}\text{C}$ 至 $+150^{\circ}\text{C}$; $V_S = 5.5\text{ V}$ 至 18 V ; $R_{IN_SETx} = 10\text{ k}\Omega$; 所有电压相对于 GND, 正向电流流入输入和 I/O 引脚, 正向电流从输出引脚流出 (除非另有说明)

Parameter	Symbol	Values			Unit	Note or Test Condition	Number
		Min.	Typ.	Max.			
EN pins							
ENx output enable threshold	$V_{\text{ENx(th)}}$	1.4	1.65	1.8	V	$V_{\text{S}} = 5.5\text{ V}$ $V_{\text{PS}} = 2\text{ V}$ $R_{\text{IN_SETx}} = 6.8\text{ k}\Omega$ $I_{\text{OUTx}} = 50\%$ $I_{\text{OUTx(nom)}}$	P_5.2.9
DENx diagnosis enable threshold	$V_{\text{DENx(th)}}$	2.4	2.5	2.7	V	$V_{\text{S}} = 5.5\text{ V}$	P_5.2.11
DENx diagnosis enable hysteresis	$V_{\text{DENx(hys)}}$	–	120	–	mV	¹⁾ $R_{\text{IN_SETx}} = 6.8\text{ k}\Omega$	P_5.2.12
EN/DENx pull-down current	$I_{\text{EN/DENx(PD)}}$	–	–	15	μA	¹⁾ $V_{\text{S}} > 8\text{ V}$ $V_{\text{EN/DENx}} = 2.8\text{ V}$	P_5.2.17
EN/DENx pull-down current	$I_{\text{EN/DENx(PD)}}$	–	–	35	μA	¹⁾ $V_{\text{S}} > 8\text{ V}$ $V_{\text{EN/DENx}} = 5.5\text{ V}$	P_5.2.14
EN/DENx pull-down current	$I_{\text{EN/DENx(PD)}}$	–	–	150	μA	¹⁾ $V_{\text{S}} > 8\text{ V}$ $V_{\text{EN/DENx}} = V_{\text{S}}$	P_5.2.15
Timing							
Power on reset delay time	t_{POR}	–	–	25	μs	¹⁾ V_{S} rising from 0 V to 13.5 V $V_{\text{OUTx}} = 3.6\text{ V}$ $R_{\text{IN_SETx}} = 6.8\text{ k}\Omega$ $I_{\text{OUTx}} = 80\%$ $I_{\text{OUTx(nom)}}$	P_5.2.13

1) 无需经过生产测试, 由设计指定。

功率级

5 功率级

两个输出级为高边电流源，输出电流高达 60/120mA。在关闭状态下，输出级的漏电流被最小化，以防止LED发出微弱的光。

最大输出电流受限于耗散功率和使用的 PCB 散热面积。

对于一个工作的输出电流控制环路，供电和输出电压需要基于以下参数考虑：

- 电流控制所需供电电压 $V_{S(CC)}$
- 电流控制期间输出级的电压降 $V_{PSx(CC)}$
- 电流控制所需的输出电压 $V_{OUTx(CC)}$

5.1 保护措施

该器件具有内置的保护功能，用于防止在本数据手册中描述的故障条件下IC受到损坏。故障情况指的是“超出”正常工作范围的工况。保护功能不是为了连续重复的操作而设计的。

5.1.1 热保护

器件中集成了热保护电路。它是通过监控输出级的温度来实现的。

一旦结温超过过温阈值 T_{JSD} ，两个通道的输出电流都会被禁用，并且（假设 D 引脚保持开路或电容连接到 GND）IN_SETx 引脚会进入弱下拉状态，电流消耗为 $I_{IN_SETx(fault)}$ 。如果结温冷却至 $T_{JSD} - T_{J(hys)}$ 以下，IN_SET 引脚会再次升至 $V_{IN_SETx(ref)}$ （在额外的时间 $t_{IN_SETx(del)}$ 内），因此输出电流再次上升（参见第 6 章有关故障管理的详细描述）。

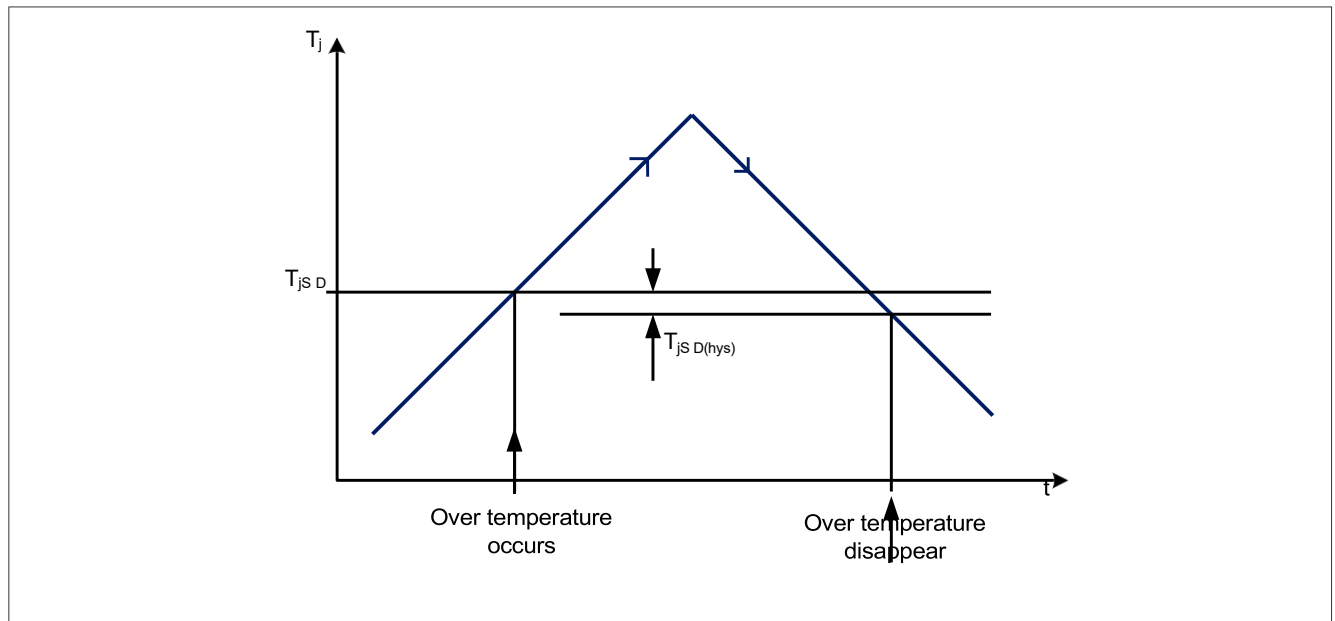


图5 过温关断自动重启阈值

只要器件保持过热条件，ERRN 引脚就保持低电平。

功率级

5.1.2 电池防反接保护

该器件具有集成的电池反接保护功能。这一特性可以保护驱动IC本身，也可能保护连接的LED。输出反向电流受电池防反接保护限制为 $I_{OUTx(REV)}$ 。

5.2 通过 IN_SETx 引脚进行输出配置

输出电流可以通过 IN_SETx 和引脚定义。

5.2.1 IN_SETx 引脚

IN_SETx 引脚是一个多功能引脚，用于输出电流定义和输入控制。

通过定义 IN_SETx 电流可以进行输出电流的定义和模拟调光控制。

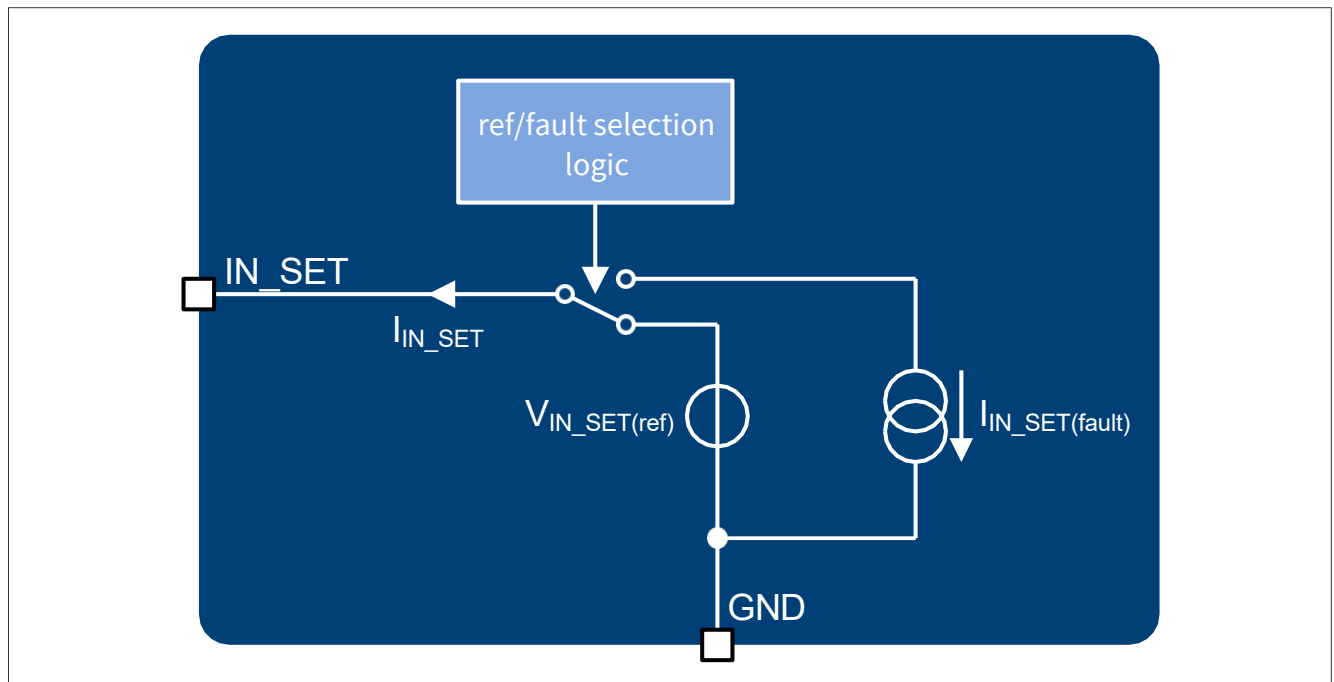


图6 IN_SETx 引脚框图

5.2.2 通过 R_{SETx} 调整输出电流

通过在 IN_SETx 引脚和接地之间连接一个小功率电阻（ R_{SETx} ），可以定义通道的输出电流。电阻的尺寸可以使用以下公式确定：

$$I_{OUTx} = k \cdot I_{IN_SETx} = k \cdot V_{IN_SETx(ref)} / R_{SETx} \quad (5.1)$$

系数 k_x （定义为比率 I_{OUTx}/I_{IN_SETx} ）可参见图7。

通过 R_{SETx} 的电流由电阻本身和基准电压 $V_{IN_SETx(ref)}$ 定义，基准电压 $V_{IN_SETx(ref)}$ 是在器件供电且通道启用时施加到 IN_SETx 引脚的。

功率级

5.2.3 通过 IN_SETx 进行输出控制

IN_SETx 引脚可以通过 R_{SETx} 连接到微处理器的开漏输出，或者连接到外部 NMOS 晶体管，如图9所示，该信号可用来关闭IC的相关输出级。

需要最小 IN_SETx 电流为 $I_{IN_SETx(Act)}$ 才能打开输出级。此特性是为了防止因 IN_SETn 引脚上的漏电流而导致 LED 发光，参见图7了解详情。

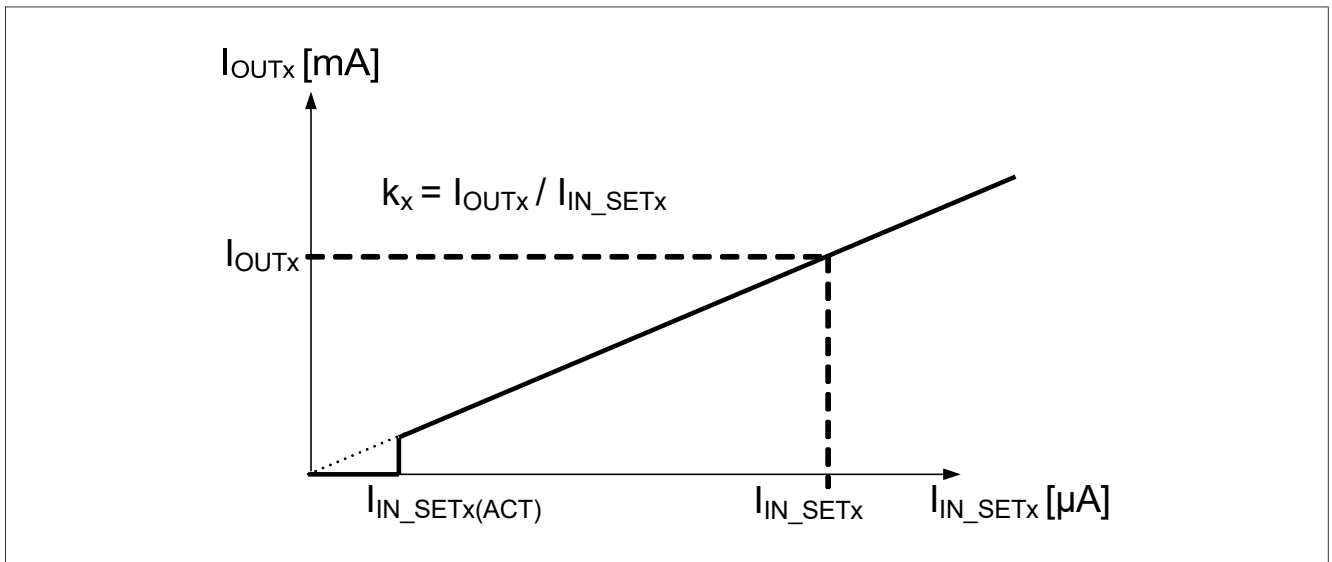


图 7 I_{OUTx} 与 I_{IN_SETx}

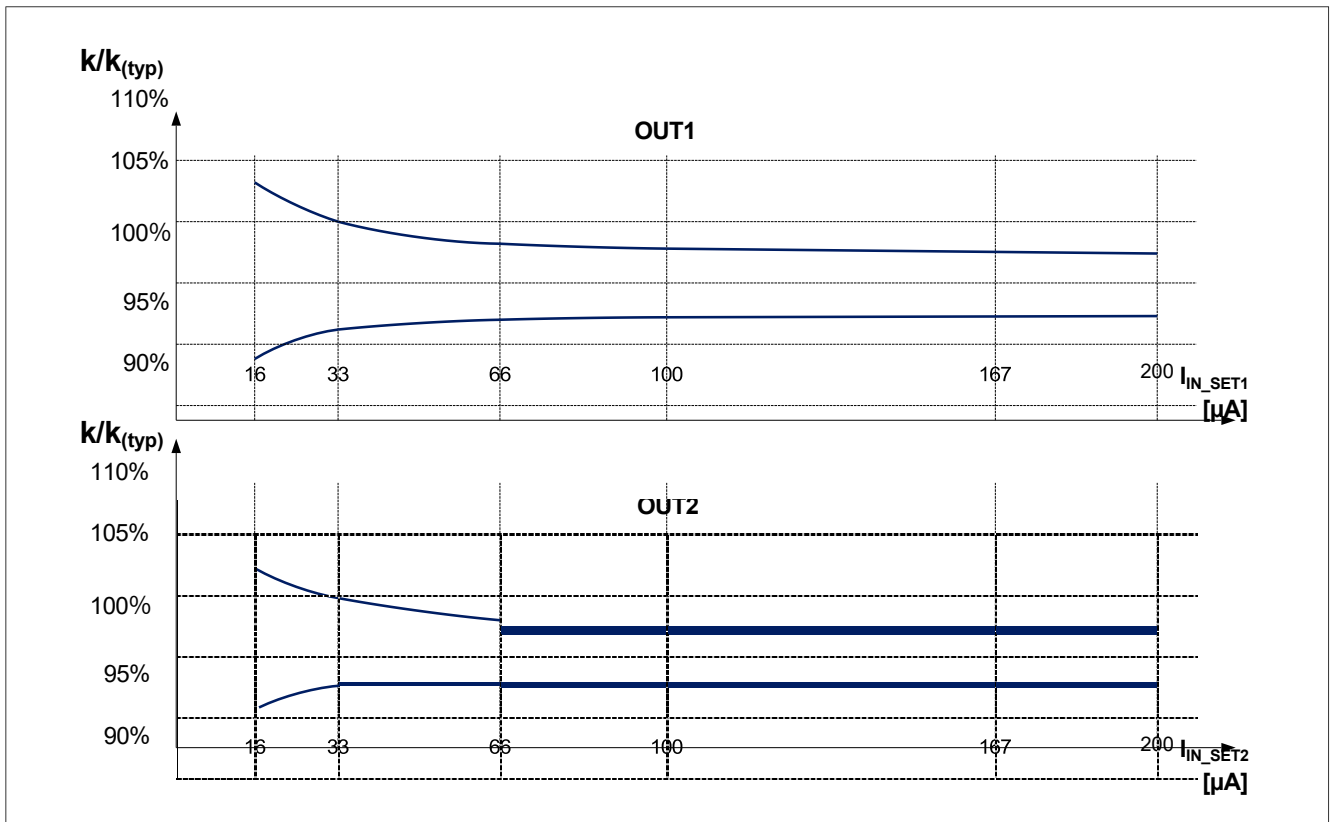
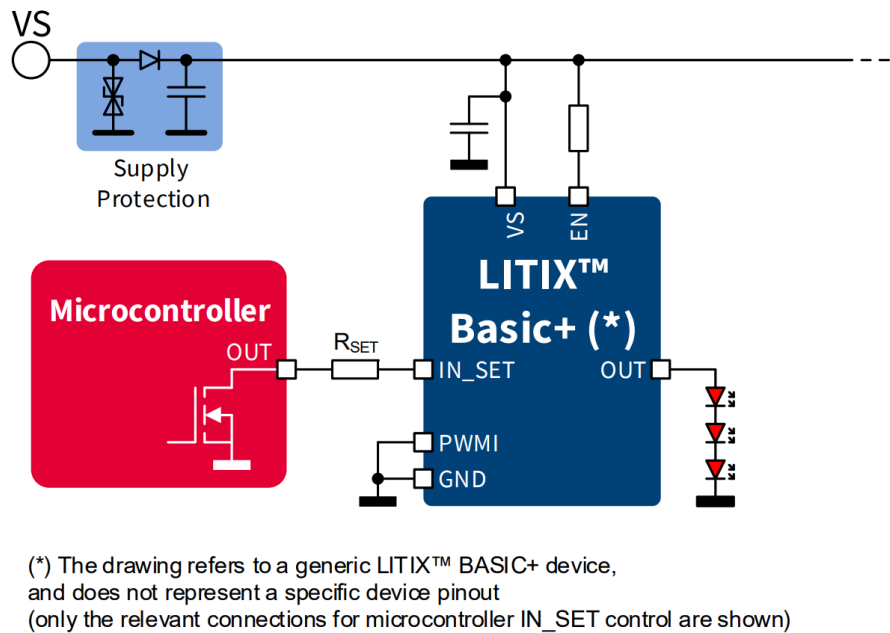


图 8 $T_j = 25^\circ\text{C}$ 时的典型输出电流精度 I_{OUT} / I_{IN_SE}

功率级



(*) The drawing refers to a generic LITIX™ BASIC+ device, and does not represent a specific device pinout (only the relevant connections for microcontroller IN_SET control are shown)

图 9 通过 IN_SET 引脚和开漏级输出进行输出控制（简化图）

5.2.4 器件故障管理时，IN_SETx 引脚的行为

如果 IN_SETx 引脚控制的通道出现故障条件，一旦 D 引脚达到高电平阈值 $V_{D(th)}$ ，IN_SETx 引脚的电流就会降低至 $I_{IN_SETx(fault)}$ ，以尽量减少故障条件下整个器件的消耗电流（详细描述参见第6章：负载诊断）。

5.2.5 时序图

在下图中（图10）显示出输入对输出激活延迟的影响。

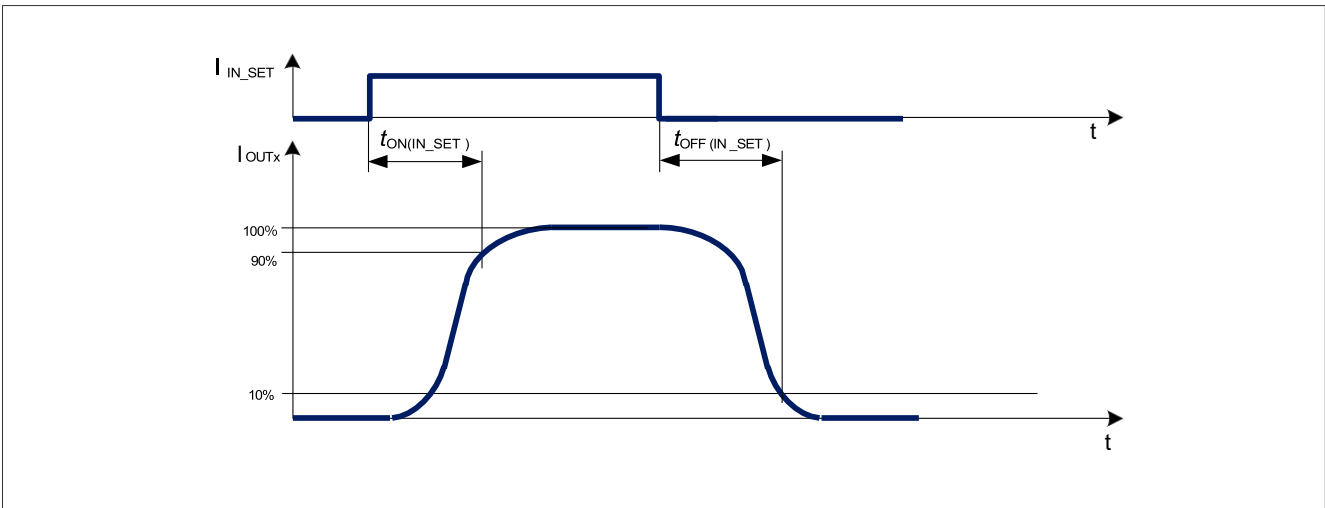


图10 IN_SET开启和关闭延迟时序图

功率级

5.3 功率级电气特性

表 6 电气特性：功率级

$T_J = -40^{\circ}\text{C}$ 至 $+150^{\circ}\text{C}$; $V_S = 5.5\text{ V}$ 至 18 V ; $R_{IN_SETx} = 10\text{ k}\Omega$; 所有电压相对于 GND, 正向电流流入输入和 I/O 引脚, 正向电流从输出引脚流出 (除非另有说明)

Parameter	Symbol	Values			Unit	Note or Test Condition	Number
		Min.	Typ.	Max.			
Output leakage currents	$I_{OUTx(Leak)}$	–	–	3	μA	¹⁾ $V_{ENx} = 5.5\text{ V}$ $I_{IN_SETx} = 0\text{ }\mu\text{A}$ $V_{OUTx} = 2.5\text{ V}$ $T_J = 85^{\circ}\text{C}$	P_6.5.1
Output leakage currents	$I_{OUTx(Leak)}$	–	–	7	μA	¹⁾ $V_{ENx} = 5.5\text{ V}$ $I_{IN_SETx} = 0\text{ }\mu\text{A}$ $V_{OUTx} = 2.5\text{ V}$ $T_J = 150^{\circ}\text{C}$	P_6.5.59
Reverse output currents	$I_{OUTx(rev)}$	–	–	3	μA	¹⁾ $V_{ENx} = V_{sx}$ $V_{sx} = -18\text{ V}$ Output load: LED with break down voltage $< -0.6\text{ V}$	P_6.5.2

Output current accuracy

Output current accuracy	K_{RT1}	290	300	310	–	¹⁾ $T_J = 25^{\circ}\text{C}$ $V_S = 12.8\text{ V}$ $V_{PS1} = 2\text{ V}$ $I_{IN_SET1} = 100\text{ }\mu\text{A}$	P_6.5.16
Output current accuracy	K_{LT1}	285	300	315	–	¹⁾ $T_J = 25... 150^{\circ}\text{C}$ $V_S = 8... 18\text{ V}$ V_{PS1} $= 2\text{ V}$ $I_{IN_SET1} = 100\text{ }\mu\text{A}$	P_6.5.17
Output current accuracy	K_{ALL1}	282	300	318	–	¹⁾ $T_J = -40... 150^{\circ}\text{C}$ $V_S = 8... 18\text{ V}$ $V_{PS1} = 2\text{ V}$ $I_{IN_SET1} = 100\text{ }\mu\text{A}$	P_6.5.18
Output current accuracy	K_{RT2}	580	600	620	–	¹⁾ $T_J = 25^{\circ}\text{C}$ $V_S = 12.8\text{ V}$ $V_{PS2} = 2\text{ V}$ $I_{IN_SET2} = 66\text{ }\mu\text{A}$	P_6.5.21
Output current accuracy	K_{LT2}	570	600	630	–	¹⁾ $T_J = 25... 150^{\circ}\text{C}$ $V_S = 8... 18\text{ V}$ V_{PS2} $= 2\text{ V}$ $I_{IN_SET2} = 66\text{ }\mu\text{A}$	P_6.5.22
Output current accuracy	K_{ALL2}	564	600	636	–	¹⁾ $T_J = -40... 150^{\circ}\text{C}$ $V_S = 8... 18\text{ V}$ $V_{PS1} = 2\text{ V}$ $I_{IN_SET1} = 66\text{ }\mu\text{A}$	P_6.5.23

功率级

表 6 电气特性：功率级（续）

$T_J = -40^\circ\text{C}$ 至 $+150^\circ\text{C}$; $V_S = 5.5\text{ V}$ 至 18 V ; $R_{IN_SETx} = 10\text{ k}\Omega$; 所有电压相对于 GND, 正向电流流入输入和 I/O 引脚, 正向电流从输出引脚流出 (除非另有说明)

Parameter	Symbol	Values			Unit	Note or Test Condition	Number
		Min.	Typ.	Max.			
Required voltage drop during current control $V_{PSx(CC)} = V_S - V_{OUTx}$	$V_{PSx(CC)}$	1.0	–	–	V	²⁾ $V_S = 8 \dots 18\text{ V}$ $I_{OUTx} > 90\%$ of $K_{x(typ)} * I_{IN_SETx}$	P_6.5.36
Required voltage drop during current control $V_{PSx(CC)} = V_S - V_{OUTx}$	$V_{PSx(CC)}$	0.65	–	–	V	²⁾ $V_S = 8 \dots 18\text{ V}$ $I_{IN_SETx} = 133\text{ }\mu\text{A}$ $I_{OUTx} > 90\%$ of $K_{x(typ)} * I_{IN_SETx}$ $T_J = -40^\circ\text{C}$	P_6.5.37
Required voltage drop during current control $V_{PSx(CC)} = V_S - V_{OUTx}$	$V_{PSx(CC)}$	0.75	–	–	V	²⁾ $V_S = 8 \dots 18\text{ V}$ $I_{IN_SETx} = 133\text{ }\mu\text{A}$ $I_{OUTx} > 90\%$ of $K_{x(typ)} * I_{IN_SETx}$ $T_J = 25^\circ\text{C}$	P_6.5.38
Required voltage drop during current control $V_{PSx(CC)} = V_S - V_{OUTx}$	$V_{PSx(CC)}$	0.85	–	–	V	²⁾ $V_S = 8 \dots 18\text{ V}$ $I_{IN_SETx} = 133\text{ }\mu\text{A}$ $I_{OUTx} > 90\%$ of $K_{x(typ)} * I_{IN_SETx}$ $T_J = 150^\circ\text{C}$	P_6.5.39
Required supply voltage for current control	$V_{S(CC)}$	5.5	–	–	V	$V_{EN} = 5.5\text{ V}$ $V_{OUTx} = 3\text{ V}$ $R_{IN_SETx} = 6.8\text{ k}\Omega$ $I_{OUTx} > 90\%$ of $K_x * I_{IN_SETx}$	P_6.5.40
Required output voltage for current control	$V_{OUTx(CC)}$	1.4	–	–	V	$V_S = 8 \dots 18\text{ V}$ $I_{OUTx} > 90\%$ of $K_x * I_{IN_SETx}$	P_6.5.41
Overtemperature shutdown threshold	T_{JSD}	150	175	190	$^\circ\text{C}$	¹⁾	P_6.5.42
Overtemperature hysteresis	$T_{J(hys)}$	–	10	–	$^\circ\text{C}$	¹⁾	P_6.5.43

1) 未经过生产测试, 由设计指定。

2) 在这些测试条件中, 参数 $K_{x(typ)}$ 代表输出电流精度的典型值。

功率级

5.4 用于输出设置IN_SETx 和 PWMI 引脚的电气特性

表 7 电气特性：IN_SETx 和 PWMI 引脚

$T_J = -40^{\circ}\text{C}$ 至 $+150^{\circ}\text{C}$; $V_S = 5.5\text{ V}$ 至 18 V ; $R_{IN_SETx} = 10\text{ k}\Omega$; 所有电压相对于 GND, 正向电流流入输入和 I/O 引脚, 正向电流从输出引脚流出 (除非另有说明)

Parameter	Symbol	Values			Unit	Note or Test Condition	Number
		Min.	Typ.	Max.			
IN_SETx reference voltage	$V_{IN_SETx(ref)}$	1.195	1.22	1.245	V	¹⁾ $V_{ENx} = 5.5\text{ V}$ $T_J = 25^{\circ}\text{C}$	P_6.6.1
IN_SETx reference voltage	$V_{IN_SETx(ref)}$	1.184	1.22	1.256	V	¹⁾ $V_{ENx} = 5.5\text{ V}$	P_6.6.17
IN_SETx output activation current	$I_{IN_SETx(ACT)}$	–	–	15	μA	$V_{ENx} = 5.5\text{ V}$ $V_{PSx} = 3\text{ V}$ $I_{OUTx} > 50\%$ of $K_{x(typ)} * I_{IN_SETx}$	P_6.6.2

Timing

IN_SETx turn on time	$t_{ON(IN_SETx)}$	–	–	20	μs	¹⁾²⁾ $V_S = 13.5\text{ V}$ $V_{PSx} = 4\text{ V}$ I_{IN_SETx} rising from 0 to $180\text{ }\mu\text{A}$ $I_{OUTx} = 90\%$ of $K_x * I_{IN_SETx}$	P_6.6.8
IN_SETx turn off time	$t_{OFF(IN_SETx)}$	–	–	10	μs	¹⁾²⁾ $V_S = 13.5\text{ V}$ $V_{PSx} = 4\text{ V}$ I_{IN_SETx} falling from 180 to $0\text{ }\mu\text{A}$ $I_{OUTx} = 10\%$ of $K_x * I_{IN_SETx}$	P_6.6.9

1) 未经过生产测试, 由设计指定。

2) 参考图10

负载诊断

6 负载诊断

6.1 通过 ERRN 和 D 引脚进行错误管理

TLD2252-2EP 集成了多种诊断功能：

- 负载开路检测（OL）适用于任何输出通道 OUTx。
- 任一输出通道OUTx的OUTx与地线之间发生短路（SC）。

6.1.1 ERRN 引脚

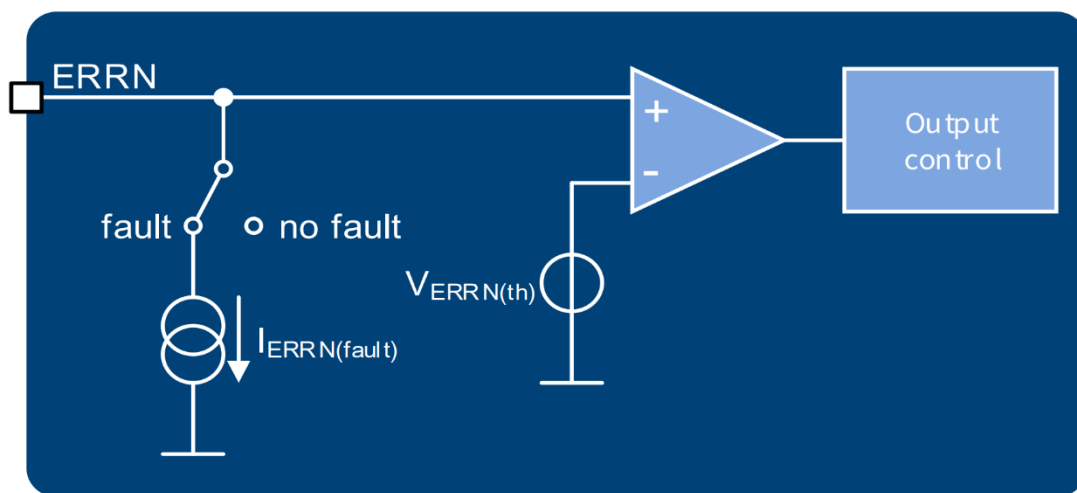


图 11 ERRN 引脚（框图）

如果实施了共享错误网络，该器件能够报告其驱动负载中检测到的故障，并对系统中其他LED驱动器检测到的故障作出响应。（例如驱动相同灯功能的LED灯串。）这可以通过使用外部上拉电阻来实现，从而允许多个器件共享开漏诊断输出引脚 ERRN。共享公共错误网络的所有器件都能够检测由LITIX™ Basic+ LED驱动器驱动的任何通道的故障，也可以按需关闭多个负载。

负载诊断

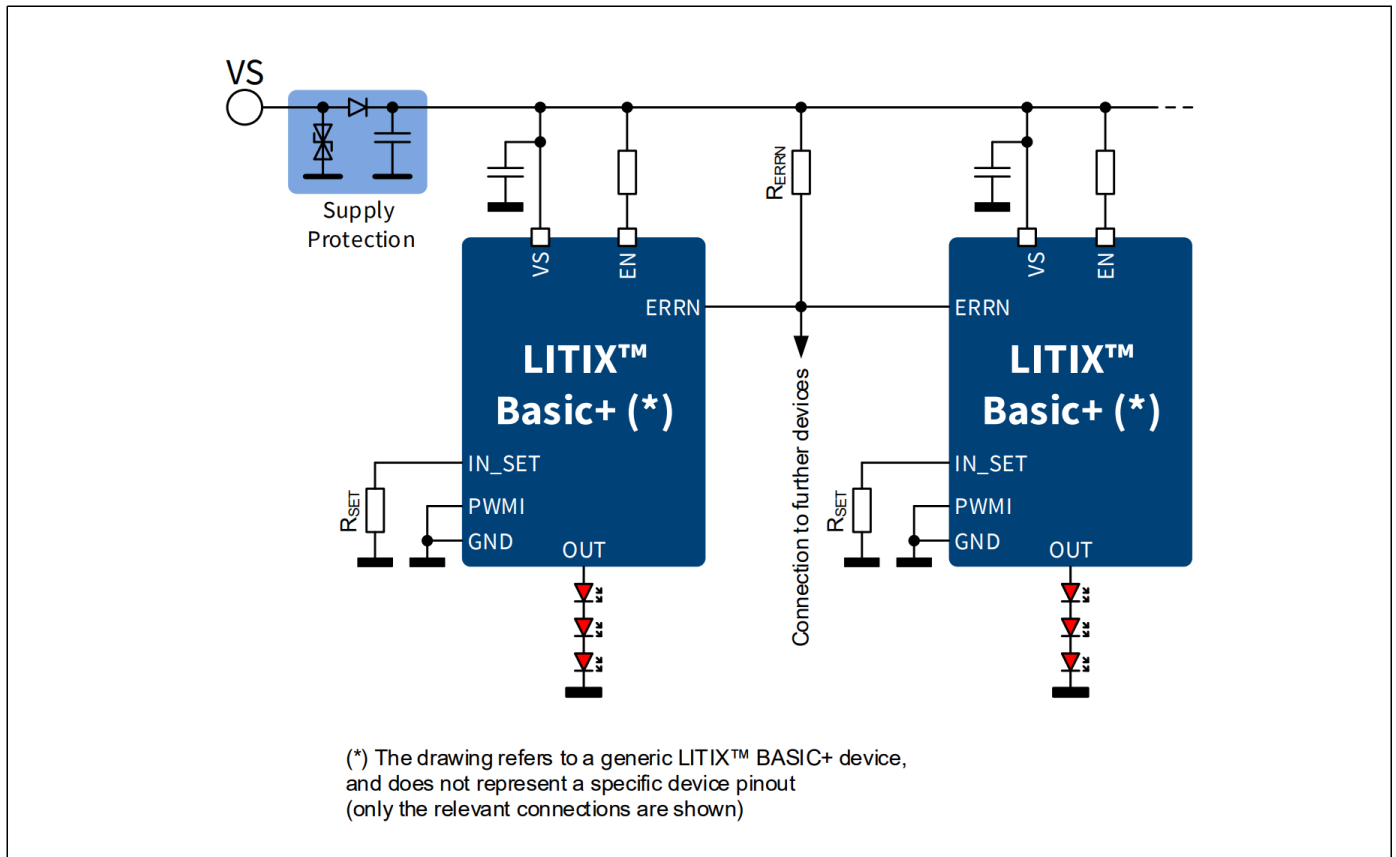


图 12 LITIX™ Basic+系列器件间共享错误网络的原理

当检测到其中一个通道处于故障状态（至少为滤波时间 t_{fault} ）时，开漏 ERRN 引脚会向GND吸收一个下拉电流 $I_{\text{ERRN(fault)}}$ 。因此，当 $V_{\text{ERRN}} < V_{\text{ERRN(fault)}}$ 时，可以在 ERRN 引脚处检测到低电平有效状态，如果达到此条件，则只要延迟引脚 D 设置正确，所有通道都会关闭。同样，当故障消除后，ERRN 引脚会恢复到高阻态，一旦 D 引脚电压低于 $V_{\text{D(th)}}$ ，就可以完成通道重新激活过程，如本章的时序图所示。

负载诊断

6.1.2 D 引脚

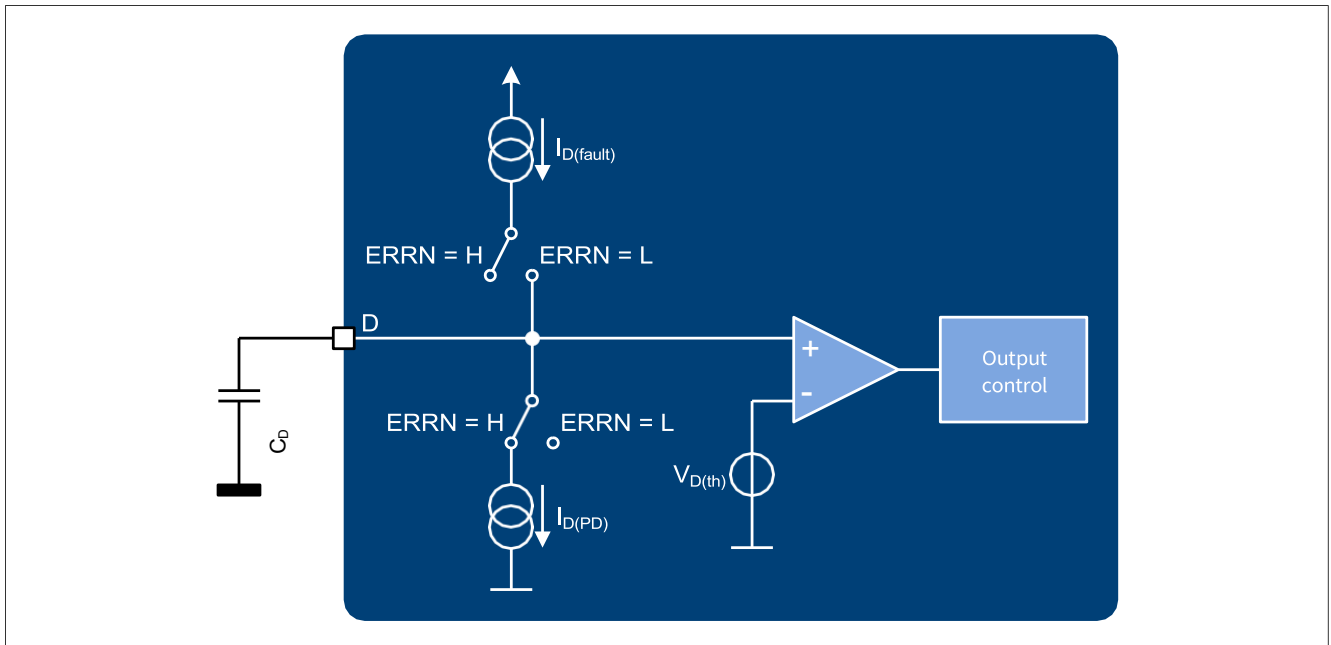


图 13 D 引脚（框图）

D 引脚的两个主要功能：

- 在采用多LED灯串实现特定照明功能的系统中，根据已实施的故障管理策略对LED阵列的故障情况进行响应。
- 为了延长通道停用延迟时间 t_D ，可在 D 引脚到 GND 处添加一个小信号电容器，以此防止因不稳定或存在噪声的故障状态而关闭特定灯功能的所有通道（即由共享同一错误网络的多个驱动集成电路驱动的功能）。

D 引脚的功能如图 13 所示简化框图：

如果某个 LED 串中的一个LED在负载开路条件下发生故障，或者某个器件输出短路至 GND，则相应的LED串将熄灭。不同的汽车应用需在因内部故障状况导致功能（LED阵列）无法达到所需亮度时，对该灯光功能进行完全停用。

在正常工作状态（无故障）下拉电流 $I_{D(PD)}$ 从 D 引脚吸收到 GND。如果由IC驱动的任一LED通道中，或在共享同一ERRN错误网络线路的任何设备中发生故障情况，至少为滤波时间 t_{fault} ，则上拉电流 $I_{D(fault)}$ 将从 D 引脚输出。因此，如果在此引脚上加上电容或直接开路，其电压将开始上升。

当 D 引脚达到 $V_{D(th)}$ 时，器件驱动的所有通道都将关闭，并且如果其他器件共享相同的 ERRN 和 D 引脚节点，则所有器件都会关闭其输出。

或者，若将D引脚接地，则仅安全停用检测到故障的通道。

负载诊断

D 引脚使用的电容器值 C_D ，根据以下公式设置延迟时间 $t_{D(set/reset)}$ ：

$$t_{D(set)} = \frac{C_D \cdot V_{D(th)}}{I_{D(fault)}} \quad (6.1)$$

$$t_{D(reset)} = \frac{C_D \cdot (V_{D(CL)} - V_{D(th)})}{I_{D(PD)}} \quad (6.2)$$

6.2 过温 (OT)、负载开路 (OL) 与 OUTx 短接到 GND (SC)

器件在过载条件下的行为已在 [第 5 章](#) 中描述，过载条件会导致内部过热达到过温条件。

负载开路 (OL) 与 OUTx 短接至 GND (SC) 诊断功能也集成在 TLD2252-2EP 中。

如果某个输出级上的压降 V_{PSX} 低于阈值 $V_{PSX(OL)}$ 至少持续滤波时间 t_{fault} ，则会检测到开路负载状态。

如果检测到一个输出级的电压 V_{OUTx} 低于阈值 $V_{OUTx(SC)}$ 至少持续滤波时间 t_{fault} ，则会检测对地短路的状态。

6.2.1 故障管理 (D 引脚开路或用电容器连接至 GND)

使用 D 引脚开路或用电容器连接到 GND 配置，可以关闭共享公共错误网络的所有通道，而无需辅助微处理器。有关更多详细信息，请参阅 [图14](#) [图15](#) 和 [图16](#) 的时序图。

如果其中一个输出端出现 OL 或 OC 条件，上拉电流 $I_{OUT(fault)}$ 将从受影响的通道流出，取代配置的输出电流（但受实际负载阻抗限制，例如，理想负载开路时降至零）。在这些条件下，ERRN 引脚开始向接地吸收电流 $I_{ERRN(fault)}$ ，并且（通过选择适当外部上拉电阻）达到低于 $V_{ERRN(fault)}$ 的电平电压。

在 $t_{D(set)}$ 之后，D 引脚达到电压 $V_{D(th)}$ ，PWM0 引脚被拉低，IN_SETx 在额外的延迟时间 $t_{IN_SETx(del)}$ 之后进入弱下拉状态，消耗电流 $I_{IN_SETx(fault)}$ 。ERRN 低电平电压也可用作微处理器的输入信号，以执行所需的诊断策略。

OL 和 SC 错误条件不会被锁存：一旦故障条件不再存在（至少对于滤波时间 t_{fault} 而言），ERRN 就会回到高阻态。当其电压高于 $V_{ERRN(fault)}$ 时，D-引脚电压开始下降，并在 $t_{D(reset)}$ 之后降至 $(V_{D(th)} - V_{D(th,hys)})$ 以下。然后，IN_SETx 电压在 $t_{IN_SETx(del)}$ 之后再次上升至 $V_{IN_SETx(ref)}$ ：此时，输出级再次被激活。故障移除和 IN_SET 重新激活之间的总时间 $t_{ERR(reset)}$ 会延长一段额外的延迟，该延迟取决于外部 ERRN 引脚上拉和滤波器电路。

负载诊断

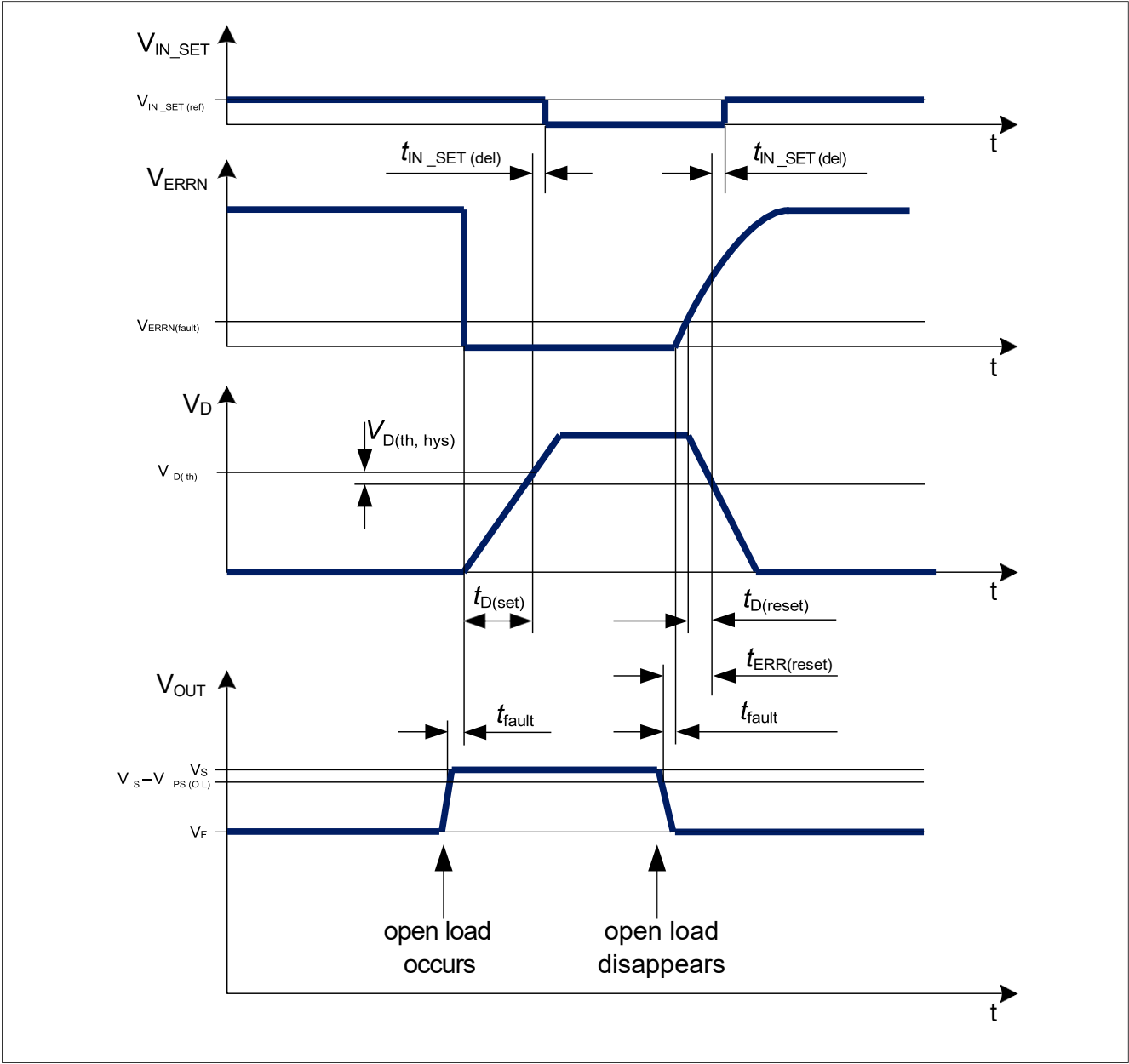


图 14 负载开路条件时序图示例（D引脚未连接或连接外部电容器至 GND， V_F 代表输出负载的典型正向电压）

负载诊断

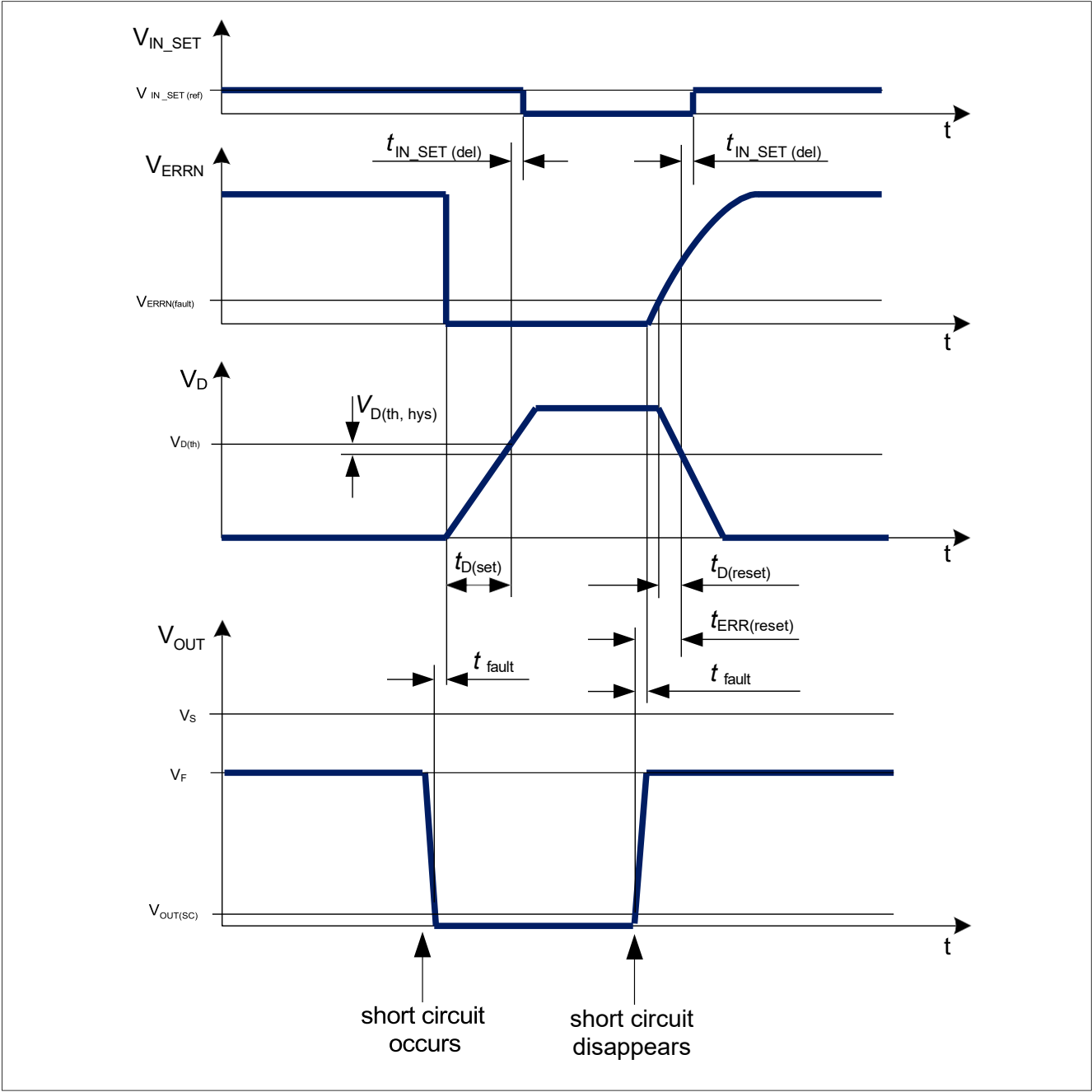


图 15 对 GND 短路条件时序图示例 (D 引脚未连接或连接外部电容器至 GND, V_{Fxyz} 代表输出负载的正向电压)

负载诊断

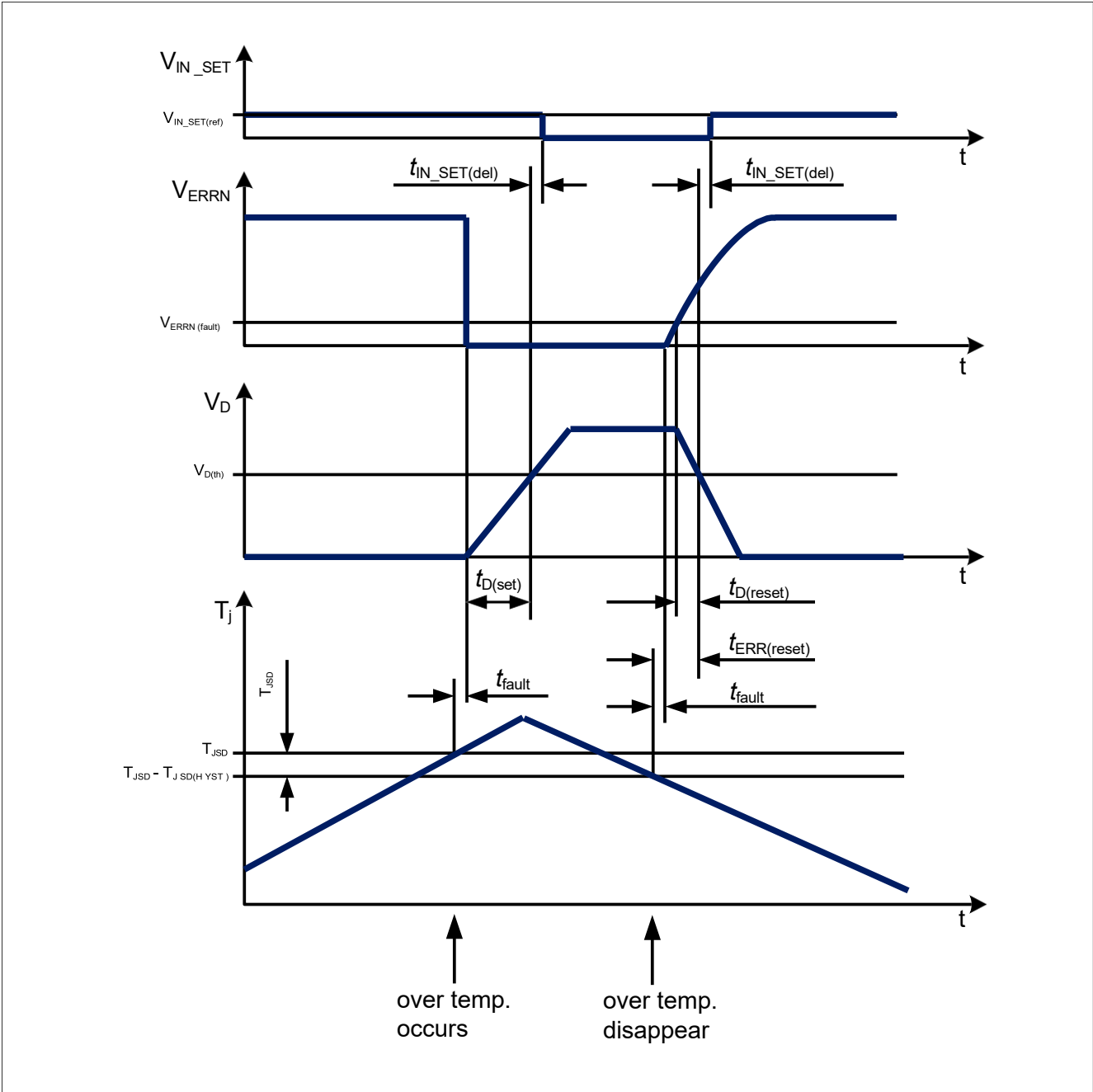


图 16 过温条件时序图示例（D-pin 未连接或连接外部电容器至 GND）

6.2.2 故障管理（D 引脚连接至 GND）

将 D 引脚连接到 GND 配置后，可以在故障条件下仅停用通道，同时仍与 LITIX™ Basic+ 系列的其他器件在公共错误网络中共享 ERRN 引脚。

如果其中一个输出出现故障条件，上拉电流 $I_{OUT(fault)}$ 将从受影响的通道流出，取代配置的输出电流（但受实际负载阻抗限制，例如，理想负载开路时降至零）。在故障条件下，ERRN 引脚开始将电流 $I_{ERRN(fault)}$ 吸收到地，如果外部上拉电阻阻抗合适，则此引脚上的电压电平将降至 $V_{ERRN(fault)}$ 以下。ERRN 低电平电压也可用作 μC 的输入信号，以执行所需的诊断策略。

负载诊断

故障状态不被锁存：一旦故障条件不再存在（至少对于滤波时间 t_{fault} 而言），ERRN就会回到高阻态，一旦其电压高于 $V_{\text{ERRN(fault)}}$ ，最终输出级会再次激活。

D引脚开路或接地情况下的负载开路或短接到地诊断时序图示例如图17以及图18所示。

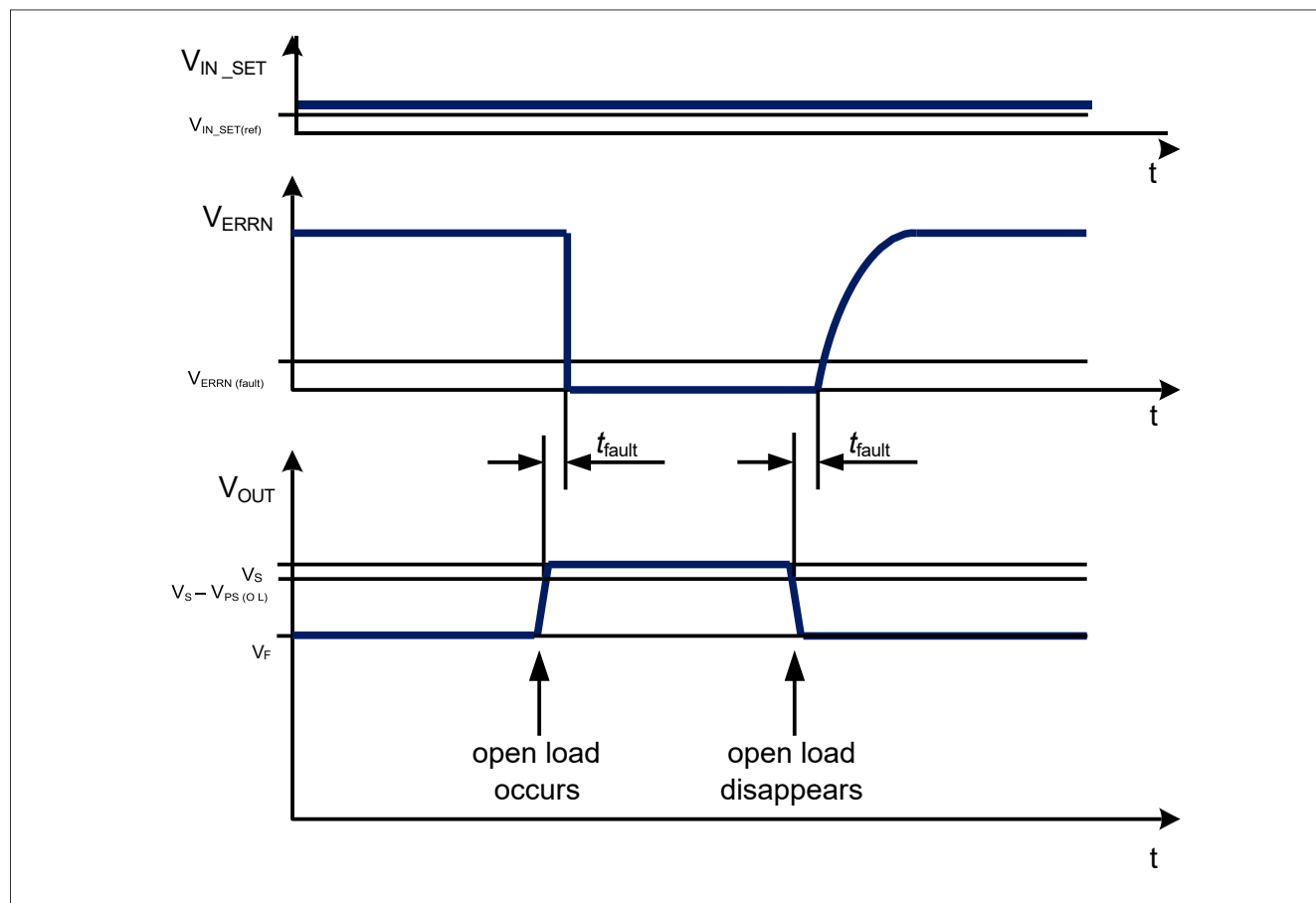


图 17 负载开路条件时序图示例（D引脚接 GND， V_F 代表输出负载的正向电压）

负载诊断

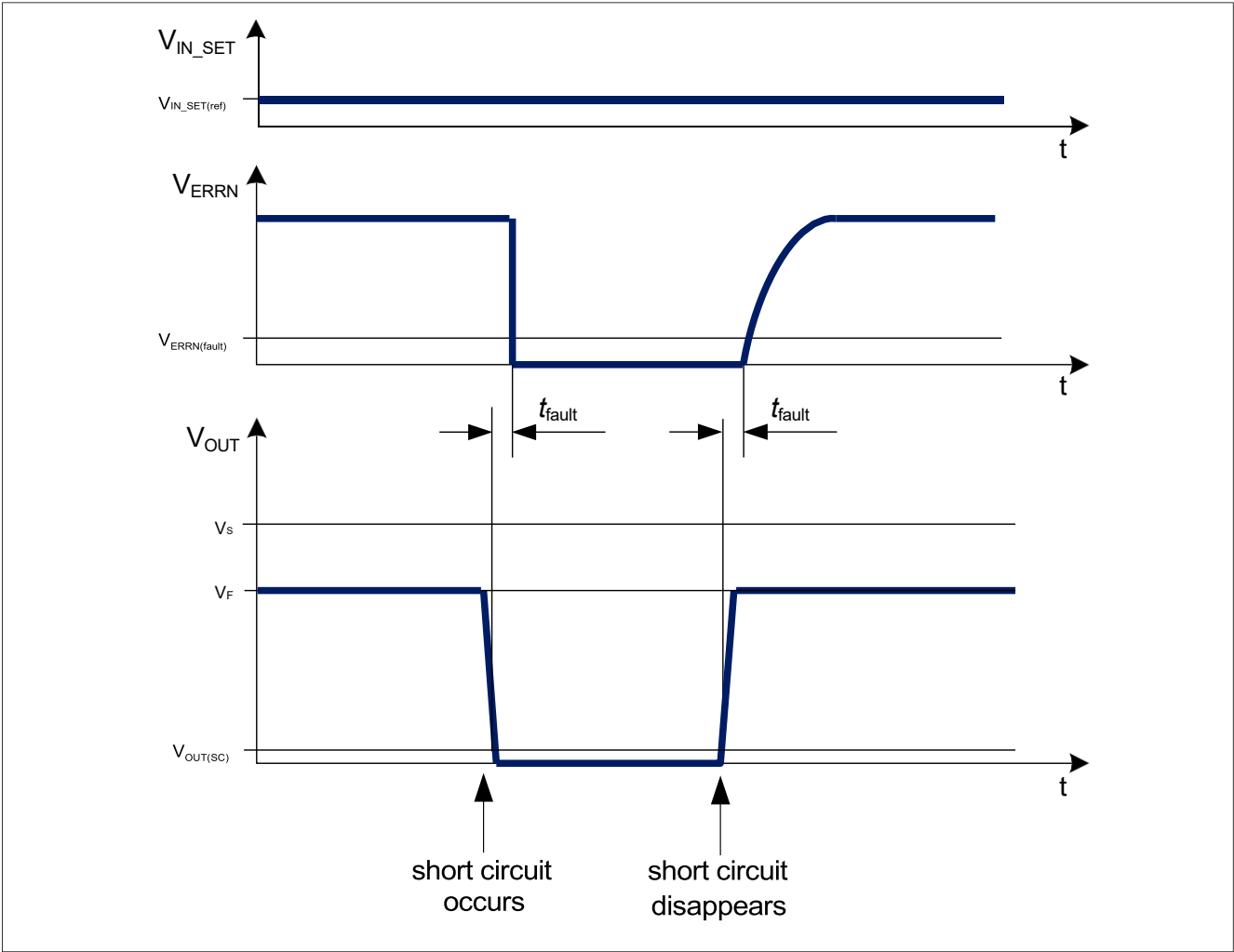


图18 短路条件时序图示例（D引脚连接到GND， V_F 表示输出负载的正向电压）

负载诊断

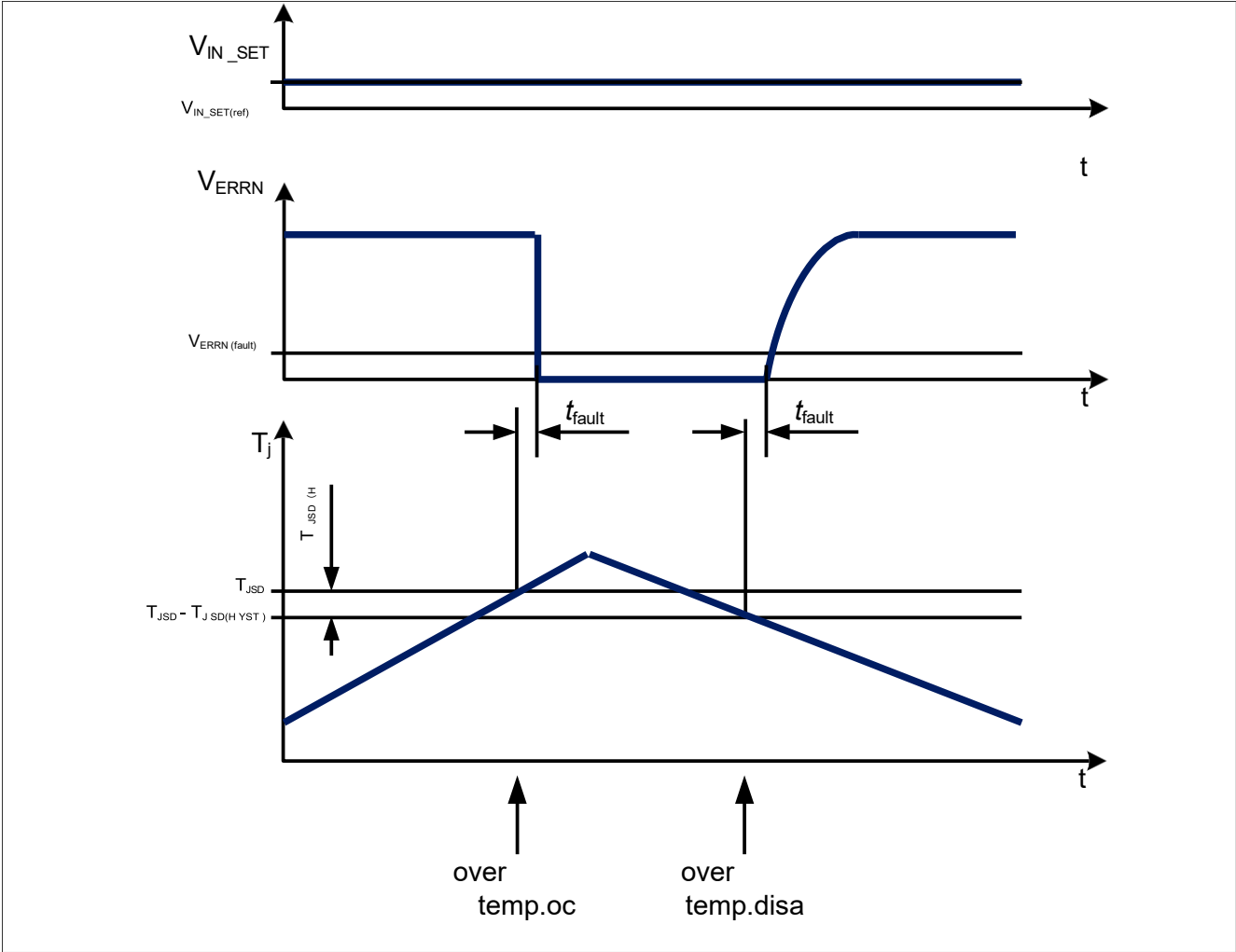


图 19 过温条件时序图示例 (D引脚连接到GND)

6.3 电气特性：负载诊断和过载管理

表 8 电气特性：故障管理

$T_J = -40^{\circ}\text{C}$ 至 $+150^{\circ}\text{C}$; $V_S = 5.5\text{ V}$ 至 18 V ; $R_{IN_SETx} = 10\text{ k}\Omega$; 所有电压相对于 GND, 正向电流流入输入和 I/O 引脚, 正向电流从输出引脚流出 (除非另有说明)

Parameter	Symbol	Values			Unit	Note or Test Condition	Number
		Min.	Typ.	Max.			
IN_SET fault current	$I_{IN_SETx(fault)}$	–	–	10	μA	¹⁾ $V_S > 8\text{ V}$ $V_{OUTx} = 3.6\text{ V}$ $V_{ERRN} = 0\text{ V}$ $V_{IN_SETx} = 1\text{ V}$ D open $V_{ENx} > V_{DENx(th,max)}$	P_7.5.1
ERRN fault current	$I_{ERRN(fault)}$	2	–	–	mA	¹⁾ $V_S > 8\text{ V}$ $V_{ERRN} = 0.8\text{ V}$ Fault condition $V_{ENx} > V_{DENx(th,max)}$	P_7.5.2

负载诊断

表 8 电气特性：故障管理（续）

$T_J = -40^{\circ}\text{C}$ 至 $+150^{\circ}\text{C}$; $V_S = 5.5\text{ V}$ 至 18 V ; $R_{IN_SETx} = 10\text{ k}\Omega$; 所有电压相对于 GND, 正向电流流入输入和 I/O 引脚, 正向电流从输出引脚流出 (除非另有说明)

Parameter	Symbol	Values			Unit	Note or Test Condition	Number
		Min.	Typ.	Max.			
ERRN input threshold	$V_{ERRN(th)}$	0.8	–	2.0	V	¹⁾ $V_S > 8\text{ V}$	P_7.5.3
OL detection threshold	$V_{PSx(OL)}$	0.2	–	0.4	V	$V_S > 8\text{ V}$ $V_{ENx} > V_{DENx(th, max)}$	P_7.5.5
SC detection threshold	$V_{OUTx(SC)}$	0.8	–	1.35	V	$V_S > 8\text{ V}$ $V_{ENx} > V_{DENx(th, max)}$	P_7.5.6
Fault detection current	$I_{OUTx(fault)}$	50	–	180	μA	$V_S > 8\text{ V}$ $V_{OUTx} = 0\text{ V}$ $V_{ENx} > V_{DENx(th, max)}$	P_7.5.7

D-pin

Threshold voltage for function de-activation	$V_{D(th)}$	1.4	1.7	2	V	$V_S > 8\text{ V}$ $V_{ENx} = 5.5\text{ V}$	P_7.5.8
Threshold hysteresis	$V_{D(hys)}$	–	100	–	mV	¹⁾ $V_S > 8\text{ V}$ $V_{ENx} = 5.5\text{ V}$ $V_{OUTx} = V_{OUTx(OL)}$	P_7.5.9
Fault pull-up current	$I_{D(fault)}$	20	35	50	μA	$V_S > 8\text{ V}$ $V_{OUTx} = V_{OUTx(OL)}$ $V_D = 2\text{ V}$	P_7.5.10
Pull-down current	$I_{D(PD)}$	40	60	95	μA	$V_S > 8\text{ V}$ $V_{ENx} = 5.5\text{ V}$ $V_D = 1.4\text{ V}$ $V_{ERRN} = 2\text{ V}$ $V_{PSx} = 3\text{ V}$ No fault conditions	P_7.5.11
Internal clamp voltage	$V_{D(CL)}$	4	–	6	V	$V_S > 8\text{ V}$ $V_{OUTx} = V_{OUTx(OL)}$ D-pin open	P_7.5.12

Timing

Fault to ERRN activation delay	t_{fault}	40	–	150	μs	¹⁾ $V_S > 8\text{ V}$ V_{OUTx} rising from 5V to V_S $V_{ENx} > V_{DENx(th, max)}$	P_7.5.19
Fault appearance/removal to IN_SET deactivation/activation delay	$t_{IN_SET(del)}$	–	–	10	μs	¹⁾ $V_S > 8\text{ V}$ OUTx open D rising from 0 V to 5V $V_{ENx} > V_{DENx(th, max)}$	P_7.5.20

1) 无需经过生产测试, 由设计指定。

PWM 控制（数字调光）

7 PWM 控制（数字调光）

通常采用 PWM 控制进行数字调光来调整发光强度，防止 LED 光源发生色彩偏移。

7.1 PWM 单元

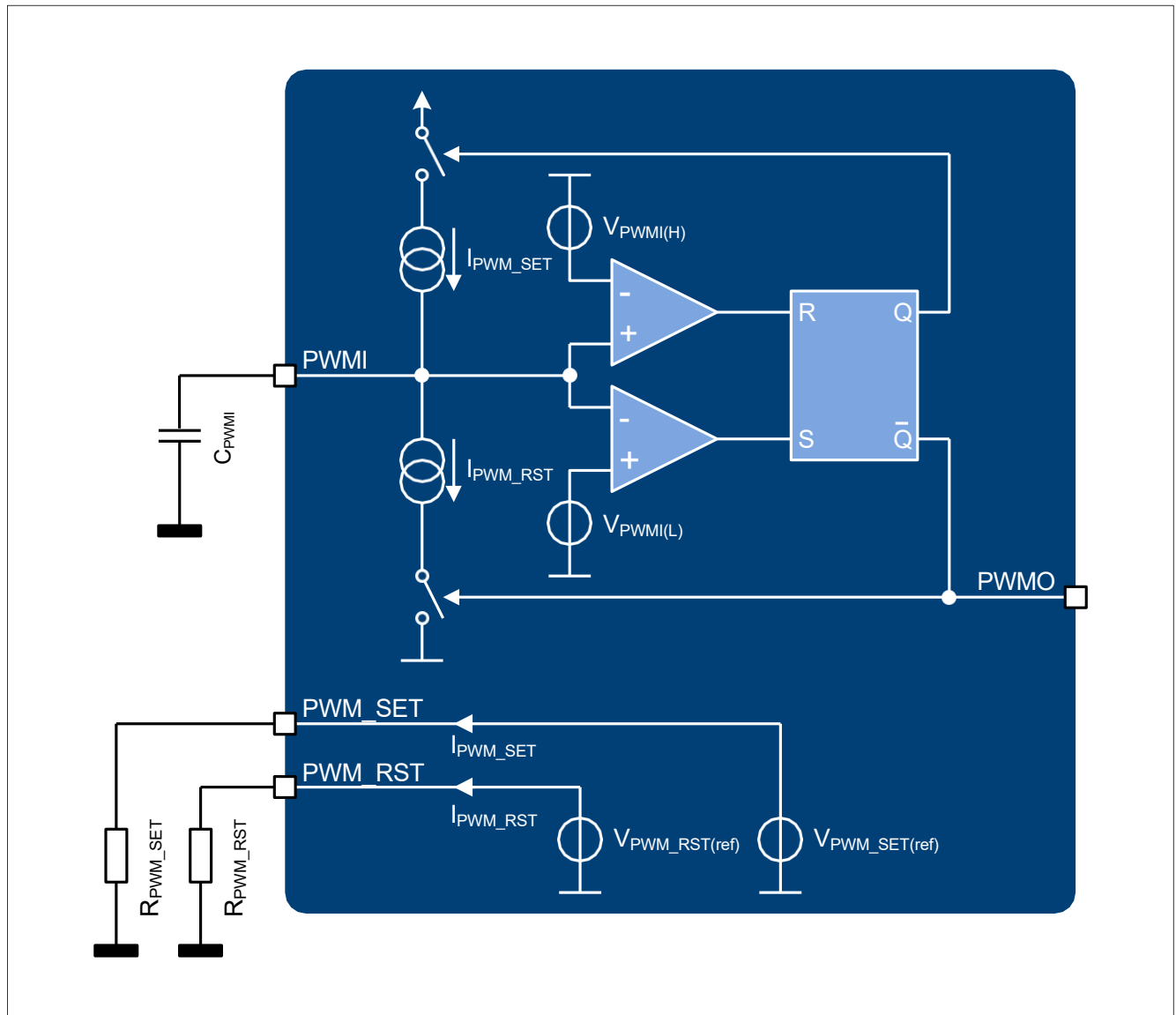


图20 PWM单元概念图（包括PWMO驱动和典型外部电路）

可以通过在每个 PWM_SET 和 PWM_RST 配置引脚上连接一个电阻器以及将一个电容器连接到 PWMI 引脚来配置PWM单元。此设置（假设 $V_{EN} > V_{EN(th)}$ 且 $V_S > V_{SUV(ON)}$ ）使能内部脉冲宽度调制（PWM）发生器使用数字信号驱动 PWMO 引脚，该数字信号代表所需的PWM信号频率和占空比 (DC)。

以图 20 的框图为参考，流过PWM_SET和PWR_RST基准引脚 (I_{PWM_SET} 和 I_{PWM_RST}) 的电流被复制到电容器 C_{PWMi} 进行充电或放电。

下图显示了根据图 21和内部PWM单元的所选外部元件定义的充电和放电阶段。

PWM 控制（数字调光）

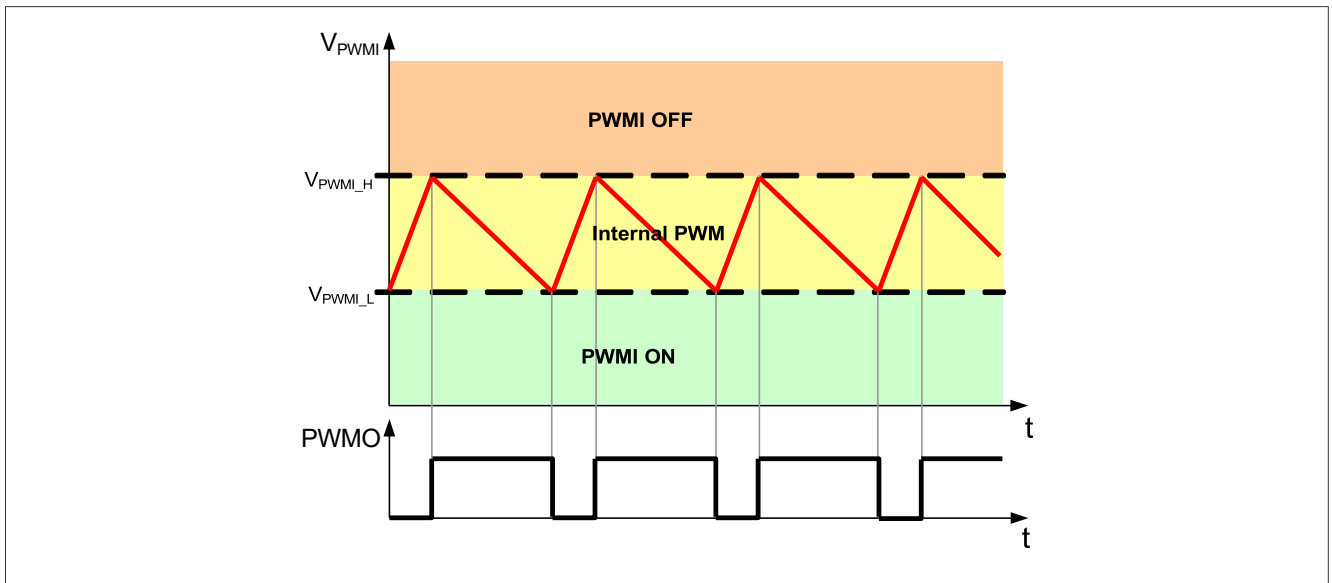


图 21 PWMI 工作电压和时序图示例

PWM 典型特性可以使用以下公式进行调整。

$$t_{PWM(ON)} = \frac{C_{PWMI}}{I_{PWM_SET}} (V_{PWMI(H)} - V_{PWMI(L)}) = \frac{R_{PWM_SET} C_{PWMI}}{V_{REF_SET}} (V_{PWMI(H)} - V_{PWMI(L)}) \quad (7.1)$$

$$t_{PWM(OFF)} = \frac{C_{PWMI}}{I_{PWM_RST}} (V_{PWMI(H)} - V_{PWMI(L)}) = \frac{R_{PWM_RST} C_{PWMI}}{V_{REF_RST}} (V_{PWMI(H)} - V_{PWMI(L)}) \quad (7.2)$$

$$f_{PWM} = \frac{1}{t_{PWM(ON)} + t_{PWM(OFF)}} = \frac{V_{REF_SET/RST}}{V_{PWMI(H)} - V_{PWMI(L)}} \cdot \frac{1}{(R_{PWM_SET} + R_{PWM_RST}) C_{PWMI}} \quad (7.3)$$

$V_{REF_SET/RST}$ is equal to 1.22 V. See P_8.4.12 and P_8.4.13.

$$DC_{PWMI} = \frac{t_{PWM(ON)}}{t_{PWM(ON)} + t_{PWM(OFF)}} = \frac{R_{PWM_SET}}{R_{PWM_SET} + R_{PWM_RST}} \quad (7.4)$$

根据表 9 中定义的电气特性，可以利用这些公式计算出 C_{PWMI} 、 R_{PWM_SET} 和 R_{PWM_RST} 的适当值。

7.2 PWMI 直接控制

PWM 引擎还可以驱动内部通道，通过 PWM_O 输出引脚，PWM 控制还可用于同步输出通道和 LITIX™ Basic+ 系列的其他器件。

PWMI 输入也可以由 LITIX™ Basic+ 系列中另一个器件的 PWM_O 输出来控制，或者也可以通过一个器件的推挽输出级来控制：主控器件通过应用适当的控制周期来决定数字调光特性，以便根据所选的调光功能设置“on”/“off”状态。

PWM 控制（数字调光）

7.3 时序图

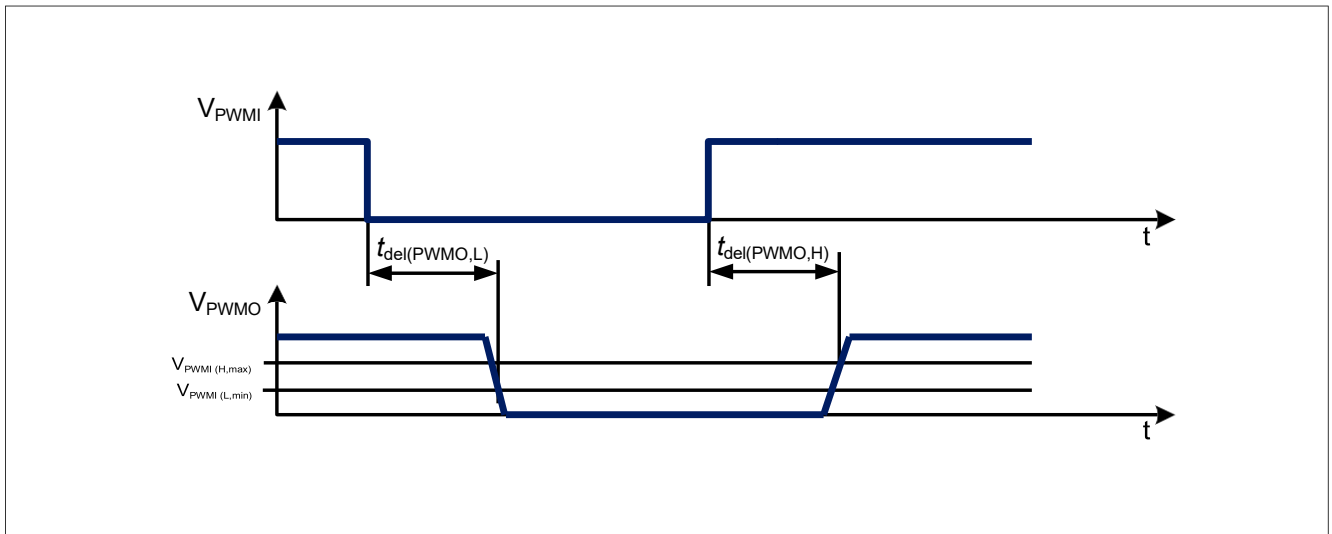


图22 PWMO延迟时序图

7.4 电气特性 PWM 引擎

表 9 电气特性：PWM 引擎

$T_J = -40^{\circ}\text{C}$ 至 $+150^{\circ}\text{C}$; $V_S = 5.5\text{ V}$ 至 18 V ; $R_{IN_SETn} = 10\text{ k}\Omega$; 所有电压相对于 GND, 正极电流流入输入和 I/O 引脚, 正极电流从输出引脚流出 (除非另有说明)

Parameter	Symbol	Values			Unit	Note or Test Condition	Number
		Min.	Typ.	Max.			
PWMI low threshold	$V_{PWMI(L)}$	1.5	1.7	2	V	$V_S = 8\text{ V to }18\text{ V}$ $V_{ENX} = 5.5\text{ V}$	P_8.4.1
PWMI high threshold	$V_{PWMI(H)}$	2.5	2.7	3	V	$V_S = 8\text{ V to }18\text{ V}$ $V_{ENX} = 5.5\text{ V}$	P_8.4.2
PWMI switching threshold difference $V_{PWMI(H)} - V_{PWMI(L)}$	ΔV_{PWMI}	0.85	1.0	1.15	V	¹⁾²⁾ $V_S = 8\text{ V to }18\text{ V}$ $V_{ENX} = 5.5\text{ V}$ $V_{PSX} = 3\text{ V}$	P_8.4.3
PWMO Duty Cycle	DC_{PWMO}	9.5	10	10.5	%	¹⁾²⁾ $V_S = 8\text{ V to }18\text{ V}$ $I_{PWM_SET} = 270\text{ }\mu\text{A}$ $I_{PWM_RST} = 30\text{ }\mu\text{A}$ $C_{PWMI} = 110\text{ nF}$ $C_{PWMO} = 50\text{ pF}$	P_8.4.9
PWMO Duty Cycle	DC_{PWMO}	47	50	53	%	¹⁾²⁾ $V_S = 8\text{ V to }18\text{ V}$ $I_{PWM_SET} = 55\text{ }\mu\text{A}$ $I_{PWM_RST} = 55\text{ }\mu\text{A}$ $C_{PWMI} = 110\text{ nF}$ $C_{PWMO} = 50\text{ pF}$	P_8.4.8

PWM 控制（数字调光）

表9 电气特性：PWM引擎（续）

$T_J = -40^{\circ}\text{C}$ 至 $+150^{\circ}\text{C}$; $V_S = 5.5\text{ V}$ 至 18 V ; $R_{IN_SETn} = 10\text{ k}\Omega$; 所有电压相对于 GND, 正极电流流入输入和 I/O 引脚, 正极电流从输出引脚流出（除非另有说明）

Parameter	Symbol	Values			Unit	Note or Test Condition	Number
		Min.	Typ.	Max.			
PWMO Duty Cycle	DC_{PWMO}	78	80	82	%	¹⁾²⁾ $V_S = 8\text{ V}$ to 18 V $I_{PWM_SET} = 35\text{ }\mu\text{A}$ $I_{PWM_RST} = 140\text{ }\mu\text{A}$ $C_{PWMI} = 110\text{ nF}$ $C_{PWMO} = 50\text{ pF}$	P_8.4.11
Combined output current accuracy $I_{IN_SET1} * K_{RT1} * DC_{PWMO}$	$I_{RT1(avg)}$	2.86	3	3.14	mA	¹⁾ $V_S = 12.8\text{ V}$ $V_{PS} = 2\text{ V}$ $R_{IN_SET} = 12.2\text{ k}\Omega$ $R_{PWM_SET} = 4.5\text{ k}\Omega$ $R_{PWM_RST} = 40.5\text{ k}\Omega$ $C_{PWMI} = 110\text{ nF}$ $C_{PWMO} = 50\text{ pF}$ $T_J = 25^{\circ}\text{C}$	P_8.4.22
Combined output current accuracy $I_{IN_SET2} * K_{RT2} * DC_{PWMO}$	$I_{RT2(avg)}$	3.81	4	4.19	mA	¹⁾ $V_S = 12.8\text{ V}$ $V_{PS} = 2\text{ V}$ $R_{IN_SET} = 18.3\text{ k}\Omega$ $R_{PWM_SET} = 4.5\text{ k}\Omega$ $R_{PWM_RST} = 40.5\text{ k}\Omega$ $C_{PWMI} = 110\text{ nF}$ $C_{PWMO} = 50\text{ pF}$ $T_J = 25^{\circ}\text{C}$	P_8.4.24
PWM_SET reference voltage	$V_{PWM_SET(ref)}$	1.184	1.22	1.256	–	¹⁾ $V_{ENx} = 5.5\text{ V}$ $V_{PSx} = 3\text{ V}$	P_8.4.12
PWM_RST reference voltage	$V_{PWM_RST(ref)}$	1.184	1.22	1.256	V	¹⁾ $V_{ENx} = 5.5\text{ V}$ $V_{PSx} = 3\text{ V}$	P_8.4.13
PWMO OFF pull-up current	$I_{PWMO(OFF)}$	0.75	–	1.6	mA	$V_S = 8\text{ V}$ to 18 V $V_{ENx} = 5.5\text{ V}$ $V_{PWMI} = 3\text{ V}$ $V_{PWMO} = 3\text{ V}$ No fault conditions	P_8.4.14
PWMO ON pull-down current	$I_{PWMO(ON)}$	-1.6	–	-0.75	mA	$V_S = 8\text{ V}$ to 18 V $V_{ENx} = 5.5\text{ V}$ $V_{PWMI} = 1.5\text{ V}$ $V_{PWMO} = 1.5\text{ V}$ No fault conditions	P_8.4.15
PWMO ON pull-down current	$I_{PWMO(ON)}$	-1.6	–	-0.4	mA	¹⁾ $V_S = 8\text{ V}$ to 18 V $V_{ENx} = 5.5\text{ V}$ $V_{PWMI} = 1.5\text{ V}$ $V_{PWMO} = 1\text{ V}$ No fault conditions	P_8.4.25

PWM 控制（数字调光）

表9 电气特性：PWM引擎（续）

$T_J = -40^{\circ}\text{C}$ 至 $+150^{\circ}\text{C}$ ； $V_S = 5.5\text{ V}$ 至 18 V ； $R_{IN_SETn} = 10\text{ k}\Omega$ ；所有电压相对于 GND，正极电流流入输入和 I/O 引脚，正极电流从输出引脚流出（除非另有说明）

Parameter	Symbol	Values			Unit	Note or Test Condition	Number
		Min.	Typ.	Max.			
Timing							
PWMO activation delay time	$t_{\text{del(PWMO,L)}}$	–	–	1	μs	¹⁾³⁾ $V_S = 8\text{ V to }18\text{ V}$ $V_{\text{ENx}} = 5.5\text{ V}$ $C_{\text{PWMO}} = 50\text{ pF}$ V_{PWMi} falling from 5V to 0 V $V_{\text{PWMO}} = 1.5\text{ V}$	P_8.4.16
PWMO deactivation delay time	$t_{\text{del(PWMO,H)}}$	–	–	1	μs	¹⁾³⁾ $V_S = 8\text{ V to }18\text{ V}$ $V_{\text{ENn}} = 5.5\text{ V}$ C_{PWMO} = 50 pF V_{PWMi} rising from 0V to 5 V $V_{\text{PWMO}} = 3\text{ V}$	P_8.4.17
PWMO delay time matching $t_{\text{del(PWMO,H)}} - t_{\text{del(PWMO,L)}}$	$\Delta t_{\text{del(PWMO)}}$	-200	–	200	ns	¹⁾³⁾ $V_S = 12.8\text{ V}$ $T_J = 25^{\circ}\text{C}$	P_8.4.21

- 1) 未经过生产测试设计指定。
- 2) 在 PWMO 输出波形处测量（从 $V_{\text{PWMO(L)}}$ 上升时， V_{PWMO} 跨越 3 V ，从 $V_{\text{PWMO(H)}}$ 下降时，跨越 2 V ）
- 3) 参考图 22。

应用信息

8 应用信息

注： 以下信息仅作为执行器件的提示，不应被视为对器件某种功能、条件或质量的描述或担保。

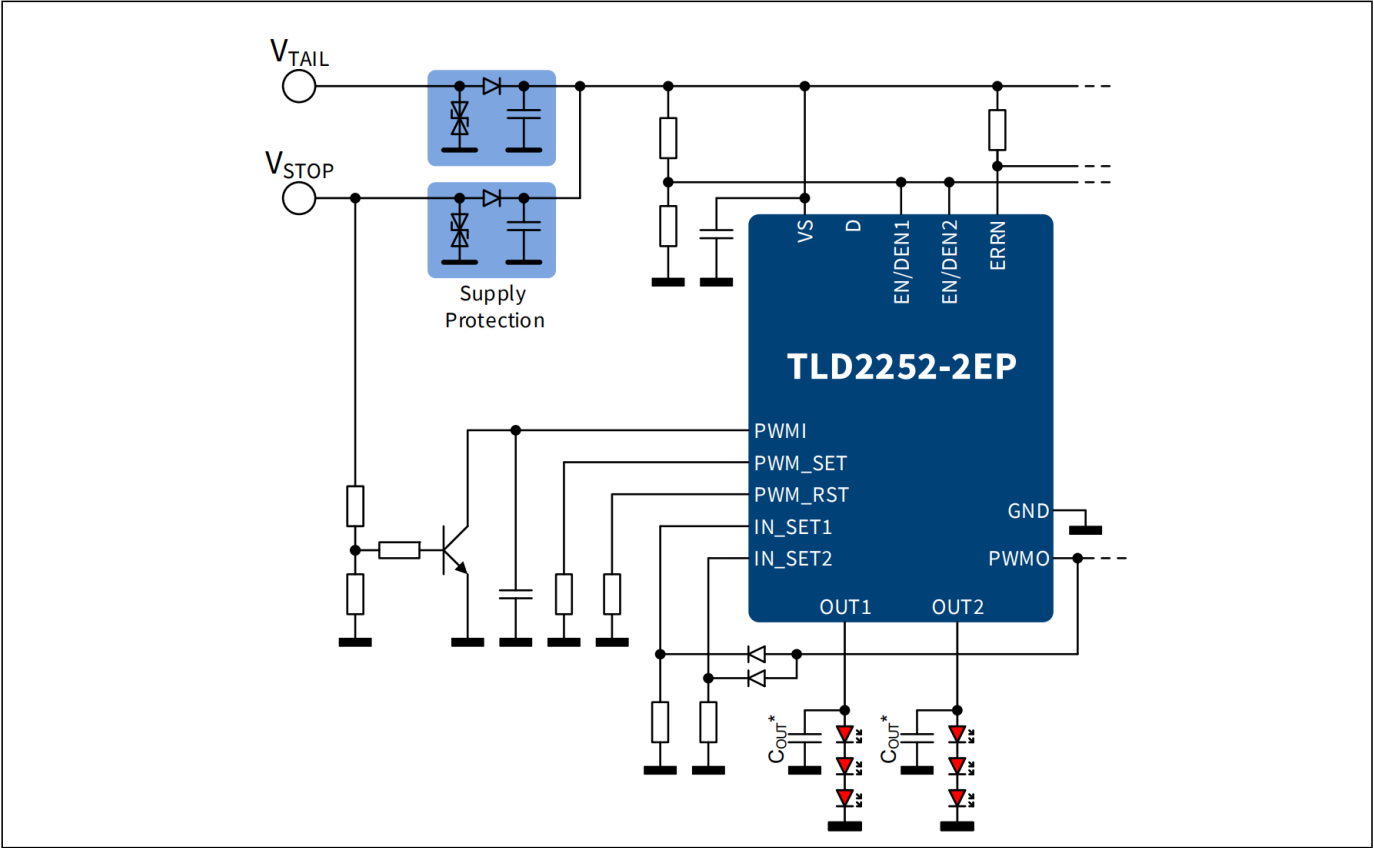


图 23 应用图示例

注： 这是极简的应用电路。该功能需在实际应用中进行验证。

封装外形尺寸

9 封装外形尺寸

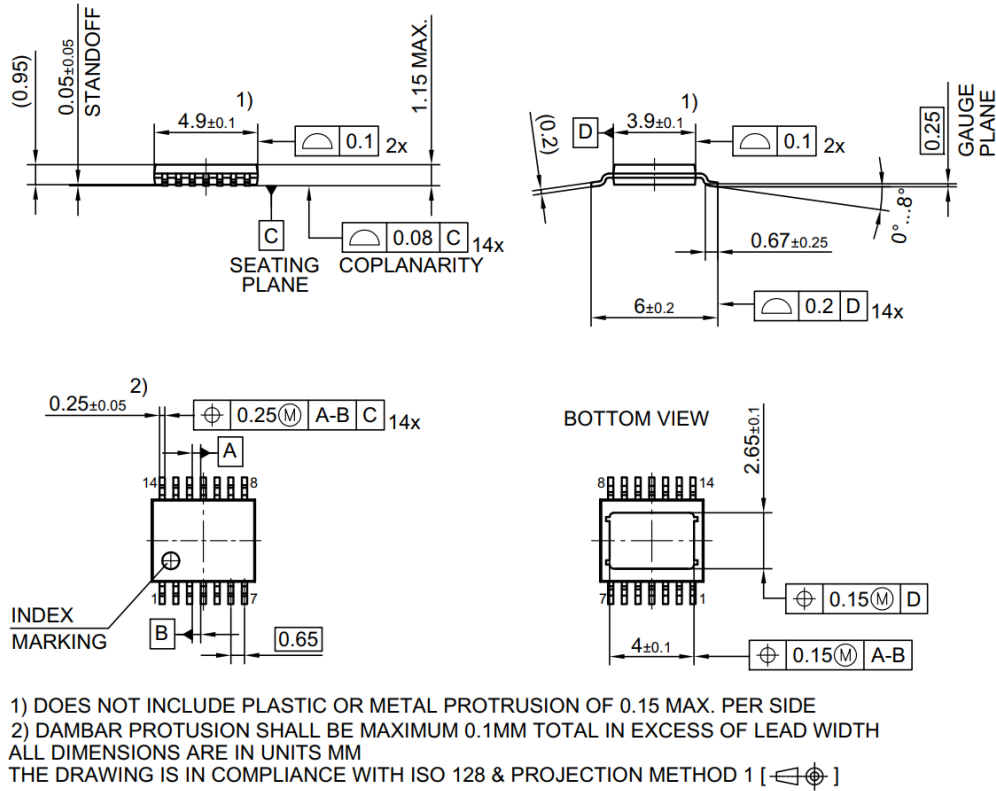


图 24 PG-TSDSO-14

绿色产品：符合 RoHS 标准

为了满足全球客户对环保产品的需求，并遵守政府法规，该器件以绿色产品的形式提供。绿色产品符合RoHS标准（即，引线采用无铅涂层，并且符合IPC/JEDEC J-STD-020标准，适用于无铅焊接）。

有关封装的更多信息，请访问

<https://www.infineon.com/packages>

修订记录

10 修订记录

Revision	Date	Changes
1.10	2021-06-15	Updated P_5.2.17, P_5.2.14, P_5.2.15
1.00	2019-09-26	Initial datasheet created



免责声明

请注意，本文件的原文使用英文撰写，为方便客户浏览英飞凌提供了中文译文。该中文译文仅供参考，并不可作为任何论点之依据。

由于翻译过程中可能使用了自动化程序，以及语言翻译和转换过程中的差异，最后的中文译文与最新的英文版本原文含义可能存在不尽相同之处。

因此，我们同时提供该中文译文版本的最新英文原文供您阅读，请参见 <http://www.infineon.com>

英文原文和中文译文版本之间若存有任何歧异，以最新的英文版本为准，并且仅认可英文版本为正式文件。

您如果使用本文件，即表示您同意并理解上述说明。英飞凌不对因翻译过程中可能存在的任何不完整或不准确信息而产生的任何直接或间接损失或损害负责。英飞凌不承担中文译文版本的完整性和准确性责任。如果您不同意上述说明，请不要使用本文件。

Trademarks

All referenced product or service names and trademarks are the property of their respective owners.

重要通知

版本 2025-10-30

Infineon Technologies AG 出版，
德国 Neubiberg 85579

版权 © 2025 Infineon Technologies AG
及其关联公司。
保留所有权利。

Do you have a question about this
document?

Email:
erratum@infineon.com

Infineon Technologies AG 及其关联公司（以下简称“英飞凌”）销售或提供和交付的产品（可能也包括样品，且可能由硬件或软件或两者组成）（以下简称“产品”），应遵守客户与英飞凌签订的框架供应合同或其他书面协议的条款和条件，如无上述合同或其他书面协议，则应遵守适用的英飞凌销售条件。只有在英飞凌明确书面同意的情况下，客户的一般条款和条件或对适用的英飞凌销售条件的偏离才对英飞凌具有约束力。

为避免疑义，英飞凌不承担不侵犯第三方权利的所有保证和默示保证，例如对特定用途/目的的适用性或适销性的保证。

英飞凌对与样品、应用或客户对任何产品的具体使用有关的任何信息或本文件中给出的任何示例或典型值概不负责。

本文件中包含的数据仅供具有技术资格和技能的客户代表使用。客户有责任评估产品对预期应用和客户特定用途的适用性，并在预期应用和客户特定用途中验证本文件中包含的所有相关技术数据。客户有责任正确设计、编程和测试预期应用的功能性和安全性，并遵守与其使用相关的法律要求。

除非英飞凌另行明确批准，否则产品不得用于任何因产品故障或使用产品的任何后果可合理预期会导致人身伤害的应用。但是，上述规定并不妨碍客户在英飞凌明确设计和销售的使用领域中使用任何产品，但是客户对应用负有全部责任。

英飞凌明确保留根据适用法律，如《德国版权法》（UrhG）第 44b 条，将其内容用于商业资料和数据探勘（TDM）的权利。

如果产品包含安全功能：

由于任何计算设备都不可能绝对安全，尽管产品采取了安全措施，但英飞凌不保证产品不会被入侵、数据不会被盗或遗失，或不会发生其他漏洞（以下简称“安全漏洞”），英飞凌对任何安全漏洞不承担任何责任。

如果本文件包含或引用软件：

根据美国、德国和世界其他国家的知识产权法律和条约，该软件归英飞凌所有。英飞凌保留所有权利。因此，您只能按照软件附带的软件授权协议的规定使用本软件。

如果没有适用的软件授权协议，英飞凌特此授予您个人的、非排他性的、不可转让的软件知识产权授权（无权转授权）：(a) 对于以源代码形式提供的软件，仅在贵组织内部修改和复制该软件用于英飞凌硬件产品；及 (b) 对于以二进制代码 (binary code) 形式对外向终端用户分发该软件，仅得用于英飞凌硬件产品。禁止对本软件进行任何其他使用、复制、修改、翻译或编译。有关产品、技术、交货条款和条件以及价格的详细信息，请联系离您最近的英飞凌办公室或访问 <https://www.infineon.com>。