

CONSOLIDATED VERSION

VERSION CONSOLIDÉE



INTERNATIONAL SPECIAL COMMITTEE ON RADIO INTERFERENCE
COMITÉ INTERNATIONAL SPÉCIAL DES PERTURBATIONS RADIOÉLECTRIQUES

BASIC EMC PUBLICATION
PUBLICATION FONDAMENTALE EN CEM

Specification for radio disturbance and immunity measuring apparatus and methods –

Part 2-3: Methods of measurement of disturbances and immunity – Radiated disturbance measurements

Spécifications des méthodes et des appareils de mesure des perturbations radioélectriques et de l'immunité aux perturbations radioélectriques –

Partie 2-3: Méthodes de mesure des perturbations et de l'immunité – Mesures des perturbations rayonnées



THIS PUBLICATION IS COPYRIGHT PROTECTED

Copyright © 2014 IEC, Geneva, Switzerland

All rights reserved. Unless otherwise specified, no part of this publication may be reproduced or utilized in any form or by any means, electronic or mechanical, including photocopying and microfilm, without permission in writing from either IEC or IEC's member National Committee in the country of the requester. If you have any questions about IEC copyright or have an enquiry about obtaining additional rights to this publication, please contact the address below or your local IEC member National Committee for further information.

Droits de reproduction réservés. Sauf indication contraire, aucune partie de cette publication ne peut être reproduite ni utilisée sous quelque forme que ce soit et par aucun procédé, électronique ou mécanique, y compris la photocopie et les microfilms, sans l'accord écrit de l'IEC ou du Comité national de l'IEC du pays du demandeur. Si vous avez des questions sur le copyright de l'IEC ou si vous désirez obtenir des droits supplémentaires sur cette publication, utilisez les coordonnées ci-après ou contactez le Comité national de l'IEC de votre pays de résidence.

IEC Central Office
3, rue de Varembe
CH-1211 Geneva 20
Switzerland

Tel.: +41 22 919 02 11
Fax: +41 22 919 03 00
info@iec.ch
www.iec.ch

About the IEC

The International Electrotechnical Commission (IEC) is the leading global organization that prepares and publishes International Standards for all electrical, electronic and related technologies.

About IEC publications

The technical content of IEC publications is kept under constant review by the IEC. Please make sure that you have the latest edition, a corrigenda or an amendment might have been published.

IEC Catalogue - webstore.iec.ch/catalogue

The stand-alone application for consulting the entire bibliographical information on IEC International Standards, Technical Specifications, Technical Reports and other documents. Available for PC, Mac OS, Android Tablets and iPad.

IEC publications search - www.iec.ch/searchpub

The advanced search enables to find IEC publications by a variety of criteria (reference number, text, technical committee,...). It also gives information on projects, replaced and withdrawn publications.

IEC Just Published - webstore.iec.ch/justpublished

Stay up to date on all new IEC publications. Just Published details all new publications released. Available online and also once a month by email.

Electropedia - www.electropedia.org

The world's leading online dictionary of electronic and electrical terms containing more than 30 000 terms and definitions in English and French, with equivalent terms in 14 additional languages. Also known as the International Electrotechnical Vocabulary (IEV) online.

IEC Glossary - std.iec.ch/glossary

More than 55 000 electrotechnical terminology entries in English and French extracted from the Terms and Definitions clause of IEC publications issued since 2002. Some entries have been collected from earlier publications of IEC TC 37, 77, 86 and CISPR.

IEC Customer Service Centre - webstore.iec.ch/csc

If you wish to give us your feedback on this publication or need further assistance, please contact the Customer Service Centre: csc@iec.ch.

A propos de l'IEC

La Commission Electrotechnique Internationale (IEC) est la première organisation mondiale qui élabore et publie des Normes internationales pour tout ce qui a trait à l'électricité, à l'électronique et aux technologies apparentées.

A propos des publications IEC

Le contenu technique des publications IEC est constamment revu. Veuillez vous assurer que vous possédez l'édition la plus récente, un corrigendum ou amendement peut avoir été publié.

Catalogue IEC - webstore.iec.ch/catalogue

Application autonome pour consulter tous les renseignements bibliographiques sur les Normes internationales, Spécifications techniques, Rapports techniques et autres documents de l'IEC. Disponible pour PC, Mac OS, tablettes Android et iPad.

Recherche de publications IEC - www.iec.ch/searchpub

La recherche avancée permet de trouver des publications IEC en utilisant différents critères (numéro de référence, texte, comité d'études,...). Elle donne aussi des informations sur les projets et les publications remplacées ou retirées.

IEC Just Published - webstore.iec.ch/justpublished

Restez informé sur les nouvelles publications IEC. Just Published détaille les nouvelles publications parues. Disponible en ligne et aussi une fois par mois par email.

Electropedia - www.electropedia.org

Le premier dictionnaire en ligne de termes électroniques et électriques. Il contient plus de 30 000 termes et définitions en anglais et en français, ainsi que les termes équivalents dans 14 langues additionnelles. Egalement appelé Vocabulaire Electrotechnique International (IEV) en ligne.

Glossaire IEC - std.iec.ch/glossary

Plus de 55 000 entrées terminologiques électrotechniques, en anglais et en français, extraites des articles Termes et Définitions des publications IEC parues depuis 2002. Plus certaines entrées antérieures extraites des publications des CE 37, 77, 86 et CISPR de l'IEC.

Service Clients - webstore.iec.ch/csc

Si vous désirez nous donner des commentaires sur cette publication ou si vous avez des questions contactez-nous: csc@iec.ch.

CONSOLIDATED VERSION

VERSION CONSOLIDÉE



INTERNATIONAL SPECIAL COMMITTEE ON RADIO INTERFERENCE
COMITÉ INTERNATIONAL SPÉCIAL DES PERTURBATIONS RADIOÉLECTRIQUES

BASIC EMC PUBLICATION
PUBLICATION FONDAMENTALE EN CEM

**Specification for radio disturbance and immunity measuring apparatus and methods –
Part 2-3: Methods of measurement of disturbances and immunity – Radiated disturbance measurements**

**Spécifications des méthodes et des appareils de mesure des perturbations radioélectriques et de l'immunité aux perturbations radioélectriques –
Partie 2-3: Méthodes de mesure des perturbations et de l'immunité –
Mesures des perturbations rayonnées**

INTERNATIONAL
ELECTROTECHNICAL
COMMISSION

COMMISSION
ELECTROTECHNIQUE
INTERNATIONALE

ICS 33.100.10; 33.100.20

ISBN 978-2-8322-1476-3

**Warning! Make sure that you obtained this publication from an authorized distributor.
Attention! Veuillez vous assurer que vous avez obtenu cette publication via un distributeur agréé.**

IECNORM.COM : Click to view the full PDF of CISPR 16-2-3:2010+AMD1:2010+AMD2:2014 CSV

REDLINE VERSION

VERSION REDLINE



INTERNATIONAL SPECIAL COMMITTEE ON RADIO INTERFERENCE
COMITÉ INTERNATIONAL SPÉCIAL DES PERTURBATIONS RADIOÉLECTRIQUES

BASIC EMC PUBLICATION
PUBLICATION FONDAMENTALE EN CEM

**Specification for radio disturbance and immunity measuring apparatus and methods –
Part 2-3: Methods of measurement of disturbances and immunity – Radiated disturbance measurements**

**Spécifications des méthodes et des appareils de mesure des perturbations radioélectriques et de l'immunité aux perturbations radioélectriques –
Partie 2-3: Méthodes de mesure des perturbations et de l'immunité –
Mesures des perturbations rayonnées**

CONTENTS

FOREWORD.....	7
INTRODUCTION TO AMENDMENT 1	9
1 Scope.....	10
2 Normative references	10
3 Terms and , definitions and abbreviations.....	11
4 Types of disturbance to be measured	16
4.1 General.....	16
4.2 Types of disturbance	16
4.3 Detector functions	17
5 Connection of measuring equipment.....	17
6 General measurement requirements and conditions	17
6.1 General.....	17
6.2 Disturbance not produced by the equipment under test	17
6.2.1 General	17
6.2.2 Compliance (conformity assessment) testing	18
6.3 Measurement of continuous disturbance.....	18
6.3.1 Narrowband continuous disturbance.....	18
6.3.2 Broadband continuous disturbance.....	18
6.3.3 Use of spectrum analyzers and scanning receivers.....	18
6.4 Operating conditions of the EUT arrangement and measurement conditions	18
6.4.1 Normal load conditions General arrangement of the EUT	18
6.4.2 The time of Operation of the EUT.....	21
6.4.3 Running in time EUT time of operation	21
6.4.4 Supply EUT running-in time.....	21
6.4.5 Mode of operation EUT supply.....	21
6.4.6 EUT mode of operation.....	21
6.4.7 Operation of multifunction equipment.....	21
6.4.8 Determination of arrangement(s) causing maximum emissions	22
6.4.9 Recording of measurements	22
6.5 Interpretation of measuring results	22
6.5.1 Continuous disturbance	22
6.5.2 Discontinuous disturbance.....	23
6.5.3 Measurement of the duration of disturbance	23
6.6 Measurement times and scan rates for continuous disturbance	23
6.6.1 General	23
6.6.2 Minimum measurement times	23
6.6.3 Scan rates for scanning receivers and spectrum analyzers.....	24
6.6.4 Scan times for stepping receivers	25
6.6.5 Strategies for obtaining a spectrum overview using the peak detector	26
6.6.6 Timing considerations using FFT-based instruments	30
7 Measurement of radiated disturbances	34
7.1 Introductory remarks	34
7.2 Loop-antenna system measurements (9 kHz to 30 MHz)	35
7.2.1 General	35
7.2.2 General measurement method.....	35
7.2.3 Test environment.....	36

7.2.4	Configuration of the equipment under test	37
7.2.5	Measurement uncertainty for LAS	37
7.3	Open-area test site or semi-anechoic chamber measurements (30 MHz to 1 GHz)	37
7.3.1	Measurand	37
7.3.2	Test site requirements	38
7.3.3	General measurement method	38
7.3.4	Measurement distance	39
7.3.5	Antenna height variation	39
7.3.6	Product specification details	39
7.3.7	Measurement instrumentation	43
7.3.8	Field-strength measurements on other outdoor sites	43
7.3.9	Measurement uncertainty for OATS and SAC	43
7.4	Fully-anechoic room measurements (30 MHz to 1 GHz)	43
7.4.1	Test set-up and site geometry	43
7.4.2	EUT position	46
7.4.3	Cable layout and termination	47
7.4.4	Measurement uncertainty for FAR	48
7.5	Radiated emission measurement method (30 MHz to 1 GHz) and radiated immunity test method (80 MHz to 1 GHz) with common test set-up in semi-anechoic chamber	48
7.5.1	Applicability	48
7.5.2	EUT perimeter definition and antenna-to-EUT separation distance	49
7.5.3	Uniform test volume	49
7.5.4	Specifications for EUT set-up in common emissions/immunity test setup	50
7.5.5	Measurement uncertainty for common emission/immunity set-up and method	58
7.6	Fully-anechoic room and absorber-lined OATS/SAC measurements (1 GHz to 18 GHz)	58
7.6.1	Quantity to measure	58
7.6.2	Measurement distance	58
7.6.3	Set-up and operating conditions of the equipment under test (EUT)	59
7.6.4	Measurement site	59
7.6.5	Measurement instrumentation	59
7.6.6	Measurement procedure	60
7.6.7	Measurement uncertainty for FAR	67
7.7	<i>In situ</i> measurements (9 kHz to 18 GHz)	67
7.7.1	Applicability of and preparation for <i>in situ</i> measurements	67
7.7.2	Field-strength measurements <i>in situ</i> in the frequency range 9 kHz to 30 MHz	68
7.7.3	Field-strength measurements <i>in situ</i> in the frequency range above 30 MHz	69
7.7.4	<i>In situ</i> measurement of the disturbance effective radiated power using the substitution method	70
7.7.5	Documentation of the measurement results	74
7.7.6	Measurement uncertainty for <i>in situ</i> method	74
7.8	Substitution measurements (30 MHz to 18 GHz)	74
7.8.1	General	74
7.8.2	Test site	74
7.8.3	Test antennas	75

7.8.4	EUT configuration.....	75
7.8.5	Test procedure	76
7.8.6	Measurement uncertainty for substitution method	76
7.9	Reverberation chamber measurements (80 MHz to 18 GHz).....	76
7.10	TEM waveguide measurements (30 MHz to 18 GHz)	76
8	Automated measurement of emissions	76
8.1	Introduction – precautions for automated measurements	76
8.2	Generic measurement procedure.....	77
8.3	Pre-scan measurements.....	77
8.3.1	General	77
8.3.2	Determination of the required measurement time.....	78
8.3.3	Pre-scan requirements for different types of measurements	78
8.4	Data reduction.....	79
8.5	Emission maximization and final measurement.....	80
8.6	Post-processing and reporting.....	81
8.7	Emission measurement strategies with FFT-based measuring instruments	81
Annex A (informative)	Measurement of disturbances in the presence of ambient emissions	82
Annex B (informative)	Use of spectrum analyzers and scanning receivers	96
Annex C (informative)	Scan rates and measurement times for use with the average detector	99
Annex D (informative)	Explanation of APD measurement method applying to the compliance test.....	103
Annex E (normative)	Determination of suitability of spectrum analyzers for compliance tests	105
Bibliography.....		106
Figure 1 – Measurement of a combination of a CW signal (NB) and an impulsive signal (BB) using multiple sweeps with maximum hold		27
Figure 2 – Example of a timing analysis		28
Figure 3 – A broadband spectrum measured with a stepped receiver		29
Figure 4 – Intermittent narrowband disturbances measured using fast short repetitive sweeps with maximum hold function to obtain an overview of the emission spectrum.....		30
Figure 5 – Concept of magnetic field induced current measurements made with the loop antenna system.....		36
Figure 6 – Concept of electric field strength measurements made on an open-area test site (OATS) or semi-anechoic chamber (SAC) showing the direct and reflected rays arriving at the receiving antenna		38
Figure 7 – Typical FAR site geometry, where a , b , c , e depend upon the room performance		44
Figure 8 – Typical test set-up for table-top equipment within the test volume of a FAR		45
Figure 9 – Typical test set-up for floor-standing equipment within the test volume of a FAR.....		46
Figure 10 – Positions of reference planes for uniform field calibration (top-view)		49
Figure 11 – Test set-up for table-top equipment.....		54
Figure 12 – Test set-up for table-top equipment – Top view		55

Figure 13 – Test set-up for floor-standing equipment	57
Figure 14 – Test set-up for floor-standing equipment – Top view	58
Figure 15 – Measurement method above 1 GHz, receive antenna in vertical polarization	60
Figure 16 – Illustration of height scan requirements for two different categories of EUTs	63
Figure 17 – Determination of the transition distance	73
Figure 18 – Substitution method set-up geometries for: a) measurement, b) calibration	75
Figure 19 – Process to give reduction of measurement time	77
Figure 20 – FFT scan in segments	32
Figure 21 – Frequency resolution enhanced by FFT-based measuring instrument	33
Figure 22 – Position of CMAD for table-top equipment on OATS or in SAC	42
Figure A.1 – Flow diagram for the selection of bandwidths and detectors and the estimated measurement errors due to that selection	84
Figure A.2 – Relative difference in adjacent emission amplitudes during preliminary testing	86
Figure A.3 – Disturbance by an unmodulated signal (dotted line)	87
Figure A.4 – Disturbance by an amplitude-modulated signal (dotted line)	87
Figure A.5 – Indication of an amplitude-modulated signal as a function of modulation frequency with the QP detector in CISPR bands B, C and D	88
Figure A.6 – Indication of a pulse-modulated signal (pulse width 50 μ s) as a function of pulse repetition frequency with peak, QP and average detectors	89
Figure A.7 – Disturbance by a broadband signal (dotted line)	89
Figure A.8 – Unmodulated EUT disturbance (dotted line)	90
Figure A.9 – Amplitude-modulated EUT disturbance (dotted line)	91
Figure A.10 – Increase of peak value with superposition of two unmodulated signals	92
Figure A.11 – Determination of the amplitude of the disturbance signal by means of the amplitude ratio d and the factor r [see Equation (A.3) and Equation (A.6)]	93
Figure A.12 – Increase of average indication measured with a real receiver and calculated from Equation (A.8)	94
Figure C.1 – Weighting function of a 10 ms pulse for peak (PK) and average detections with (CISPR AV) and without (AV) peak reading: meter time constant 160 ms	101
Figure C.2 – Weighting functions of a 10 ms pulse for peak (PK) and average detections with (CISPR AV) and without (AV) peak reading: meter time constant 100 ms	101
Figure C.3 – Example of weighting functions (of a 1 Hz pulse) for peak (PK) and average detections as a function of pulse width: meter time constant 160 ms	102
Figure C.4 – Example of weighting functions (of a 1 Hz pulse) for peak (PK) and average detections as a function of pulse width: meter time constant 100 ms	102
Figure D.1 – Example of APD measurement Method 1 for fluctuating disturbances	103
Figure D.2 – Example of APD measurement Method 2 for fluctuating disturbances	104
Table 1 – Minimum scan times for the three CISPR bands with peak and quasi-peak detectors	24
Table 2 – Applicable frequency ranges and document references for CISPR radiated emission test sites and test methods	34
Table 3 – Minimum dimension of w ($w_{\min}$)	62
Table 4 – Example values of w for three antenna types	63

Table 5 – Horizontal polarization correction factors as a function of frequency.....	72
Table 6 – Recommended antenna heights to guarantee signal interception (for pre-scan) in the frequency range 30 MHz to 1 000 MHz	79
Table 7 – Minimum measurement times for the four CISPR bands	24
Table A.1 – Combinations of EUT disturbance and ambient emissions.....	83
Table A.2 – Measurement error depending on the detector type and on the combination of ambient and disturbing signal spectra	95
Table C.1 – Pulse suppression factors and scan rates for a 100 Hz video bandwidth.....	100
Table C.2 – Meter time constants and the corresponding video bandwidths and maximum scan rates	100
Table E.1 – Maximum amplitude difference between peak and quasi-peak detected signals	105

IECNORM.COM : Click to view the full PDF of CISPR 16-2-3:2010+AMD1:2010+AMD2:2014 CSV

INTERNATIONAL ELECTROTECHNICAL COMMISSION
INTERNATIONAL SPECIAL COMMITTEE ON RADIO INTERFERENCE

**SPECIFICATION FOR RADIO DISTURBANCE AND IMMUNITY
MEASURING APPARATUS AND METHODS –**

**Part 2-3: Methods of measurement of disturbances and immunity –
Radiated disturbance measurements**

FOREWORD

- 1) The International Electrotechnical Commission (IEC) is a worldwide organization for standardization comprising all national electrotechnical committees (IEC National Committees). The object of IEC is to promote international co-operation on all questions concerning standardization in the electrical and electronic fields. To this end and in addition to other activities, IEC publishes International Standards, Technical Specifications, Technical Reports, Publicly Available Specifications (PAS) and Guides (hereafter referred to as "IEC Publication(s)"). Their preparation is entrusted to technical committees; any IEC National Committee interested in the subject dealt with may participate in this preparatory work. International, governmental and non-governmental organizations liaising with the IEC also participate in this preparation. IEC collaborates closely with the International Organization for Standardization (ISO) in accordance with conditions determined by agreement between the two organizations.
- 2) The formal decisions or agreements of IEC on technical matters express, as nearly as possible, an international consensus of opinion on the relevant subjects since each technical committee has representation from all interested IEC National Committees.
- 3) IEC Publications have the form of recommendations for international use and are accepted by IEC National Committees in that sense. While all reasonable efforts are made to ensure that the technical content of IEC Publications is accurate, IEC cannot be held responsible for the way in which they are used or for any misinterpretation by any end user.
- 4) In order to promote international uniformity, IEC National Committees undertake to apply IEC Publications transparently to the maximum extent possible in their national and regional publications. Any divergence between any IEC Publication and the corresponding national or regional publication shall be clearly indicated in the latter.
- 5) IEC itself does not provide any attestation of conformity. Independent certification bodies provide conformity assessment services and, in some areas, access to IEC marks of conformity. IEC is not responsible for any services carried out by independent certification bodies.
- 6) All users should ensure that they have the latest edition of this publication.
- 7) No liability shall attach to IEC or its directors, employees, servants or agents including individual experts and members of its technical committees and IEC National Committees for any personal injury, property damage or other damage of any nature whatsoever, whether direct or indirect, or for costs (including legal fees) and expenses arising out of the publication, use of, or reliance upon, this IEC Publication or any other IEC Publications.
- 8) Attention is drawn to the Normative references cited in this publication. Use of the referenced publications is indispensable for the correct application of this publication.
- 9) Attention is drawn to the possibility that some of the elements of this IEC Publication may be the subject of patent rights. IEC shall not be held responsible for identifying any or all such patent rights.

This Consolidated version of CISPR 16-2-3 bears the edition number 3.2. It consists of the third edition (2010-04) [documents CISPR/A/886/FDIS and CISPR/A/892/RVD], its amendment 1 (2010-06) [documents CISPR/A/878/CDV and CISPR/A/894/RVC] and its amendment 2 (2014-03) [documents CISPR/A/1054/FDIS and CISPR/A/1063/RVD]. The technical content is identical to the base edition and its amendments.

In this Redline version, a vertical line in the margin shows where the technical content is modified by amendments 1 and 2. Additions and deletions are displayed in red, with deletions being struck through. A separate Final version with all changes accepted is available in this publication.

This publication has been prepared for user convenience.

International Standard CISPR 16-2-3 has been prepared by CISPR subcommittee A: Radio-interference measurements and statistical methods.

This edition includes the following significant technical changes with respect to the previous edition: addition of the measurand for radiated emissions measurements in an OATS and a SAC in the range of 30 MHz to 1 000 MHz, and addition of a new normative annex on the determination of suitability of spectrum analysers for compliance tests. Also, numerous maintenance items are addressed to make the standard current with respect to other parts of the CISPR 16 series.

It has the status of a basic EMC publication in accordance with IEC Guide 107, *Electromagnetic compatibility – Guide to the drafting of electromagnetic compatibility publications*.

This publication has been drafted in accordance with the ISO/IEC Directives, Part 2.

A list of all parts of the CISPR 16 series, published under the general title *Specification for radio disturbance and immunity measuring apparatus and methods*, can be found on the IEC website.

The committee has decided that the contents of the base publication and its amendments will remain unchanged until the stability date indicated on the IEC web site under "<http://webstore.iec.ch>" in the data related to the specific publication. At this date, the publication will be

- reconfirmed,
- withdrawn,
- replaced by a revised edition, or
- amended.

IMPORTANT – The 'colour inside' logo on the cover page of this publication indicates that it contains colours which are considered to be useful for the correct understanding of its contents. Users should therefore print this document using a colour printer.

INTRODUCTION TO AMENDMENT 1

The recent addition of FFT-based measuring instrumentation in CISPR 16-1-1 necessitates the addition of related specifications for the test methods covered in CISPR 16-2-3. Those new specifications are introduced in this amendment.

IECNORM.COM : Click to view the full PDF of CISPR 16-2-3:2010+AMD1:2010+AMD2:2014 CSV

SPECIFICATION FOR RADIO DISTURBANCE AND IMMUNITY MEASURING APPARATUS AND METHODS –

Part 2-3: Methods of measurement of disturbances and immunity – Radiated disturbance measurements

1 Scope

This part of CISPR 16 specifies the methods of measurement of radiated disturbance phenomena in the frequency range of 9 kHz to 18 GHz. The aspects of measurement uncertainty are specified in CISPR 16-4-1 and CISPR 16-4-2.

NOTE In accordance with IEC Guide 107, CISPR 16-2-3 is a basic EMC publication for use by product committees of the IEC. As stated in Guide 107, product committees are responsible for determining the applicability of the EMC standard. CISPR and its sub-committees are prepared to co-operate with product committees in the evaluation of the value of particular EMC tests for specific products.

2 Normative references

The following referenced documents are indispensable for the application of this document. For dated references, only the edition cited applies. For undated references, the latest edition of the referenced document (including any amendments) applies.

CISPR 14-1:2005, *Electromagnetic compatibility – Requirements for household appliances, electric tools and similar apparatus – Part 1: Emission*

CISPR 16-1-1, *Specification for radio disturbance and immunity measuring apparatus and methods – Part 1-1: Radio disturbance and immunity measuring apparatus – Measuring apparatus*

CISPR 16-1-2:2003, *Specification for radio disturbance and immunity measuring apparatus and methods – Part 1-2: Radio disturbance and immunity measuring apparatus – Ancillary equipment – Conducted disturbances*
Amendment 1 (2004)
Amendment 2 (2006)

CISPR 16-1-4:2010, *Specification for radio disturbance and immunity measuring apparatus and methods – Part 1-4: Radio disturbance and immunity measuring apparatus – Ancillary equipment – Radiated disturbances*

CISPR 16-2-1:2008, *Specification for radio disturbance and immunity measuring apparatus and methods – Part 2-1: Methods of measurement of disturbances and immunity – Conducted disturbance measurements*

CISPR 16-4-1, *Specification for radio disturbance and immunity measuring apparatus and methods – Part 4-1: Uncertainties, statistics and limit modelling – Uncertainties in standardized EMC tests*

CISPR 16-4-2, *Specification for radio disturbance and immunity measuring apparatus and methods – Part 4-2: Uncertainties, statistics and limit modelling – Uncertainty in EMC measurements*

CISPR 16-4-5, *Specification for radio disturbance and immunity measuring apparatus and methods – Part 4-5: Uncertainties, statistics and limit modelling – Conditions for the use of alternative test methods*

IEC 60050-161:1990, *International Electrotechnical Vocabulary (IEV) – Chapter 161: Electromagnetic compatibility*
Amendment 1 (1997)
Amendment 2 (1998)

IEC 61000-4-3:2006, *Electromagnetic compatibility (EMC) – Part 4-3: Testing and measurement techniques – Radiated, radio-frequency, electromagnetic field immunity test*
Amendment 1 (2007)

IEC 61000-4-20, *Electromagnetic compatibility (EMC) – Part 4-20: Testing and measurement techniques – Emission and immunity testing in transverse electromagnetic (TEM) waveguides*

3 Terms and definitions and abbreviations

For the purposes of this document, the terms and definitions given in IEC 60050-161, as well as the following apply.

3.1

absorber-lined OATS/SAC

OATS or SAC with ground plane partially covered by RF-energy absorbing material

3.2

ancillary equipment

transducers (e.g. current and voltage probes and artificial networks) connected to a measuring receiver or (test) signal generator and used in the disturbance signal transfer between the EUT and the measuring or test equipment

3.3

antenna beam

main lobe of the antenna pattern (gain pattern) of the receive antenna (usually the direction with maximum sensitivity or lowest antenna factor) that is directed towards the EUT

3.4

antenna beamwidth

angle between the half-power (3 dB) points of the main lobe of the antenna beam, when referenced to the maximum power of the main lobe. It may be expressed for the *H* plane or for the *E* plane of the antenna

NOTE Antenna beamwidth is expressed in degrees.

3.5

associated equipment

AE

apparatus, that is not part of the system under test, but needed to help exercise the EUT

3.6

auxiliary equipment

AuxEq

peripheral equipment that is part of the system under test

3.7

basic standard

standard that has a wide-ranging coverage or contains general provisions for one particular field

NOTE A basic standard may function as a standard for direct application or as a basis for other standards.

[ISO/IEC Guide 2, definition 5.1]

3.8

coaxial cable

cable containing one or more coaxial lines, typically used for a matched connection of ancillary equipment to the measuring equipment or (test-) signal generator providing a specified characteristic impedance and a specified maximum allowable cable transfer impedance

3.9

common-mode absorption device

CMAD

device that may be applied on cables leaving the test volume in radiated emission measurements to reduce the compliance uncertainty

[CISPR 16-1-4, 3.1.4]

3.10

conformity assessment

demonstration that specified requirements relating to a product, process, system, person or body are fulfilled

NOTE The subject field of conformity assessment includes activities defined elsewhere in ISO/IEC 17000:2004, such as testing, inspection and certification, as well as the accreditation of conformity assessment bodies.

[ISO/IEC 17000:2004, 2.1, modified]

3.11

continuous disturbance

RF disturbance with duration of more than 200 ms at the IF-output of a measuring receiver that causes a deflection on the meter of a measuring receiver in quasi-peak detection mode, and that does not decrease immediately

[IEC 60050-161:1990, 161-02-11, modified]

3.12

(electromagnetic) emission

phenomenon by that electromagnetic energy emanates from a source

[IEC 60050-161:1990, 161-01-08]

3.13

emission limit (from a disturbing source)

specified maximum emission level of a source of electromagnetic disturbance

[IEC 60050-161:1990, 161-03-12]

3.14

equipment-under-test

EUT

equipment (devices, appliances and systems) subjected to EMC (emission) compliance (conformity assessment) tests

3.15

fully-anechoic room

FAR

shielded enclosure, the internal surfaces of which are lined with radio-frequency-energy absorbing material (i.e. RF absorber) that absorbs electromagnetic energy in the frequency range of interest

3.16

loop-antenna system

LAS

antenna system consisting of three orthogonally-oriented loop antennas that are used to measure the three orthogonal magnetic dipole moments of an EUT located in the centre of the three loops

3.17

measurement, scan and sweep times

3.17.1

measurement time

T_m

effective, coherent time for a measurement result at a single frequency (in some areas also called dwell time)

- for the peak detector, the effective time to detect the maximum of the signal envelope
- for the quasi-peak detector, the effective time to measure the maximum of the weighted envelope
- for the average detector, the effective time to average the signal envelope
- for the rms detector, the effective time to determine the rms of the signal envelope

3.17.2

scan

continuous or stepped frequency variation over a given frequency span

3.17.3

span

Δf

difference between stop and start frequencies of a sweep or scan

3.17.4

sweep

continuous frequency variation over a given frequency span

3.17.5

sweep or scan rate

frequency span divided by the sweep or scan time

3.17.6

sweep or scan time

T_s

time between start and stop frequencies of a sweep or scan

3.17.7

observation time

T_o

sum of measurement times T_m on a certain frequency in case of multiple sweeps; if n is the number of sweeps or scans, then $T_o = n \times T_m$

3.17.8

total observation time

T_{tot}

effective time for an overview of the spectrum (either single or multiple sweeps); if c is the number of channels within a scan or sweep, then $T_{tot} = c \times n \times T_m$

3.18

measuring receiver

instrument such as a tunable voltmeter, an EMI receiver, a spectrum analyzer or an FFT-based measuring instrument, with or without preselection, that ~~meets the relevant parts of~~ **complies with** CISPR 16-1-1

3.19

number of sweeps per time unit (e.g. per second)

n_s

reciprocal of the sum of sweep time and retrace time, i.e. $1 / (\text{sweep time} + \text{retrace time})$

3.20

open-area test site

OATS

facility used for measurements of electromagnetic fields the intention for which is to simulate a semi-free-space environment over a specified frequency range that is used for radiated emission testing of products. An OATS typically is located outdoors in an open area, and has an electrically-conducting ground plane.

3.21

product standard

standard that specifies requirements to be fulfilled by a product or group of products, to establish its fitness for purpose

NOTE 1 A product standard may include, in addition to the fitness-for-purpose requirements, directly or by reference, aspects such as terminology, sampling, testing, packaging and labelling and, sometimes, processing requirements.

NOTE 2 A product standard can either be complete or not, according to whether it specifies all or only a part of the necessary requirements. In this respect, one may differentiate between standards such as dimensional, material and technical delivery standards.

[ISO/IEC Guide 2, definition 5.4]

3.22

semi-anechoic chamber

SAC

shielded enclosure in which five of the six internal surfaces are lined with radio-frequency-energy absorbing material (i.e. RF absorber) that absorbs electromagnetic energy in the frequency range of interest, and the bottom horizontal surface is a conducting ground plane for use with OATS test set

3.23

test configuration

combination that gives the specified measurement arrangement of the EUT in which an emission level is measured

3.24

weighting (of e.g. impulsive disturbance)

pulse-repetition-frequency (PRF) dependent conversion (mostly reduction) of a peak-detected impulse voltage level to an indication that corresponds to the interference effect on radio reception

NOTE 1 For the analogue receiver, the psychophysical annoyance of the interference is a subjective quantity (audible or visual) usually not a certain number of misunderstandings of a spoken text

NOTE 2 For the digital receiver, the interference effect is an objective quantity that may be defined by the critical bit error ratio (BER) or bit error probability (BEP) for that perfect error correction can still occur or by another, objective and reproducible parameter

3.24.1

weighted disturbance measurement

measurement of disturbance using a weighting detector

3.24.2

weighting characteristic

peak voltage level as a function of PRF for a constant effect on a specific radiocommunication system, i.e. the disturbance is weighted by the radiocommunication system itself

3.24.3

weighting detector

detector that provides an agreed weighting function

3.24.4

weighting factor

value of the weighting function relative to a reference PRF or relative to the peak value

NOTE Weighting factor is expressed in dB.

3.24.5

weighting function or weighting curve

relationship between input peak voltage level and PRF for constant level indication of a measuring receiver with a weighting detector, i.e. the curve of response of a measuring receiver to repeated pulses

3.25

measurement

process of experimentally obtaining one or more quantity values that can reasonably be attributed to a quantity

[2.1 of ISO/IEC Guide 99:2007][8]¹

3.26

test

technical operation that consists of the determination of one or more characteristics of a given product, process or service according to a specified procedure

NOTE A test is carried out to measure or classify a characteristic or a property of an item by applying to the item a set of environmental and operating conditions and/or requirements.

[IEC 60050-151:2001, 151-16-13][9]

3.27

highest internal frequency

highest frequency generated or used within the EUT or the highest frequency at which the EUT operates or tunes

3.28

module

part of an EUT that provides a function and may contain radio-frequency sources

3.29 Abbreviations²

The following abbreviations, not already provided in 3.1 through 3.28, are used in this standard.

¹ Figures in square brackets refer to the Bibliography.

² At the next maintenance, when a new edition is published, terms and definitions will be placed in a new subclause 3.1 and renumbered, and abbreviations will be re-located to a new subclause 3.2.

AM	Amplitude modulation
APD	Amplitude probability distribution
AV	Average
BB	Broadband
CW	Continuous wave
FFT	Fast-Fourier transform
FM	Frequency modulation
IF	Intermediate frequency
ISM	Industrial, scientific or medical
LPDA	Log-periodic dipole array
NB	Narrowband
NSA	Normalized site attenuation
PRF	Pulse repetition frequency
RBW	Resolution bandwidth
RF	Radio frequency
RGP	Reference ground plane
QP	Quasi-peak
TEM	Transverse electromagnetic
UFA	Uniform field area
VBW	Video bandwidth

4 Types of disturbance to be measured

4.1 General

This clause describes the classification of different types of disturbance and the detectors appropriate for their measurement.

4.2 Types of disturbance

For physical and psychophysical³ reasons, dependent on the spectral distribution, measuring receiver bandwidth, the duration, rate of occurrence, and degree of annoyance during the assessment and measurement of radio disturbance, distinction is made between the following types of disturbance:

- narrowband continuous disturbance*, i.e. disturbance on discrete frequencies as, for example, the fundamentals and harmonics generated with the intentional application of RF energy with ISM equipment, constituting a frequency spectrum consisting only of individual spectral lines whose separation is greater than the bandwidth of the measuring receiver so that during the measurement only one line falls into the bandwidth in contrast to b);
- broadband continuous disturbance*, which normally is unintentionally produced by the repeated impulses of, for example, commutator motors, and which have a repetition frequency that is lower than the bandwidth of the measuring receiver so that during the measurement more than one spectral line falls into the bandwidth; and
- broadband discontinuous disturbance* is also generated unintentionally by mechanical or electronic switching procedures, for example by thermostats or programme controls with a repetition rate lower than 1 Hz (click-rate less than 30/min).

³ Psychophysical means psychological relationship between physical stimuli and sensory response.

The frequency spectra of items b) and c) are characterized by having a continuous spectrum in the case of individual (single) impulses and a discontinuous spectrum in case of repeated impulses, both spectra being characterized by having a frequency range that is wider than the bandwidth of the measuring receiver specified in CISPR 16-1-1.

4.3 Detector functions

Depending on the types of disturbance, measurements may be carried out using a measuring receiver with:

- a) an average detector generally used in the measurement of narrowband disturbance and signals, and particularly to discriminate between narrowband and broadband disturbance;
- b) a quasi-peak detector provided for the weighted measurement of broadband disturbance for the assessment of audio annoyance to a radio listener, but also usable for narrowband disturbance;
- c) an rms-average detector provided for the weighted measurement of broadband disturbance for the assessment of the effect of impulsive disturbance to digital radio communication services but also useable for narrowband disturbance;
- d) a peak detector that may be used for either broadband or narrowband disturbance measurement.

Measuring receivers incorporating these detectors are specified in CISPR 16-1-1.

5 Connection of measuring equipment

Concerning the connection of measuring equipment, measuring receivers and ancillary equipment such as antennas: the connecting cable between the measuring receiver and the ancillary equipment shall be shielded and its characteristic impedance shall be matched to the input impedance of the measuring receiver. The output of the ancillary equipment shall be terminated with the prescribed impedance.

6 General measurement requirements and conditions

6.1 General

Radio disturbance measurements shall be:

- reproducible, i.e. independent of the measurement location and environmental conditions, especially ambient noise; and
- free from interactions, i.e. the connection of the EUT to the measuring equipment shall influence neither the function of the EUT nor the accuracy of the measurement equipment.

These requirements may be met by observing the following conditions:

- a) existence of a sufficient signal-to-noise ratio at the desired measurement level, e.g. the level of the relevant disturbance limit;
- b) having a defined measuring set-up, termination and operating conditions of the EUT;
- ~~c) when using a spectrum analyzer or scanning receiver, due considerations shall be given to its particular operating and calibration requirements.~~

6.2 Disturbance not produced by the equipment under test

6.2.1 General

The measurement signal-to-noise ratio with respect to ambient noise shall meet the following requirements. ~~If the spurious~~ Should the ambient noise level exceeds the required level, it shall be recorded in the test report.

6.2.2 Compliance (conformity assessment) testing

A test site shall permit emissions from the EUT to be distinguished from ambient noise. The ambient noise level should preferably be 20 dB, but at least be 6 dB below the desired measurement level. For the 6 dB condition, the apparent disturbance level from the EUT is increased by up to 3,5 dB. The suitability of the site for required ambient level may be determined by measuring the ambient noise level with the test unit in place but not operating.

~~In the case of compliance measurement according to~~ When evaluating compliance with a limit, the ambient noise level is permitted to exceed the preferred -6 dB level provided that the level of both ambient noise and source emanation combined does not exceed the specified limit. The EUT is then considered to meet the limit. ~~Other actions can also be taken; for example, reduce the bandwidth for narrowband signals and/or move the antenna closer to the EUT. Further guidance on measurement of disturbances in the presence of ambient emissions is provided in Annex A.~~

~~NOTE—If both the ambient field strength and field strength of ambient and EUT are measured separately, it may be possible to provide an estimate of the EUT field strength to a quantifiable level of uncertainty. Reference is made in this respect in Annex C of CISPR 11.~~

6.3 Measurement of continuous disturbance

6.3.1 Narrowband continuous disturbance

The receiver shall be kept tuned to the discrete frequency under investigation, and re-tuned if the frequency fluctuates.

6.3.2 Broadband continuous disturbance

For the assessment of broadband continuous disturbance the level of which is not steady, the maximum reproducible measurement value shall be found. See 6.5.1 for further details.

6.3.3 Use of spectrum analyzers and scanning receivers

Spectrum analyzers and scanning receivers are useful for disturbance measurements, particularly in order to reduce measuring time. However, special consideration must be given to certain characteristics of these instruments, which include overload, linearity, selectivity, normal response to pulses, frequency scan rate, signal interception, sensitivity, amplitude accuracy and peak, average and quasi-peak detection. These characteristics are considered in Annex B.

6.4 ~~Operating conditions of the~~ EUT arrangement and measurement conditions

The EUT shall be operated under the following conditions:

6.4.1 ~~Normal load conditions~~ General arrangement of the EUT

~~The normal load conditions shall be as defined in the manufacturer's product specification relevant to the EUT, and for EUTs not so covered, as indicated in the manufacturer's instructions.~~

6.4.1.1 General

Where not specified in the product standard, the EUT shall be configured as described below.

The EUT shall be installed, arranged and operated in a manner consistent with typical applications. Where the manufacturer has specified or recommended an installation practice, that practice shall be used in the test arrangement, where possible. This arrangement shall be typical of normal installation practice. Interface cables, loads, and devices shall be connected to at least one of each type of interface port of the EUT and, where practical, each cable shall be terminated in a device typical of actual usage.

Where there are multiple interface ports of the same type, additional interconnecting cables, loads and devices may have to be added to the EUT depending upon the results of preliminary tests. Connecting a cable or wire to just one of that type of port may be sufficient. The actual number of additional cables or wires may be limited to the condition where the addition of another cable or wire does not significantly affect the emission level, i.e. varies less than 2 dB, provided that the EUT remains compliant. The rationale for the selection of the configuration and loading of ports shall be included in the test report.

Interconnecting cables should be of the type and length specified in the individual equipment requirements. If the length can be varied, the length shall be selected to produce maximum disturbance.

If shielded or special cables are used during the tests to achieve compliance, then a note shall be included in the instruction manual advising of the need to use such cables.

Excess lengths of cables shall be bundled at the approximate centre of the cable with the bundles 30 cm to 40 cm in length. If it is impractical to do so because of cable bulk or stiffness, the disposition of the excess cable shall be precisely noted in the test report.

The results of an evaluation of EUTs having one of each type of module can be applied to configurations having more than one of each of those modules. This is permissible because it has been found that disturbances from identical modules are generally not additive in practice. However the 2 dB criteria defined in this clause shall be applied.

Any set of results shall be accompanied by a complete description of the cable and equipment orientation so that results can be reproduced. If specific conditions of use are required to meet the limits, those conditions shall be specified and documented; for example cable length, cable type, shielding and grounding. These conditions shall be included in the instructions to the user.

Equipment that is populated with multiple modules (drawer, plug-in card, board, etc.) shall be tested with a mix and number representative of that used in a typical installation. The number of additional boards or plug-in cards of the same type may be limited to the condition where the addition of another board or plug-in card does not significantly affect the emission level, i.e. varies less than 2 dB, provided that the EUT remains compliant. The rationale used for selecting the number and type of modules shall be stated in the test report.

A system that consists of a number of separate units shall be configured to form a minimum representative configuration. The number and mix of units included in the test configuration shall be representative of that used in a typical installation. The rationale used for selecting units shall be stated in the test report.

At least one module of each type shall be operative in each equipment evaluated in an EUT. For a system EUT, at least one of each type of equipment that can be included in the possible system configuration shall be included in the EUT.

The EUT position relative to the RGP shall be equivalent to that occurring in use. Therefore, floor-standing equipment is placed on, but insulated from, a RGP, and tabletop equipment is placed on a non-conductive table.

Equipment designed for wall-mounted or ceiling mounted operation shall be tested as tabletop EUT. The orientation of the equipment shall be consistent with normal installation practice.

Combinations of the equipment types identified above shall also be arranged in a manner consistent with normal installation practice. Equipment designed for both tabletop and floor standing operation shall be tested as tabletop equipment unless the usual installation is floor standing, then that arrangement shall be used.

The ends of signal cables attached to the EUT that are not connected to another unit or auxiliary equipment shall be terminated using the correct terminating impedance defined in the product standard.

Cables or other connections to associated equipment located outside the test area shall drape to the floor, and then be routed to the place where they leave the test volume.

Auxiliary equipment shall be installed in accordance with normal installation practice. Where this means that the auxiliary equipment is located on the test site, it shall be arranged using the same conditions applicable for the EUT (e.g distance from ground plane and insulation from the ground plane if floor standing, and layout of cabling).

6.4.1.2 Tabletop arrangement

Equipment intended for tabletop use shall be placed on a non-conductive table. The size of the table will nominally be 1,5 m by 1,0 m, but may ultimately be dependent on the horizontal dimensions of the EUT.

All units forming the system under test (including the EUT, connected peripherals and auxiliary equipment or devices) shall be arranged according to normal use. Where not defined in the normal use, a nominal 0,1 m separation distance between the neighbouring units shall be defined for the test arrangement.

Intra-unit cables shall be draped over the back of the table. If a cable hangs closer than 0,4 m to the horizontal ground plane (or floor), the excess shall be folded at the cable centre into a bundle no longer than 0,4 m, such that the bundle is at least 0,4 m above the horizontal RGP.

Cables shall be positioned as for normal usage.

If the mains port input cable is less than 0,8 m long, (including power supplies integrated in the mains plug) an extension cable shall be used such that the external power supply unit is placed on the tabletop. The extension cable shall have characteristics similar to the mains cable (including the number of conductors and the presence of a ground connection). The extension cable shall be treated as part of the mains cable.

In the above arrangements, the cable between the EUT and the power accessory shall be arranged on the tabletop in the same manner as other cables connecting components of the EUT.

6.4.1.3 Floor-standing arrangement

The EUT shall be placed on the horizontal RGP, orientated for normal use, but separated from metallic contact with the RGP by up to 15 cm of insulation.

The cables shall be insulated (by up to 15 cm) from the horizontal RGP. If the equipment requires a dedicated ground connection, then this shall be provided and bonded to the horizontal ground plane.

Intra-unit cables (between units forming the EUT or between the EUT and auxiliary equipment) shall drape to, but remain insulated from, the horizontal RGP. Any excess shall either be folded at the cable centre into a bundle no longer than 0,4 m or arranged in a serpentine fashion. If an intra-unit cable length is not long enough to drape to the horizontal RGP but drapes closer than 0,4 m, then the excess shall be folded at the cable centre into a bundle no longer than 0,4 m. The bundle shall be positioned such that it is either 0,4 m above the horizontal RGP or at the height of the cable entry or connection point if this is within 0,4 m of the horizontal RGP.

For equipment with a vertical cable riser, the number of risers shall be typical of installation practice. Where the riser is made of non-conductive material, a minimum spacing of at least 0,2 m shall be maintained between the closest part of the equipment and the nearest vertical cable. Where the riser structure is conductive, the minimum spacing of 0,2 m shall be between the closest parts of the equipment and riser structure.

6.4.1.4 Combinations of tabletop and floor-standing equipment arrangement

Intra-unit cables between a tabletop unit and a floor standing unit shall have the excess folded into a bundle no longer than 0,4 m. The bundle shall be positioned such that it is either 0,4 m above the horizontal RGP or at the height of the cable entry or connection point if this is within 0,4 m of the horizontal RGP.

6.4.2 Operation of the EUT

The operating conditions of the EUT shall be determined by the manufacturer according to the typical use of the EUT with respect to the expected highest level of emission. The determined operational mode and the rationale for the selected operating conditions shall be stated in the test report.

The EUT shall be operated within the rated (nominal) operating voltage range and typical load conditions (mechanical or electrical) for which it is designed. Actual loads should be used whenever possible. If a simulator is used, it shall represent the actual load with respect to its radio frequency and functional characteristics.

The test programmes or other means of exercising the equipment should ensure that various parts of a system are exercised in a manner that permits detection of all system disturbances.

6.4.26.4.3 The EUT time of operation

The time of operation shall be, in the case of EUTs with a given rated operating time, in accordance with the marking; in all other cases, ~~the time is not restricted~~ the EUT shall be continuously operated throughout the test.

6.4.36.4.4 EUT running-in time

No specific running-in time, prior to testing, is given, but the EUT shall be operated for a sufficient period to ensure that the modes and conditions of operation are typical of those during the life of the equipment. For some EUTs, special test conditions may be prescribed in the relevant ~~equipment publications~~ product standards.

6.4.46.4.5 EUT Supply

The EUT shall be operated from a supply having the rated voltage of the EUT. If the level of disturbance varies considerably with the supply voltage, the measurements shall be repeated for supply voltages over the range of 0,9 ~~times~~ to 1,1 times the rated voltage. EUTs with more than one rated voltage shall be tested at the rated voltage that causes maximum disturbance.

6.4.56.4.6 EUT mode of operation

The EUT shall be operated under practical conditions that cause the maximum disturbance at the measurement frequency.

6.4.7 Operation of multifunction equipment

Multifunction equipment which is subjected simultaneously to different clauses of a product standard, and/or different standards, shall be tested with each function operated in isolation, if this can be achieved without modifying the equipment internally. The equipment thus tested

shall be deemed to have complied with the requirements of all clauses and/or standards when each function has satisfied the requirements of the relevant clause and/or standard.

For equipment where it is not practical to test with each function operated in isolation, or where the isolation of a particular function would result in the equipment being unable to fulfil its primary function, or where the simultaneous operation of several functions would result in saving measurement time, the equipment shall be deemed to have complied if it meets the provisions of the relevant clause and/or standard with the necessary functions operated.

6.4.8 Determination of arrangement(s) causing maximum emissions

Initial testing shall identify the frequency that has the highest disturbance relative to the limit. This identification shall be performed while operating the EUT in typical modes of operation and with cable positions in a test arrangement that is representative of typical installation practice.

The frequency of highest disturbance with respect to the limit shall be found by investigating disturbances at a number of significant frequencies. This provides confidence that the probable frequency of maximum disturbance has been found and that the associated cable, EUT arrangement and mode of operation has been identified.

For initial testing, the EUT should be arranged in accordance with the product standards as appropriate.

6.4.9 Recording of measurements

Of those disturbances above ($L - 20$ dB), where L is the limit level in logarithmic units, the disturbance levels and the frequencies of at least the six highest disturbances shall be recorded.

For radiated disturbances, the antenna polarization and height for each reported disturbance shall be recorded.

6.5 Interpretation of measuring results

6.5.1 Continuous disturbance

- a) If the level of disturbance is not steady, the reading on the measuring receiver is observed for at least 15 s for each measurement; the highest readings shall be recorded, with the exception of any isolated clicks, which shall be ignored (see 4.2 of CISPR 14-1).
- b) If the general level of the disturbance is not steady, but shows a continuous rise or fall of more than 2 dB in the 15 s period, then the disturbance voltage levels shall be observed for a further period and the levels shall be interpreted according to the conditions of normal use of the EUT, as follows:
 - 1) if the EUT is one that may be switched on and off frequently, or the direction of rotation of which can be reversed, then at each frequency of measurement the EUT should be switched on or reversed just before each measurement, and switched off just after each measurement. The maximum level obtained during the first minute at each frequency of measurement shall be recorded;
 - 2) if the EUT is one that in normal use runs for longer periods, then it should remain switched on for the period of the complete test, and at each frequency the level of disturbance shall be recorded only after a steady reading (subject to the provision that item a) has been obtained).
- c) If the pattern of the disturbance from the EUT changes from a steady to a random character part way through a test, then that EUT shall be tested in accordance with item b).

- d) Measurements are taken throughout the complete spectrum and are recorded at least at the frequency with maximum reading and as required by the relevant CISPR publication.

6.5.2 Discontinuous disturbance

There is currently no requirement for the measurement of radiated discontinuous disturbances.

6.5.3 Measurement of the duration of disturbance

The duration of a disturbance must be known in order to measure it correctly and to determine if it is discontinuous. The duration of a disturbance may be measured in one of the following ways:

- through the connection of an oscilloscope to a measuring receiver's IF output to allow monitoring of the disturbance in the time-domain;
- through the tuning of either an EMI receiver or a spectrum analyzer to the disturbance frequency without frequency scanning (i.e. 'zero-span' mode) to allow monitoring of the disturbance in the time-domain; or
- through the use of the time-domain output of an FFT-based measuring receiver.

Guidance for the determination of the appropriate measurement time can be found in 8.3.

6.6 Measurement times and scan rates for continuous disturbance

6.6.1 General

For both manual measurements and automated or semi-automated measurements, measurement times and scan rates of measuring and scanning receivers shall be set so as to measure the maximum emission. Especially, where a peak detector is used for pre-scans, the measurement times and scan rates have to take the timing of the emission under test into account. More detailed guidance about performing automated measurements can be found in Clause 8.

6.6.2 Minimum measurement times

~~Clause B.7 provides a table of the minimum sweep times or the fastest — practically achievable — scan rates. The minimum measurement (dwell) times are given in Table 7. From Table 7, the minimum scan times for measurements over a complete CISPR band have been derived in Table 1. These minimum measurement (dwell) times for scanning receivers and FFT-based measuring instruments in Table 7 and the scan times for spectrum analyzers in Table 1 apply to CW signals.~~

In addition, the test report shall include the value of the measurement instrumentation uncertainty corresponding to the used test setup, calculated as per the requirements of CISPR 16-4-2.

Table 7 – Minimum measurement times for the four CISPR bands

Frequency band		Minimum measurement time T_m
A	9 kHz to 150 kHz	10,00 ms
B	0,15 MHz to 30 MHz	0,50 ms
C and D	30 MHz to 1 000 MHz	0,06 ms
E	1 GHz to 18 GHz	0,01 ms

Table 1 – Minimum scan times for the three CISPR bands with peak and quasi-peak detectors

Frequency band		Scan time T_s for peak detection	Scan time T_s for quasi-peak detection
A	9 kHz to 150 kHz	14,1 s	2 820 s = 47 min
B	0,15 MHz to 30 MHz	2,985 s	5 970 s = 99,5 min = 1 h 39 min
C and D	30 MHz to 1 000 MHz	0,97 s	19 400 s = 323,3 min = 5 h 23 min

~~The scan times in Table 1 apply to the measurement of CW signals.~~ Depending on the type of disturbance, the scan time may have to be increased – even for quasi-peak measurements. In extreme cases, the measurement time T_m at a certain frequency may have to be increased to 15 s, if the level of the observed emission is not steady (see 6.5.1). However isolated clicks are excluded.

Scan rates and measurement times for use with the average detector are given in Annex C.

Most product standards call out quasi-peak detection for compliance measurements, which can be very time-consuming if time-saving procedures are not applied (see Clause 8). Before timesaving procedures can be applied, the emission has to be detected using a pre-scan. To ensure that, e.g. intermittent signals are not missed during an automated scan, the considerations in 6.6.3 to 6.6.5 shall be accounted for.

6.6.3 Scan rates for scanning receivers and spectrum analyzers

One of two conditions needs to be met to ensure that signals are not missed during automated scans over frequency spans:

- for a single sweep: the measurement time at each frequency must be larger than the intervals between pulses for intermittent signals;
- for multiple sweeps with maximum hold: the observation time at each frequency should be sufficient for intercepting intermittent signals.

The frequency scan rate is limited by the resolution bandwidth of the instrument and the video bandwidth setting. If the scan rate is chosen too fast for the given instrument state, erroneous measurement results will be obtained. Therefore, a sufficiently long sweep time needs to be chosen for the selected frequency span. Intermittent signals may be intercepted by either a single sweep with sufficient observation time at each frequency or by multiple sweeps with maximum hold. Usually for an overview over unknown emissions, the latter will be highly efficient: as long as the spectrum response changes, there may still be intermittent signals to discover. The observation time shall be selected according to the periodicity at which interfering signals occur. In some cases, the sweep time may have to be varied in order to avoid synchronization effects.

When determining the minimum sweep time for measurements with a spectrum analyzer or scanning EMI receiver, based on a given instrument setting and using peak detection, two different cases have to be distinguished. If the video bandwidth is selected to be **wider** than the resolution bandwidth, the following expression can be used to calculate the minimum sweep time:

$$T_{s \min} = k \times \frac{\Delta f}{B_{\text{res}}^2} \quad (1)$$

where

- $T_{s \min}$ is the minimum sweep time,
- Δf is the frequency span,
- B_{res} is resolution bandwidth, and
- k is a constant of proportionality, related to the shape of the resolution filter; this constant assumes a value between 2 and 3 for synchronously-tuned, near-Gaussian filters. For nearly rectangular, stagger-tuned filters, k has a value between 10 and 15.

If the video bandwidth is selected to be equal to or smaller than the resolution bandwidth, the following expression can be used to calculate the minimum sweep time:

$$T_{s \min} = k \times \frac{\Delta f}{B_{\text{res}} B_{\text{video}}} \quad (2)$$

where B_{video} is the video bandwidth.

Most spectrum analyzers and scanning EMI receivers automatically couple the sweep time to the selected frequency span and the bandwidth settings. Sweep time is adjusted to maintain a calibrated display. The automatic sweep time selection can be overridden if longer observation times are required, e.g. to intercept slowly varying signals.

In addition, for repetitive sweeps, the number of sweeps per second will be determined by the sweep time $T_{s \min}$ and the retrace time (time needed to retune the local oscillator and to store the measurement results, etc.).

6.6.4 Scan times for stepping receivers

Stepping EMI receivers are consecutively tuned to single frequencies using predefined step sizes. While covering the frequency range of interest in discrete frequency steps, a minimum dwell time at each frequency is required for the instrument to accurately measure the input signal.

For the actual measurement, a frequency step size of roughly 50 % of the resolution bandwidth used or less (depending on the resolution filter shape) is required to reduce measurement uncertainty for narrowband signals due to the step-width. Under these assumptions the scan time $T_{s \min}$ for a stepping receiver can be calculated using the following equation:

$$T_{s \min} = T_{m \min} \times \frac{\Delta f}{0,5 B_{\text{res}}} \quad (3)$$

where $T_{m \min}$ is the minimum measurement (dwell) time at each frequency

In addition to the measurement time, some time has to be taken into consideration for the synthesizer to switch to the next frequency and for the firmware to store the measurement result, which in most measuring receivers is automatically done so that the selected measurement time is the effective time for the measurement result. Furthermore, the selected detector, e.g. peak or quasi-peak, determines this time period as well.

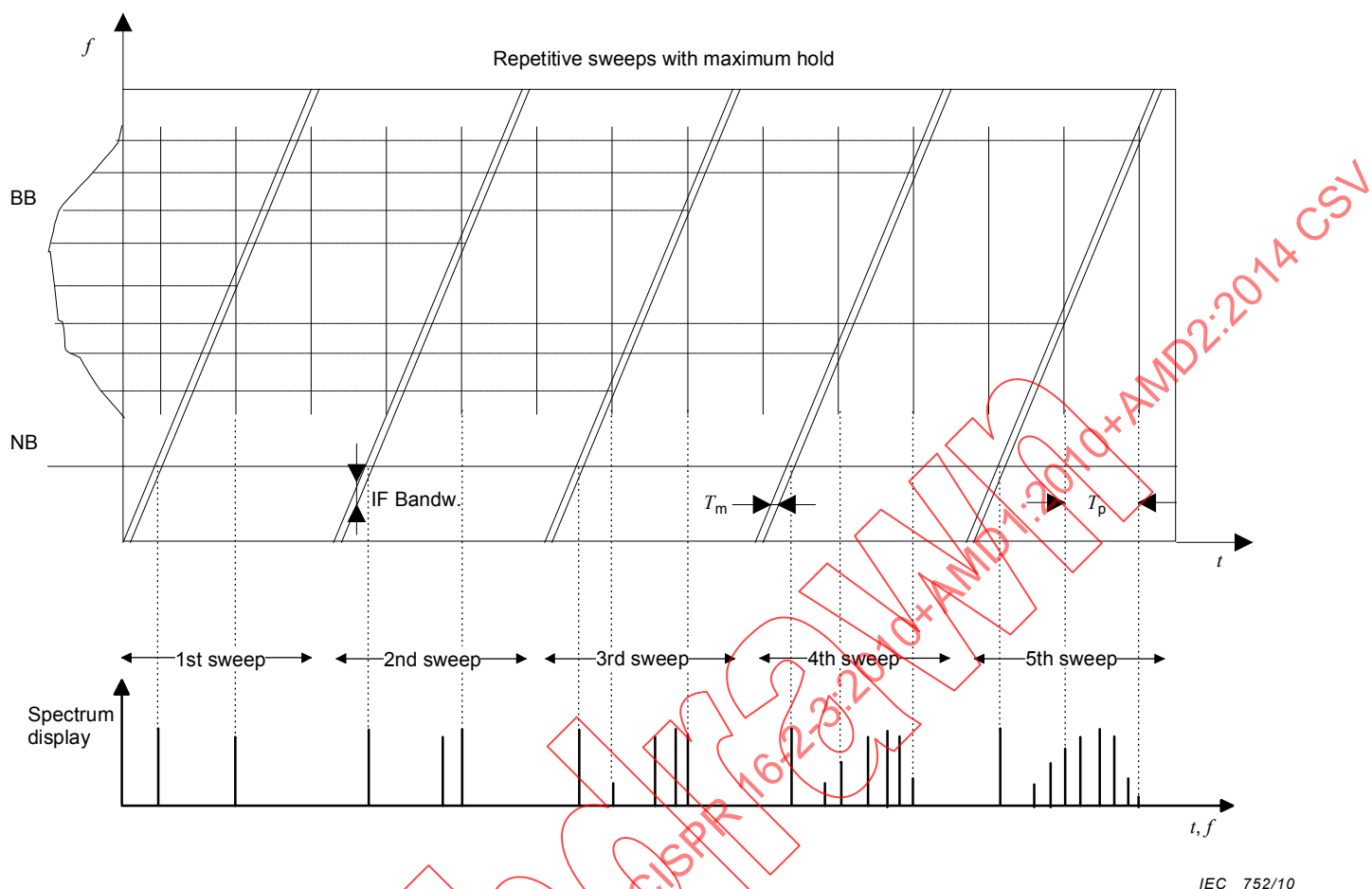
For purely broadband emissions, the frequency step size may be increased. In this case, the objective is to find the maxima of the emission spectrum only.

6.6.5 Strategies for obtaining a spectrum overview using the peak detector

For each pre-scan measurement, the probability of intercepting all critical spectral components of the EUT spectrum shall be equal to 100 % or as close to 100 % as possible. Depending on the type of measuring receiver and the characteristics of the disturbance, that may contain narrowband and broadband components, two general approaches are proposed:

- stepped scan: the measurement (dwell) time shall be long enough at each frequency to measure the signal peak, e.g. for an impulsive signal the measurement (dwell) time should be longer than the reciprocal of the repetition frequency of the signal.
- swept scan: the measurement time must be larger than the intervals between intermittent signals (single sweep) and the number of frequency scans during the observation time should be maximized to increase the probability of signal interception.

Figure 1, Figure 2, and Figure 3 show examples of the relationship between various time-varying emission spectra and the corresponding display on a measuring receiver. In each case, the upper part of the figure shows the position of the receiver bandwidth as it either sweeps or steps through the spectrum.



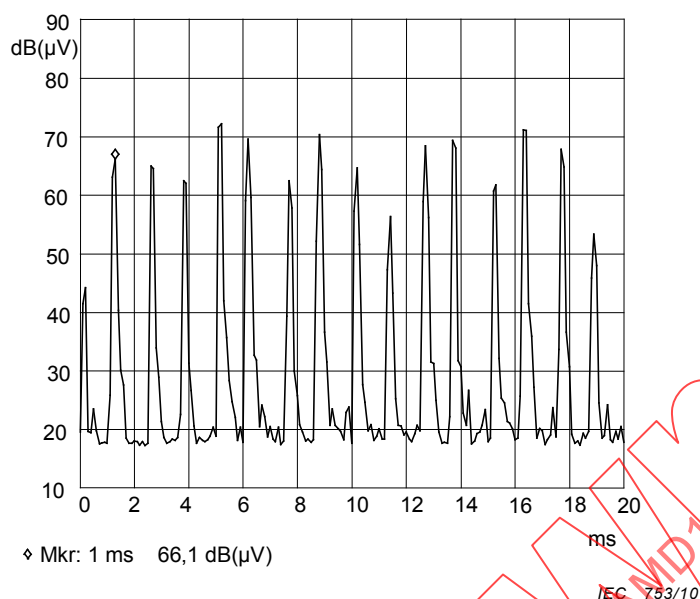
IEC 752/10

T_o is the pulse-repetition interval of the impulsive signal. A pulse occurs at each vertical line of the spectrum-vs.-time display (upper part of the figure).

Figure 1 – Measurement of a combination of a CW signal (NB) and an impulsive signal (BB) using multiple sweeps with maximum hold

If the type of emission is unknown, multiple sweeps with the shortest possible sweep time and peak detection facilitate determining the spectrum envelope. A short single sweep is sufficient to measure the continuous narrowband signal content of the EUT spectrum. For continuous broadband and intermittent narrowband signals, multiple sweeps at various scan rates using a “maximum hold” function may be necessary to determine the spectrum envelope. For low repetition impulsive signals, many sweeps will be necessary to fill up the spectrum envelope of the broadband component.

The reduction of measurement time requires a timing analysis of the signals to be measured. This can be done either with a measuring receiver that provides a graphical signal display, used in zero-span mode or using an oscilloscope connected to the IF or video output of the receiver, and with an example shown in Figure 2.

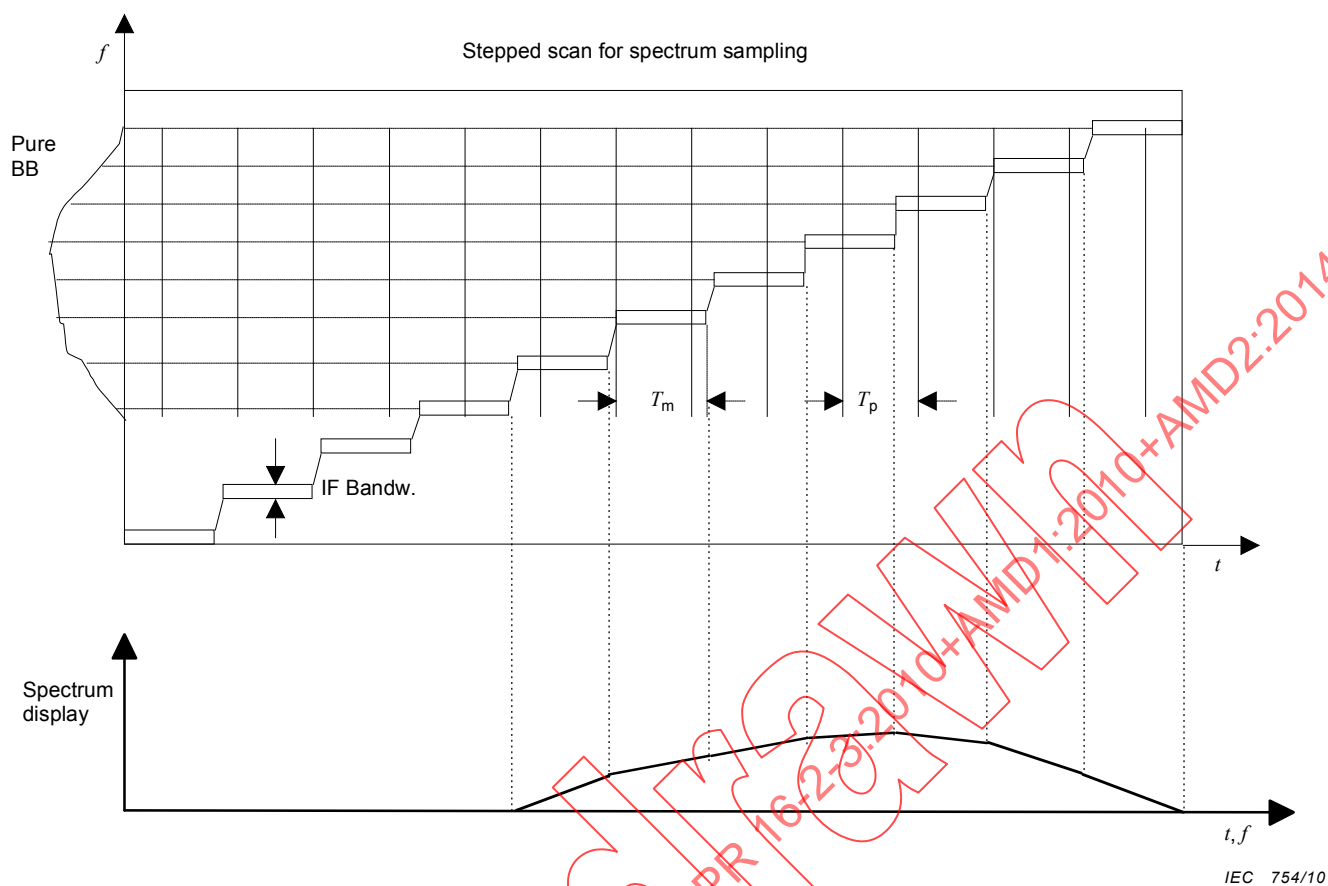


NOTE Disturbance from a d.c. collector motor; due to the number of collector segments, the pulse repetition frequency is high (approximately 800 Hz) and the pulse amplitude varies considerably. Therefore for this example, the recommended measurement (dwell) time with the peak detector is > 10 ms.

Figure 2 – Example of a timing analysis

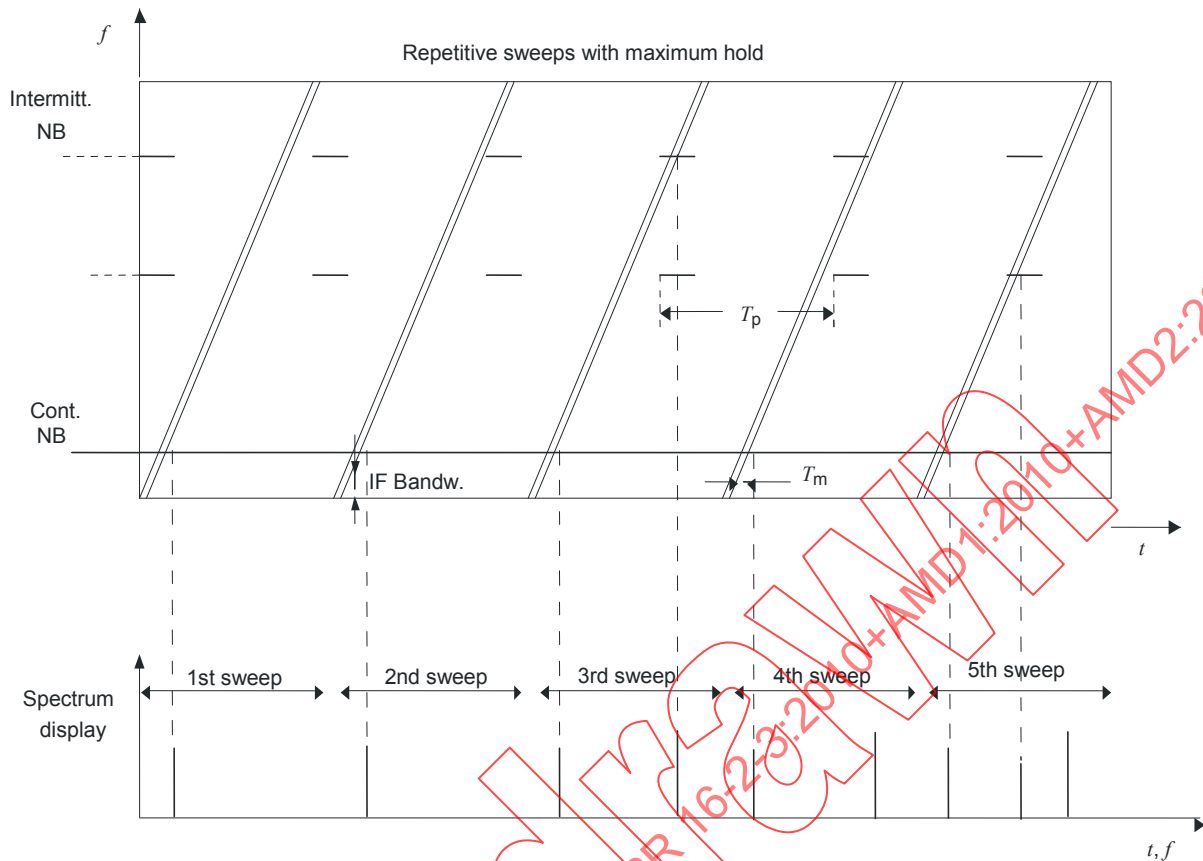
From such a timing analysis, pulse durations and pulse repetition frequencies can be determined and scan rates or dwell times selected, and according to the following:

- for **continuous unmodulated narrowband** disturbances, the fastest scan time possible for the selected instrument settings may be used;
- for **pure continuous broadband** disturbances, e.g. from ignition motors, arc welding equipment, and collector motors, a stepped scan (with peak or even quasi-peak detection) for sampling of the emission spectrum may be used. In this case the knowledge of the type of disturbance is used to draw a polyline (piecewise) curve as the spectrum envelope (see Figure 3). The step size shall be chosen so that no significant variations in the spectrum envelope are missed. A single swept measurement, if performed slowly enough, will also yield the spectrum envelope;
- for **intermittent narrowband** disturbances with unknown frequencies either fast short sweeps involving a “maximum hold” function (see Figure 4) or a slow single sweep may be used. A timing analysis may be required prior to the actual measurement to ensure proper signal interception.
- **intermittent broadband** disturbances shall be measured with discontinuous disturbance analysis procedures, as described in CISPR 16-1-1.



NOTE The measurement (dwell) time T_m shall be longer than the pulse repetition interval T_p , which is the inverse of the pulse repetition frequency.

Figure 3 – A broadband spectrum measured with a stepped receiver



IEC 755/10

NOTE 1 The number of sweeps required or the sweep time may have to be increased, depending on pulse duration and pulse repetition interval.

NOTE 2 In this example, five sweeps are required for all spectral components to be intercepted.

Figure 4 – Intermittent narrowband disturbances measured using fast short repetitive sweeps with maximum hold function to obtain an overview of the emission spectrum

6.6.6 Timing considerations using FFT-based instruments

FFT-based measuring instruments may combine the parallel calculation at N frequencies and a stepped scan. For this purpose the frequency range of interest is subdivided into a number of segments N_{seg} that are scanned sequentially. The procedure is shown in Figure 20 for three segments. The total scan time for the frequency range of interest T_{scan} is calculated as:

$$T_{\text{scan}} = T_m N_{\text{seg}} \quad (18)$$

where

T_m is the measurement time for each segment, and

N_{seg} is the number of segments.

FFT-based measuring instruments may also provide methods to improve the frequency resolution across a given frequency range. In general, an FFT-based measuring instrument will have a fixed frequency step $f_{\text{step FFT}}$ that is determined by the number of frequencies of the FFT. Increased frequency resolution is achieved by performing repeat calculations over a given frequency range. For each repeat calculation, the lowest frequency is incremented by a frequency step, $f_{\text{step final}}$.

Hence the first calculation over the given frequency range considers the following frequencies:

$$\begin{aligned} &f_{\min}, \\ &f_{\min} + f_{\text{step FFT}}, \\ &f_{\min} + 2f_{\text{step FFT}}, \\ &f_{\min} + 3f_{\text{step FFT}} \dots \end{aligned}$$

The second calculation over the given frequency range considers the following frequencies:

$$\begin{aligned} &f_{\min} + f_{\text{step final}}, \\ &f_{\min} + f_{\text{step final}} + f_{\text{step FFT}}, \\ &f_{\min} + f_{\text{step final}} + 2f_{\text{step FFT}}, \\ &f_{\min} + f_{\text{step final}} + 3f_{\text{step FFT}} \dots \end{aligned}$$

This procedure, applied for a step ratio of 3, is displayed on Figure 21.

The scan time T_{scan} is calculated as:

$$T_{\text{scan}} = T_m \frac{f_{\text{step FFT}}}{f_{\text{step final}}} \quad (19)$$

where

$$\begin{aligned} T_m &\text{ is the measurement time, and} \\ \frac{f_{\text{step FFT}}}{f_{\text{step final}}} &\text{ is the step ratio.} \end{aligned}$$

For a system that combines both methods the scan time T_{scan} is calculated as:

$$T_{\text{scan}} = T_m N_{\text{seg}} \frac{f_{\text{step FFT}}}{f_{\text{step final}}} \quad (20)$$

NOTE 1 FFT-based measuring instruments may combine both methods, the stepped scan as well as a method to improve the frequency resolution.

NOTE 2 Additional background information on the definition of the FFT-based receiver can be found in CISPR 16-3 [2].

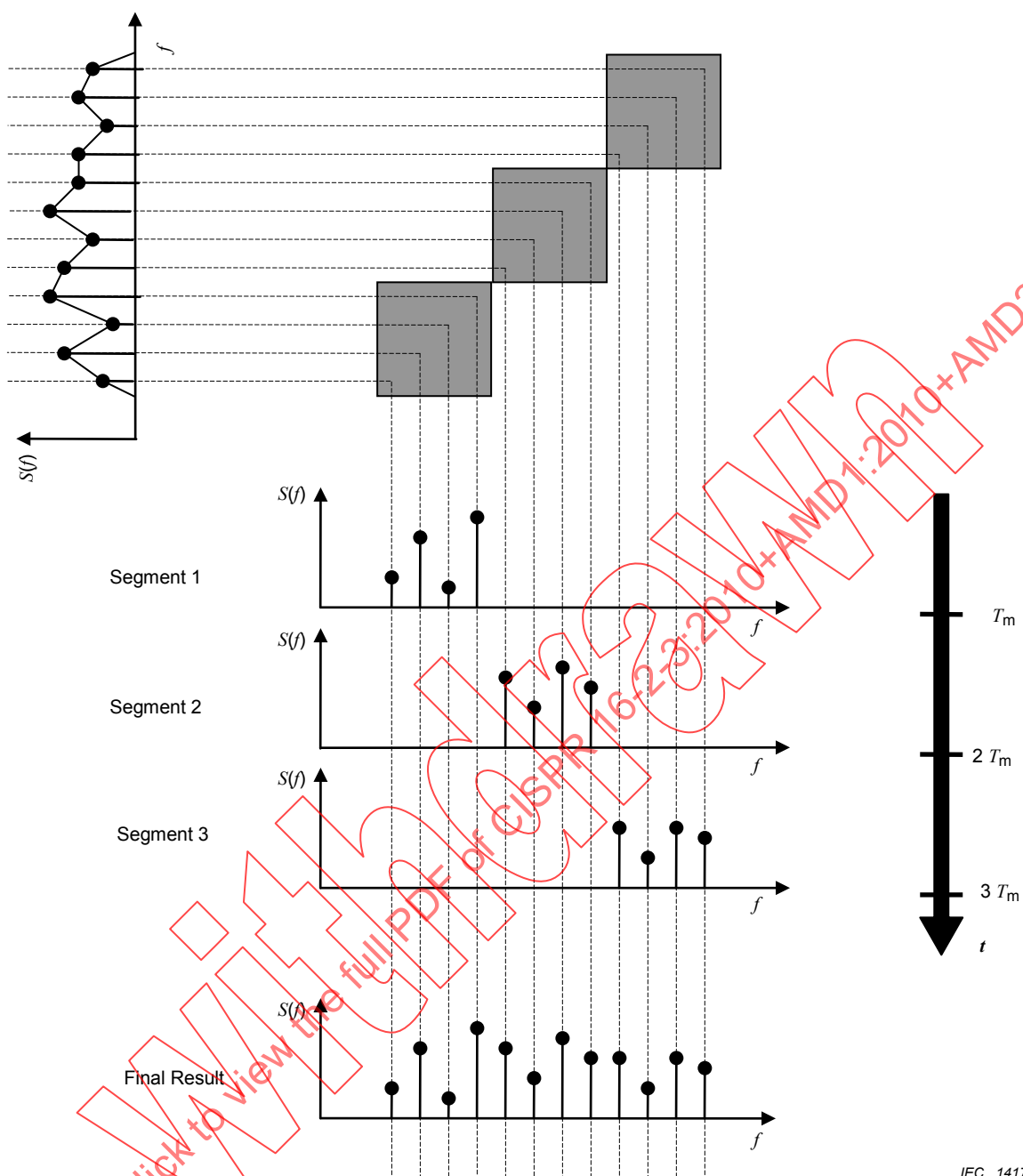


Figure 20 – FFT scan in segments

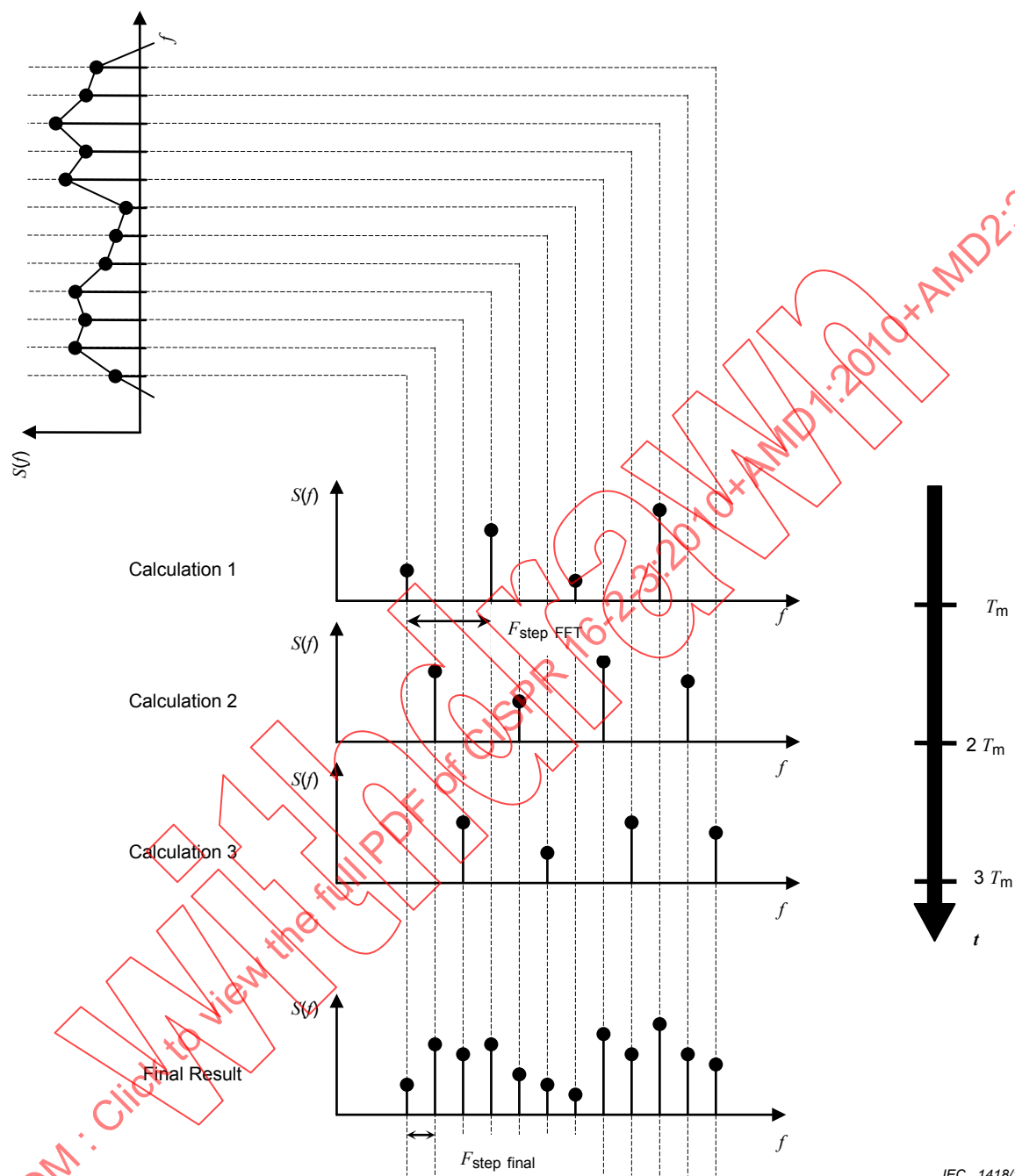


Figure 21 – Frequency resolution enhanced by FFT-based measuring instrument

7 Measurement of radiated disturbances

7.1 Introductory remarks

This clause sets forth the general procedures for the measurement of the field strength of radio disturbance produced by devices and systems. Experience with radiated disturbance measurements is less extensive than that of voltage measurements. The radiated disturbance measurement procedures are therefore open to revision and extension as knowledge and experience are accumulated. In particular, attention shall be given to the effect of leads and cables associated with the EUT. Table 2 provides a summary list of CISPR radiated emission test sites and test methods and the related cross-references to subclauses within this document or to other documents.

For some products, it may be required to measure the electric, the magnetic, or both components of the radiated disturbance. Sometimes a measurement of a quantity related to radiated power is more appropriate. Normally measurements should be made of both the horizontal and vertical components of the disturbance with respect to the reference ground plane. The results of measurements of either the electric or magnetic components may be expressed in peak, quasi-peak, average or rms values.

The magnetic component of the disturbance is normally measured at frequencies up to 30 MHz. In magnetic field measurements only the horizontal component of the field at the position of the receiving antenna is measured when using the distant antenna procedure. If the loop antenna system (LAS) is used, the three orthogonal magnetic dipole moments of the EUT are measured. (Note that in the single antenna method, the horizontal component of the field at the position of the antenna is determined by the horizontal and vertical dipole moments of the EUT because reflection plays a part.)

Table 2 – Applicable frequency ranges and document references for CISPR radiated emission test sites and test methods

Site / method	9 kHz to 30 MHz	30 MHz to 1 000 MHz	1 GHz to 18 GHz
Outdoor site	tbd	7.3.8	n/a
LAS	7.2	n/a	n/a
OATS or SAC	tbd	7.3	n/a
FAR	n/a	7.4	7.6
Common RE/RI	n/a	7.5 (RI start 80 MHz)	n/a
Absorber-lined OATS	n/a	n/a	7.6
In-situ	7.7.2	7.7.3, 7.7.4.2	7.7.3, 7.7.4.3
Substitution	n/a	7.8	7.8
Reverberation chamber	n/a	7.9 (Start 80 MHz)	7.9
TEM waveguide	IEC 61000-4-20	7.10	7.10

n/a = not applicable; tbd = to be determined or is under consideration

7.2 Loop-antenna system measurements (9 kHz to 30 MHz)

7.2.1 General

The loop antenna system (LAS) considered in this subclause is suitable for indoor measurement of the magnetic field strength emitted by a single EUT in the frequency range 9 kHz to 30 MHz. The magnetic field strength is measured in terms of the currents induced into the LAS by the magnetic disturbance field of the EUT. The LAS shall be validated regularly using the method described in CISPR 16-1-4. CISPR 16-1-4 also gives a complete description of the LAS and a relation between the measuring results obtained with the LAS and those obtained as described in this subclause.

7.2.2 General measurement method

Figure 5 shows the general concept of measurements made with the LAS. The EUT is placed in the centre of the LAS. The current induced by the magnetic field from the EUT into each of the three large loop antennas of the LAS is measured by connecting the current probe of the large loop antenna to a measuring receiver (or equivalent). During the measurements, the EUT remains in a fixed position.

The currents in the three large loop antennas, originating from the three mutually orthogonal magnetic field components, are measured in sequence. Each current level measured shall comply with the emission limit, expressed in dB(μ A), as specified in the product standard. The emission limit shall apply for an LAS having large loop antennas with the standardized diameter of 2 m.

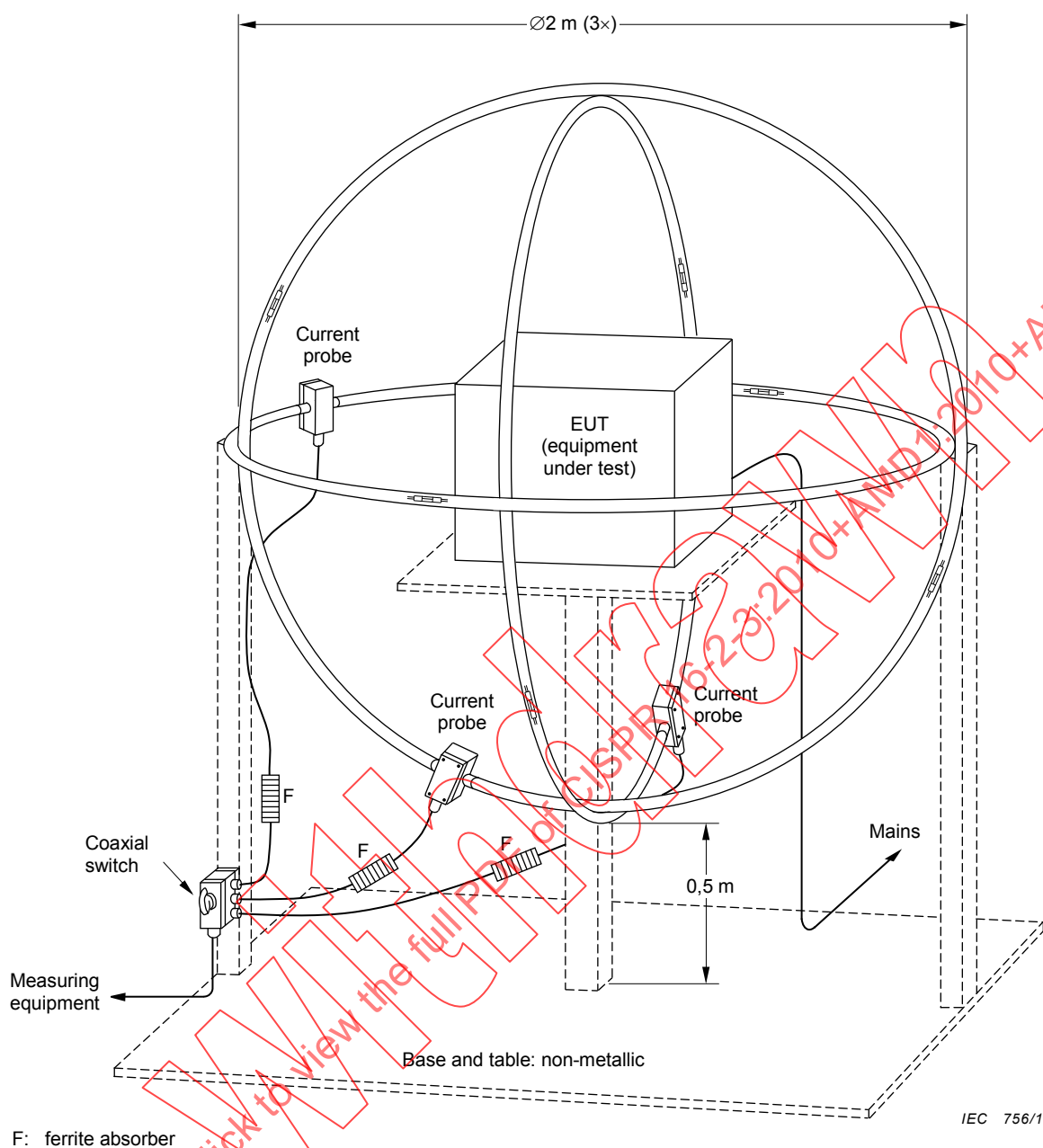


Figure 5 – Concept of magnetic field induced current measurements made with the loop antenna system

7.2.3 Test environment

The distance between the outer perimeter of the LAS and nearby objects, such as floor and walls, shall be at least 0,5 m. The currents induced in the LAS by an RF ambient field shall be judged in accordance with CISPR 16-1-4.

7.2.4 Configuration of the equipment under test

To avoid unwanted capacitive coupling between the EUT and the LAS, the maximum dimensions of the EUT shall allow a distance of at least 0,20 m between the EUT and the standardized 2 m large loop antennas of the LAS.

The position of the mains lead shall be optimized for maximum current induction. In general, this position will not be critical when the EUT complies with the conducted emission limit.

In case of a large EUT, the diameter of the loop antennas of the LAS may be increased up to 4 m. In that case:

- a) the current values measured shall be corrected in accordance with B.6 of CISPR 16-1-2; and
- b) the maximum dimensions of the EUT shall allow a distance between the EUT and the large loops of at least $(0,1 \times D)$ m, where D is the diameter of the non-standardized loop.

7.2.5 Measurement uncertainty for LAS

General and basic considerations about uncertainties of emission measurements are given in CISPR 16-4-1.

7.3 Open-area test site or semi-anechoic chamber measurements (30 MHz to 1 GHz)

7.3.1 Measurand

The quantity to be measured is the maximum electric field strength emitted by the EUT as a function of horizontal and vertical polarization and at heights between 1 m and 4 m, and at a horizontal distance of 10 m from the EUT, over all angles in the azimuth plane. This quantity shall be determined with the following provisions:

- a) the frequency range of interest is 30 MHz to 1 000 MHz;
- b) the quantity shall be expressed in terms of field strength units that correspond with the units used to express the limit levels for this quantity;
- c) a SAC/OATS measurement site and positioning table shall be used that complies with the applicable CISPR validation requirements;
- d) a measuring receiver compliant with CISPR 16-1-1 shall be used;
- e) the use of alternative measurement distances, such as 3 m or 30 m instead of 10 m, shall be considered as alternative measurement methods;
- f) the measurement distance is the horizontal projection of the distance between the boundary of the EUT and the antenna reference point to the ground plane;
- g) the EUT is configured and operated in accordance with the CISPR specifications;
- h) free-space antenna factors shall be used.

The measurand E is derived from the maximum voltage reading V_r by using the free-space antenna factor F_a :

$$E = V_r + A_c + F_a \quad (4)$$

where

- E is the field strength in dB(μV/m) as in the measurand description;
- V_r is the maximum received voltage in dB(μV) using the procedure as in the measurand description;
- A_c is the loss in dB of the measuring cable between antenna and receiver;
- F_a is the free-space antenna factor of the receive antenna in dB(m⁻¹).

NOTE Free-space antenna factors are used as a figure of merit for the antenna. It should be noted the field strength is measured above a ground plane, not in a free-space environment.

7.3.2 Test site requirements

The test site shall conform to the relevant specifications of CISPR 16-1-4 for its physical and electrical properties, and for its validation.

7.3.3 General measurement method

Figure 6 shows the concept of measurements made on an open-area test site (OATS) or in a semi-anechoic chamber (SAC) with the direct and ground reflected rays arriving at the receiving antenna.

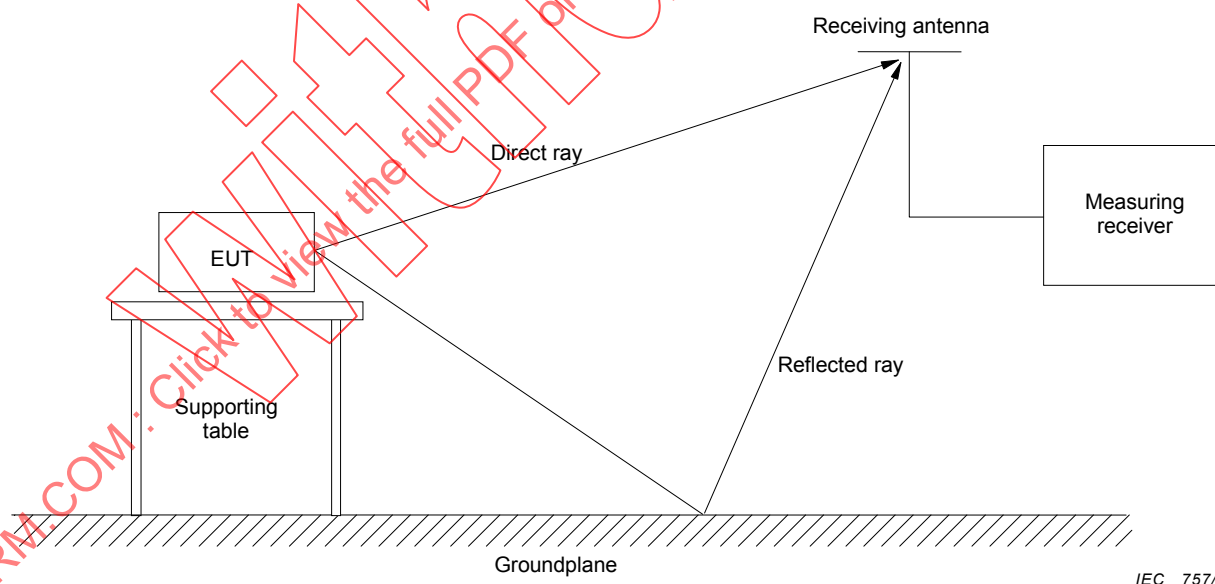


Figure 6 – Concept of electric field strength measurements made on an open-area test site (OATS) or semi-anechoic chamber (SAC) showing the direct and reflected rays arriving at the receiving antenna

The EUT is configured at a specified height above the ground plane and configured to represent normal operating conditions. The antenna is positioned at the specified separation distance. The EUT is rotated in the horizontal plane and the maximum reading noted. The height of the antenna is adjusted so that the direct and reflected rays approach or meet in-phase addition. The procedural steps may be interchanged and may need to be repeated to

find the maximum disturbance. For practical reasons, the height variation is restricted, and, therefore, perfect in-phase addition may not be achieved.

7.3.4 Measurement distance

An EUT subject to a radiated disturbance limit at a specified distance should be measured at that distance unless to do so would be impractical because of equipment size, etc. The measurement distance is the distance between the projection of closest point of the EUT to the antenna and the projection of the calibration reference point of the antenna on the ground plane. If the antenna reference point is not specified in the antenna calibration report, for log-periodic antennas the reference point is a point along the horizontal antenna boom midway between the dipole elements that correspond to a half wavelength at the centre frequency of antenna frequency range.

NOTE The centre frequency is defined by: $\log(f_{\text{centre}}) = (\log f_{\text{min}} + \log f_{\text{max}})/2$; $f_{\text{centre}} = 10^{\log(f_{\text{centre}})}$.

A distance of 10 m is preferred at most outdoor sites since at this distance the expected level of the disturbance being measured is sufficiently above the general ambient noise level to permit useful testing. Distances of less than 3 m or greater than 30 m are not generally used. If a measurement distance other than the specified distance is necessary, the results should be extrapolated using the procedures specified in the product standards. If no guidance is given, suitable justification for extrapolation shall be provided. In general, extrapolation does not follow a simple inverse distance law.

Where possible, measurement should be made in the far field. The far-field region may be defined by the following conditions. The measurement distance d is selected so that:

- $d \geq \lambda/6$. At this distance $E/H = Z_0 = 120 \pi \approx 377 \Omega$, that is electrical and magnetic field strength components are perpendicular to each other, and the measurement error is in the order of 3 dB if the EUT is regarded as being a tuned dipole antenna; or
- $d \geq \lambda$, a condition for a plane wave, where the error is in the order of 0,5 dB if the EUT is regarded as a tuned dipole antenna; or
- $d \geq 2D^2 / \lambda$, where D is the largest dimension of either the EUT or the antenna determining the minimum aperture for the illumination of the EUT, which applies to cases, where $D \gg \lambda$.

7.3.5 Antenna height variation

For electric field-strength measurements, the antenna height above the ground plane shall be varied within a specified range to obtain the maximum reading that will occur when the direct and reflected rays are in phase. As a general rule, for measurement distances up to and including 10 m, the antenna height for electric field strength measurements shall be varied between 1 m and 4 m. At greater distances of up to 30 m, preferably the height shall be varied between 2 m and 6 m. It may be necessary to adjust the minimum antenna height above ground down to 1 m in order to maximize the reading. These height scans apply for both horizontal and vertical polarization, except that for vertical polarization, the minimum height shall be increased so that the lowest point of the antenna clears the site ground surface by at least 25 cm.

7.3.6 Product specification details

7.3.6.1 General

In addition to specifying the detailed measurement method and the disturbance parameters to be measured, the product standards shall include other relevant details as outlined below.

7.3.6.2 Test environment

The influence of the test environment shall be considered so as to ensure correct functioning of the EUT. Important parameters in the physical environment shall be specified, e.g. temperature and humidity.

The electromagnetic environment needs special consideration to ensure accurate disturbance measurements. The ambient radio noise and signal levels measured at the test site with the EUT de-energized should be at least 6 dB below the limit. It is recognized that this is not always realizable at all frequencies. However, in the event that the measured levels of the ambient plus EUT radio noise emissions are not above the limit, the EUT shall be considered to be in compliance with the limit. See 6.2.2 and Annex A for further guidance about ambient levels and resulting measurement errors.

If the ambient field-strength level at frequencies within the specified measurement ranges, at the specified measurement distance, exceeds the limit(s), the following alternatives may be used to show compliance of the EUT:

- a) perform measurements at a closer distance and extrapolate results to the distance at which the limit is specified. ~~The extrapolation formula shall be as recommended by the product standard, or shall be verified by measurements at no less than three different distances;~~ Extrapolate the results using one of the following methods:
 - 1) determine L_2 corresponding to the close-in distance d_2 by applying the relation $L_2 = L_1(d_1/d_2)$, where L_1 is the specified limit in $\mu\text{V/m}$ at the distance d_1 ;

NOTE This extrapolation method can only be used when both d_1 and d_2 are in the far-field zone of the EUT at all frequencies of measurement.

 - 2) use the formula as recommended by the product standard;
 - 3) determine the limit L_2 at a distance d_2 applying an extrapolation formula verified by measurements at no less than three different distances.
- b) In the frequency bands where the ambient noise values are exceeded (measured values higher than 6 dB below the limit), the disturbance values of the EUT may be interpolated from the adjacent disturbance values. The interpolated value shall lie on the curve describing a continuous function of the disturbance values adjacent to the ambient noise.
- ~~bc)~~ perform measurements in critical frequency bands during hours when broadcast stations are off the air and the ambients from industrial equipment are lower;
- ~~ed)~~ compare the amplitude of the EUT disturbance at the frequency under investigation with the amplitude of the disturbance on adjacent frequencies, in a shielded room or absorber-lined shielded room. The amplitude of the EUT disturbance at the frequency under investigation can be estimated by measuring the amplitude of the adjacent frequency disturbance and making a comparison;
- ~~de)~~ consider the directions of strong ambient signals in orienting the axis of an ~~open field area test site OATS~~, so that the orientation of the receiving antenna on the site discriminates against such signals as far as possible;
- ~~ef)~~ use a narrower instrument bandwidth for narrowband disturbances from the EUT occurring near an RF ambient when both are within the standard bandwidth.

7.3.6.3 Configuration of ~~equipment under test~~ EUT

~~The operating conditions of the EUT shall be specified, e.g. the characteristics of the input signals, the modes of operation, the arrangement of components, the lengths and types of interconnecting cables, etc.~~

~~The testing of individual and multi-component systems shall satisfy the following two conditions:~~

- a) ~~the system is configured for use in a typical manner;~~
- b) ~~the system is configured in a manner that will maximize disturbances.~~

~~The term **system** refers to the EUT in combination with the components that are connected to the EUT and all required connecting cables.~~

~~The term **configuration** refers to the orientation of the EUT, the other components of the system, the interconnecting cables, and the power mains leads that comprise the system. During all measurements, the configuration of the system shall be adjusted so that the above two conditions, the condition a) being satisfied first and followed by condition b), are fulfilled, within the guidelines described in the following paragraphs.~~

~~The term **typical** is used to describe the arrangement of how the EUT will actually be used. Guidelines for setting up a typical configuration are outlined below.~~

~~For equipment designed to be part of a multi-unit system, the EUT shall be installed in a typical system and configured in accordance with the manufacturer's instructions. It shall also be operated in a manner that is representative of the typical usage for that EUT. During all tests, the EUT and all system components shall be manipulated within the confines of typical usage to maximize each disturbance.~~

~~Interface cables shall be connected to each interface port on the EUT. The effect of varying the position of each cable shall be investigated to find the configuration that maximizes each disturbance as constrained by its typical configuration in actual use. The number of manipulations may be limited if a few such cable configurations will lead to maximum disturbances over the frequency range investigated.~~

~~Interface cables shall be of the type and length specified by the equipment manufacturer. Any excess length of each cable shall be separately bundled in a serpentine fashion at the approximate centre of the cable with the bundle 30 cm to 40 cm in length. If it is impractical to do so because of cable bulk or stiffness, or because the testing is being done at a user installation, disposition of the excess cable length is left to the discretion of the test engineer and should be noted in the test report. Different requirements for excess cabling may be specified in the product standard.~~

~~Cables shall not be placed underneath, on top of the EUT, or on system components, unless it is appropriate to do so, e.g. a cable is normally routed through overhead cable racks or under the ground plane. Cables shall be positioned adjacent to the exterior cabinets of the EUT and all system components only if typically used in that manner. The EUT should be investigated in different modes of operation.~~

~~For an EUT normally operated on top of a table, radiated emission tests should be performed with the EUT on a non-conducting table, the top of which is of suitable size. The table should be placed on a remotely controlled rotating platform constructed with non-conducting materials. The top of the rotating platform should normally be less than 0,5 m above the ground plane and the height of the table and platform together 0,8 m above the ground plane. If the rotating platform is at the same elevation as the ground plane, its surface shall be of conducting material and the 0,8 m height shall be measured with respect to the top of the rotating platform. An EUT normally placed on the floor will be tested on the floor. A flush-mounted rotating platform (turntable) is useful in this situation. An EUT that may normally be placed either on the floor or table top shall be tested as a table top device.~~

~~The EUT shall be grounded in accordance with the manufacturer's requirements and conditions of intended use. If the EUT is operated without a ground connection, it shall be tested ungrounded. When the EUT is furnished with a grounding terminal or internally grounded lead that is to be connected in actual installation conditions, the ground lead or connection shall be connected to a ground plane (or facility for earth ground), simulating actual installation conditions. Any internally grounded lead included in the plug end of the a.c. mains cord of the~~

~~EUT shall be connected to ground through the mains power service. Except at the manufacturer's intended grounding locations, a floor standing EUT shall be insulated from the ground plane by a dielectric material with thickness of up to 15 cm.~~

The EUT operating conditions and arrangement are detailed in 6.4.

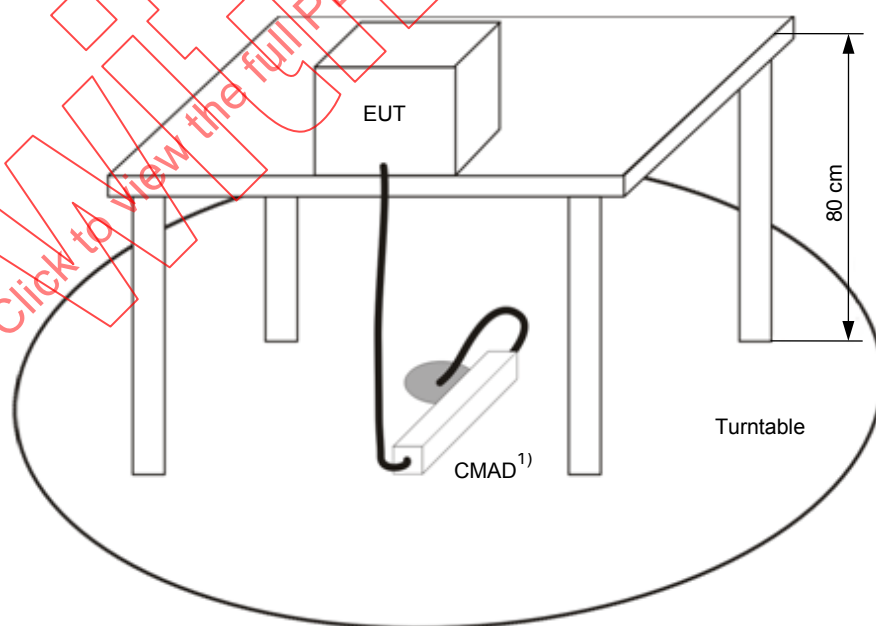
Ferrite clamp type CMADs are used to reduce the influence of cables outside the test volume on radiated disturbance measurement results. If CMADs are used, the cable leaving the test volume shall enter the CMAD at the point where it reaches the ground plane as shown in Figure 22. The CMAD shall always be placed flat on the ground plane. The part of the cable between the exit point of the CMAD and the exit point of the turntable shall be kept as short as possible. Each cable shall be treated with a separate CMAD. Cables with diameters larger than the cable openings of commercially available CMADs do not have to be treated with CMADs.

NOTE 1 In order to avoid saturation, high common mode current power cables (e.g. the output port of inverters) should not be treated with CMADs unless the CMADs in use are specifically designed for high common mode currents.

For EUTs with up to three cables leaving the test volume, each cable shall be treated with a CMAD during radiated disturbance measurements. This requirement applies to any type of cable (e.g. power, telecommunication, and control). For a test set-up with more than three cables leaving the test volume, only the three cables from which the highest emission is expected need to be equipped with CMADs. The cables on which the CMADs have been applied shall be documented in the test report.

NOTE 2 The limitation of the number of CMADs is discussed in [10]. In comparing large versus small size EUTs, as well as EUTs with one versus two cables, the author concluded that a small EUT with only one cable leaving the test volume is worst case. The author's investigation covered application of CMADs to tabletop equipment with three cables or less.

General information on the purpose and application of ferrite-type CMADs is provided in 4.9.1 of CISPR/TR 16-3 [2].



IEC 0838/14

¹⁾ CMADs shall comply with the relevant specifications of CISPR 16-1-4; their use shall be documented in the test report.

Figure 22 – Position of CMAD for table-top equipment on OATS or in SAC

7.3.7 Measurement instrumentation

The measurement instrumentation, including antennas, shall conform to the relevant requirements in CISPR 16-1-1 and CISPR 16-1-4.

7.3.8 Field-strength measurements on other outdoor sites

Outdoor test sites similar to an open-area test site but without any metal ground plane may be prescribed for some products, for practical reasons, e.g. ISM equipment and motor vehicles. The provisions given in 7.3.4 to 7.3.7 shall remain applicable.

7.3.9 Measurement uncertainty for OATS and SAC

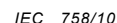
General and basic considerations about uncertainties for emission measurements are given in CISPR 16-4-1. Uncertainty aspects specific to radiated emission measurements on an OATS or SAC (30 MHz to 1 GHz) are given in CISPR 16-4-2.

7.4 Fully-anechoic room measurements (30 MHz to 1 GHz)

7.4.1 Test set-up and site geometry

The same type of antenna shall be used for EUT emission testing as the receive antenna used for the FAR site validation testing. The antenna height is fixed at the geometrical middle height of the test volume. Measurement will be done in horizontal and vertical polarization of the receive antenna. Emission should be measured while the turntable rotates with the EUT in each of at least three successive azimuth positions (0°, 45°, 90°), when continuous rotation is not required. Figure 7 illustrates the typical FAR site geometry, and the relevant dimensions.

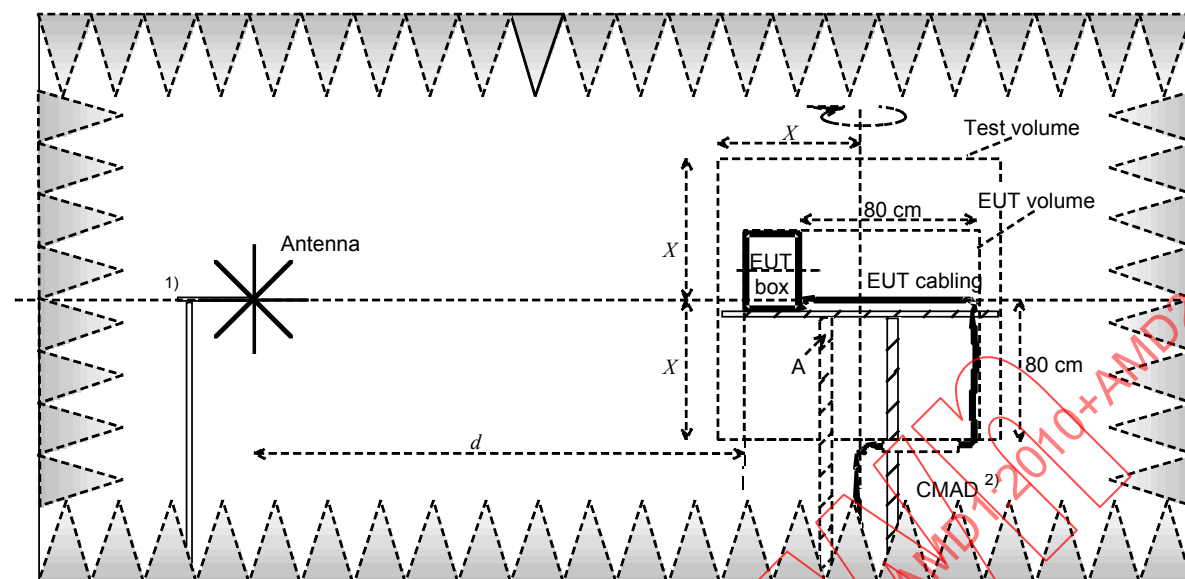
The EUT shall be placed on a turntable. Figure 7, Figure 8 and Figure 9 explain the different dimensions within the FAR. The turntable, antenna mast and supporting floor shall be in place during the site validation procedure, and consist largely of material transparent to electromagnetic waves. The distances a , b , c and e may be limited by the size of the test volume. The level of the bottom plane (absorber height plus c) will be the level for floor-standing equipment (transport pallet height will be outside the test volume).



d 3 m, 5 m, or 10 m.

- 2) CMADs shall be used in accordance with the applicable product standard; use (if required) comply with the relevant specifications of CISPR 16-1-4; their use shall be documented in the test report.

Figure 7 – Typical FAR site geometry, where a, b, c, e depend upon the room performance



IEC 759/10

A turntable and EUT support fixture;

2X 1,5 m, 2,5 m, 5 m;

d 3 m; 5 m, or 10 m (for 3 m, 5 m, or 10 m test distance, respectively).

1) The antenna cable layout shall be the same as in the site validation procedure (see Figure 7).

2) CMADs shall ~~be used in accordance with the applicable product standard; use (if required) comply with the relevant specifications of CISPR 16-1-4; their use shall be documented in the test report.~~

Figure 8 – Typical test set-up for table-top equipment within the test volume of a FAR

The test distance is measured from the reference point of the antenna to the boundary of the EUT. In the case of a difference between the reference point on an antenna and the phase centre, a correction factor may be applied to obtain the field strength at the test distance.

The correction factor, C_{dr} , in dB, in Equation (5), may be added to the field strength in order to reduce its uncertainty. In the calibration procedure for the antenna a phase correction factor C_{dr} is measured for each frequency. The measurement procedure is defined within the antenna calibration, or calculated from the mechanical spacing of the log-periodic elements along with the antenna factor F_a . The two factors (C_{dr} , and F_a) in dB are added to the output voltage of the antenna to get the field strength, per Equation (6). If a phase centre correction is not included, an additional term must be included in the uncertainty budget.

$$C_{dr} = 20 \log \left[(d + P_f - r) / d \right] \quad (5)$$

The field strength is given by:

$$E_f = V_f + F_a + C_{dr} \quad (6)$$

where

-

- 1) The antenna cable layout shall be the same as in the validation procedure (see Figure 7).
- 2) The cable layout depends on the location of the cable outlets and shall be close to the surface of the housing.
- 3) ~~CMADs are to be used in accordance with the applicable product standard; use (if required) must shall comply with the relevant specifications of CISPR 16-1-4; their use shall~~ be documented in the test report.

Figure 9 – Typical test set-up for floor-standing equipment within the test volume of a FAR

7.4.2 EUT position

Figure 8 and Figure 9 illustrate test set-ups in a FAR for typical table-top and floor-standing EUTs, respectively. The EUT shall be configured, installed, arranged and operated in a manner consistent with typical applications. The entire EUT shall fit in the test volume. Associated equipment that is required to exercise the EUT but does not form part of the EUT shall be located outside the screened room.

Interface cables shall be connected to each type of interface port of the EUT. If the EUT consists of separate devices, the space between the devices shall be in the normal

configuration, but with 10 cm separation if possible. Interconnecting cables shall be bundled. The bundle shall be of length 30 cm to 40 cm and longitudinal to the cable.

To improve the measurement repeatability, the following guidelines shall be applied:

- a) The EUT (including the cables laid out according to 7.4.3) shall be placed so that its centre is at the same height as the centre of the test volume. A non-conductive support of a suitable height may be used to achieve this.
- b) Where it is not physically possible to elevate a large EUT to the centre of the test volume (Figure 7 and Figure 8), the EUT may remain on a non-conductive transport pallet during the test (Figure 9). The height of the pallet shall be recorded in the test report.

The installation specifications for some floor-standing equipment require the unit to be installed and bonded directly to a conductive floor. The following considerations apply for testing of floor-standing equipment in a FAR: if FAR test results for floor-standing equipment intended to be installed and bonded directly to a conductive floor show non-compliance with an emissions limit applicable to FAR sites, actual emissions may be lower if the EUT were tested on a ground plane that better simulates the final installation environment. This is particularly true if the emissions are at a frequency below 200 MHz, horizontal polarization, and the source of emissions is from a location on the equipment that would correspond to a height above ground of 0,4 m or less in a typical installation. The reader is advised that prior to a determination of non-compliance based on FAR measurements, additional investigation in a ground plane test environment (i.e. an open-area test site or semi-anechoic chamber) is recommended, to better simulate the final intended installation condition for the equipment.

7.4.3 Cable layout and termination

In EMC testing, the reproducibility of measurement results is often poor due to differences in cable layout and termination, when one single EUT is measured at various test-sites. The following listed items are general conditions for the test set-up in order to provide good reproducibility (see Figure 8 and Figure 9). Ideally all radiation to be measured should only be emitted from the test volume. The cables used during the test shall be in accordance with manufacturer's specifications. The EUT may employ non-terminated cables if cable terminations are not available. The specifications of the cables and terminations used during testing shall be clearly described in the test report.

- a) The cables that are connected to the EUT and auxiliary equipment or power supply shall include a length of 0,8 m run horizontally and 0,8 m run vertically (without any bundling) inside the test volume (see Figure 8 and Figure 9). Any cable length in excess of 1,6 m with a relative tolerance of $\pm 5\%$ shall be routed outside the test volume.
- b) If the manufacturer specifies a shorter length than 1,6 m, then where possible, it shall be oriented such that half of its length is horizontal and half is vertical in the test volume.
- c) Cables that are not exercised through associated equipment during the test must be appropriately terminated:
 - 1) coaxial (shielded) cables with coaxial terminator with correct impedance ($50\ \Omega$ or $75\ \Omega$);
 - 2) shielded cables with more than one inner wire must have common mode (line to reference earth/ground) and differential-mode (line to line) termination in accordance with the manufacturer's specifications;
 - 3) unshielded cables must have differential mode termination as well as common-mode termination in accordance with the manufacturer's specifications.
- d) If the EUT needs associated equipment in order to be operated properly, special care shall be taken that no emission of that equipment can influence the radiation measurement. associated equipment shall be located outside the screened room wherever possible. Measures against RF-leakage into the FAR through the interconnection cables must be taken.

- e) The test set-up, including cable layout, ~~specifications and details of attached cables and terminations, and measures taken to suppress the emission influence of the cable length outside the test volume (for instance the use of ferrite clamps)~~ are specified in the different product standards.
- f) Ferrite clamp type CMADs are used to reduce the influence of cables outside the test volume on radiated disturbance measurement results. The cable leaving the test volume shall enter the CMAD at the point where it reaches the bottom of the test volume (turntable) as shown in Figures 7, 8 and 9. Each cable shall be treated with a separate CMAD. Cables with diameters larger than the cable openings of commercially available CMADs need not be treated with CMADs.

NOTE In order to avoid saturation, high common mode current power cables (e.g. output port of inverters) should not be treated with CMADs, unless the CMADs in use are specifically designed for high common mode currents.

For EUTs with up to three cables leaving the test volume, each cable shall be treated with a CMAD during radiated disturbance measurements. This requirement applies to any type of cable (e.g. power, telecommunications and control). For a test set-up with more than three cables leaving the test volume only the three cables from which the highest emission is expected need to be equipped with CMADs. The cables on which the CMADs have been applied shall be documented in the test report.

General information on the purpose and application of ferrite-type CMADs is provided in 4.9.1 of CISPR/TR 16-3 [2].

Due to the different nature of the many possible EUTs, product standards may deviate considerably from the requirements of this subclause (e.g. 10.5 of CISPR 22 [3])⁴.

7.4.4 Measurement uncertainty for FAR

General and basic considerations about uncertainties of emission measurements are given in CISPR 16-4-1. Conditions for the use of alternative test methods are given in CISPR 16-4-5. An example of an uncertainty budget for an emission measurement at a 3 m distance in a FAR is given in CISPR 16-4-2.

7.5 Radiated emission measurement method (30 MHz to 1 GHz) and radiated immunity test method (80 MHz to 1 GHz) with common test set-up in semi-anechoic chamber

7.5.1 Applicability

As an alternative to different test set-ups for radiated emissions and radiated immunity testing, at the discretion of product committees, testing to both requirements may be performed using a common EUT arrangement in accordance with the provisions of this clause. The test arrangement described in this clause is applicable when radiated emissions and immunity testing of the EUT using the same configuration and test set-up is technically justified. This test arrangement is considered to be most applicable to EUTs of simple configuration, e.g. single enclosure, combination of small enclosures, less than five cables connected to the EUT. This alternative test arrangement is allowed for EUTs whose product emissions standards permit radiated emission tests at 3 m separation distance.

The radiated immunity test may be performed with absorbing material covering portions of the ground plane between the EUT and the transmitting antenna, if necessary to achieve field uniformity, as described in IEC 61000-4-3 (i.e. absorber-lined SAC, analogous to absorber-lined OATS). For emission measurements, the normalized site attenuation characteristics of the SAC without the ground-plane absorber shall satisfy the requirements of CISPR 16-1-4.

⁴ Figures in square brackets refer to the Bibliography.

7.5.2 EUT perimeter definition and antenna-to-EUT separation distance

Radiated emission and immunity tests shall be made with the receive or transmit antenna located at a horizontal distance of 3 m plus half of the maximum width of the EUT being tested, measured from the centre of the EUT. The antenna reference point used when determining its distance from the EUT is the identified reference point. However, if the reference point is not specified, the reference point is a point along the horizontal antenna boom midway between the dipole antenna elements that correspond to a half wavelength of the upper and lower frequency limits to be evaluated.

NOTE For a log-periodic antenna, the manufacturer may specify the reference point.

The EUT perimeter is defined by the smallest virtual (imaginary) rectangle encompassing the EUT. All intersystem cables shall be included within this perimeter (see Figure 10). Each edge of this perimeter shall lie in one of the four face planes of the EUT, co-planar with (and possibly residing within) the uniform field areas (UFAs) calibrated for immunity tests, depending upon the horizontal test distance.

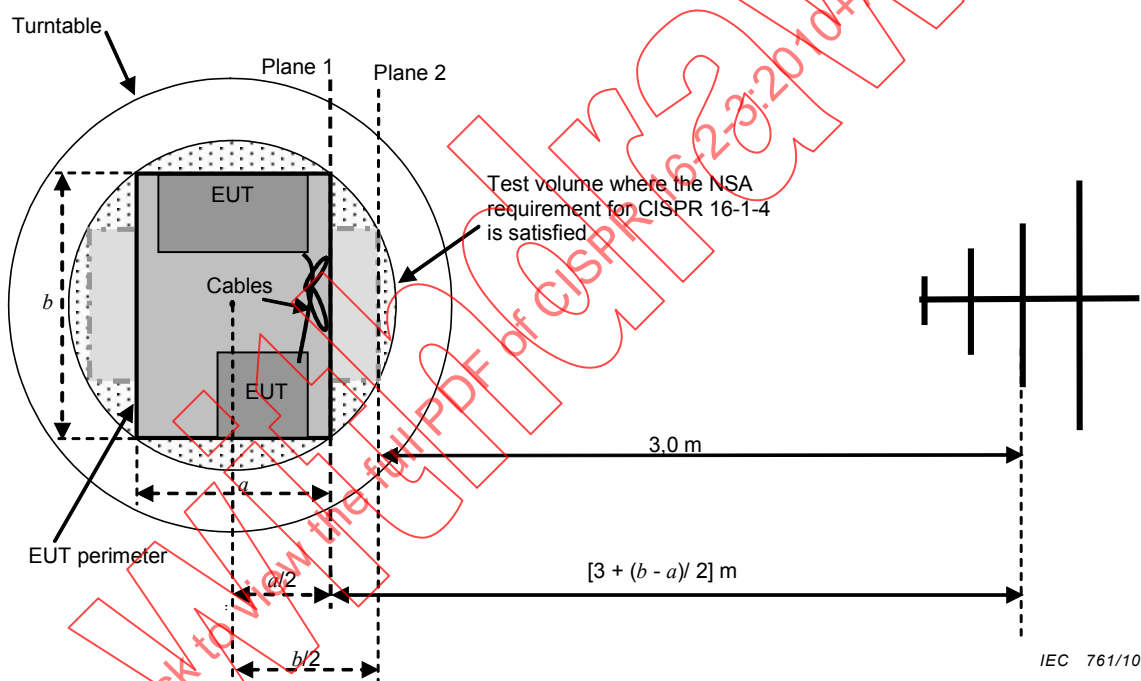


Figure 10 – Positions of reference planes for uniform field calibration (top-view)

7.5.3 Uniform test volume

The uniform test volume is defined by the following conditions.

- The EUT and its auxiliary equipment (AuxEq) (e.g. peripherals and cables) shall fit into a test volume where the site validation requirements of CISPR 16-1-4 are fulfilled. Refer to the site validation procedure for alternative test sites for use in emission measurements of CISPR 16-1-4;
- The EUT and its AuxEq shall fit into a test volume that allows each of the faces of the EUT and its AuxEq to be aligned with the uniform field area according to the requirements of IEC 61000-4-3 and as described in this subclause.

Evaluation of EUTs having unequal or non-symmetric boundaries at two antenna separation distances necessitate uniform field area calibrations according to the requirements of

IEC 61000-4-3. In the example shown in Figure 10, this is at the plane with length b along the front face of the EUT (0° azimuth) and the plane with length a along the side face of the EUT (90° azimuth).

To accommodate EUTs with a maximum width of 1,5 m, the uniform field area may be calibrated for the two conditions:

- in a plane orthogonal to the axis of the antenna through the centre of the turntable;
- in a plane orthogonal to the axis of the antenna 0,75 m in front of the centre of the turntable, perpendicular to the measurement axis.

A linear interpolation can be performed to test any EUT whose exposed front is between the two calibrated UFAs. It is presumed that:

- the -0 dB to +6 dB criteria complies at the number of points defined by IEC 61000-4-3 for each of the two surfaces, and
- the average field strengths of the points satisfying the -0 dB to +6 dB criterion in the two UFAs are inversely proportional to the antenna-to-UFA distance when applying a constant forward power to the antenna.

Designate P_{c1} as the forward power (logarithmic scale) for the UFA at the centre of the turntable, evaluated by either the calibration with constant field strength or the calibration method with constant power, and P_{c2} as the corresponding forward power for the UFA at 0,75 m in front of the centre of the turntable. The required forward power to illuminate an EUT surface can be calculated by linear interpolation from P_{c1} and P_{c2} and the corresponding distances (also in logarithmic scale) to the antenna. For other measurement details and descriptions, refer to 6.2 of IEC 61000-4-3 calibration of field.

For EUT perimeter dimensions that differ by 20 % or less of the 3 m separation distance (that is, 0,6 m or less), only a single uniform field area calibration is required at the separation distance corresponding to Plane 1 in Figure 10 (the widest face of the EUT).

NOTE When using the method described in the preceding paragraph, two faces of the EUT will be tested at a higher immunity field-strength level due to their closer distance to the transmitting antenna.

The EUT perimeter, including the connecting cables, shall fit within the test volume where the site validation requirement is satisfied. For the common emission/immunity set-up, the facility must be calibrated at two vertical planes corresponding to the minimum and maximum dimensions of the EUT perimeter at 0° , 90° , 180° and 270° to the EUT faces. The types of equipment to be tested in the facility may be considered for selection of the two plane locations.

If floor absorbers are used to achieve the field uniformity criterion, these absorbers shall be placed between the transmitting antenna and Plane 2. If only one plane is calibrated (that is, an EUT with a difference of the two boundary dimensions being less than 0,6 m), the floor absorbers, when used, shall be placed between the transmitting antenna and the calibrated plane.

7.5.4 Specifications for EUT set-up in common emissions/immunity test setup

The tests shall be performed with the equipment configured as closely as possible to its typical, practical operation. Unless stated otherwise, cables and wiring shall be as specified by the manufacturer and the equipment shall be in its housing (or cabinet) with all covers and access panels in place. Any deviation from normal EUT operating conditions shall be included in the test report. The specifications of 7.3.6.3 apply. The EUT (on a non-conductive support structure, where applicable) shall be placed on a remotely operated turntable, as specified in 7.3.6.3, to allow the EUT to be rotated.

The height of the EUT above the ground plane shall be in accordance with the following requirements.

- Table-top equipment is placed on a non-conductive setup table with height $0,8\text{ m} \pm 0,01\text{ m}$, see 7.3.6.3. CISPR 16-1-4 specifies the method to determine the impact of the non-conductive set-up table on test results.
- Floor-standing equipment is placed on a non-conductive support, as specified in the applicable product standard. If there are no EUT height placement requirements in the product standard, the EUT shall be placed on a non-conductive support at a height of 5 cm to 15 cm above the ground plane.

Equipment designed for wall-mounted operation shall be tested as table-top equipment. The orientation of the EUT shall be consistent with that of normal operation (that is, positioned as normally installed).

Interface cables, loads, and devices should be connected to at least one of each type of the interface ports of the EUT and, where practical, each cable shall be terminated in a device typical for its actual use. Where there are multiple interface ports of the same type, a typical number of these devices shall be connected to devices or loads. It is sufficient to connect only one of the loads, provided that it can be shown, for example by preliminary testing, that the connection of further ports would not significantly increase the level of disturbance (that is, more than 2 dB) or significantly degrade the immunity level. The rationale for the configuration and loading of ports shall be documented in the test report.

The number of additional cables should be limited to the condition where the addition of another cable does not decrease the margin by a significant amount (for example, 2 dB) with respect to the limit. In some cases the optimum arrangement of features, loads, interface types, and cables for emissions and immunity tests are different, which may result in the need for some reconfiguration of the EUT within the confines of the uniform EUT arrangement.

The cable layout and termination shall be according to the following requirements.

- The cables shall be oriented so that vertically- and horizontally-polarized radiation fields are not excluded. The cable layout rules and cable lengths defined in the applicable product emission and immunity standards shall be applied. However, in case of conflicting requirements, the layout and maximum cable lengths defined in the product emission standard ~~must take precedence shall be used~~. Fulfilling the rules can be accomplished by applying the cable placement rules of the emissions standard and exposing a minimum length of 1 m of cable, with a mix of horizontal or vertical parts, to the electromagnetic field during immunity testing (unless the manufacturer's specifications require shorter cables). Excess cable lengths should be bundled in the approximate centre of the length of the cable to form a bundle 30 cm to 40 cm in length. If no information is provided about cable layout in the product emission standard, the following arrangement is applied:
 - For a table-top EUT (Figure 11 and Figure 12), the cables leaving the uniform test volume (that is, those that connect the EUT to the outside world) shall be exposed to the electromagnetic field according to Figure 11 and Figure 12 for a total length of 1 m ($\pm 0,1\text{ m}$), and then extended vertically down towards the floor (with a minimum length of 0,8 m imposed by the EUT table height). Interconnecting cables that hang from the table shall be at a minimum distance of 0,4 m ($\pm 0,04\text{ m}$) from the ground plane. If cables that hang closer than 40 cm to the ground plane cannot be shortened to the appropriate length, the excess cable shall be folded back and forth to form a bundle 30 cm to 40 cm long. If the maximum length declared by the manufacturer for certain cables does not allow a one meter horizontal cable layout, including a length to get to the ground plane for table-top products (placed on the 0,8 m height table), the horizontal layout shall depend on the length of cable in excess of 0,8 m. Bundling is not required.
 - For a floor-standing EUT (Figure 13 and Figure 14), cables leaving the uniform test volume shall be arranged with a length of at least 0,3 m run horizontally within the test volume and with a vertical run according to typical, normal use (depending on

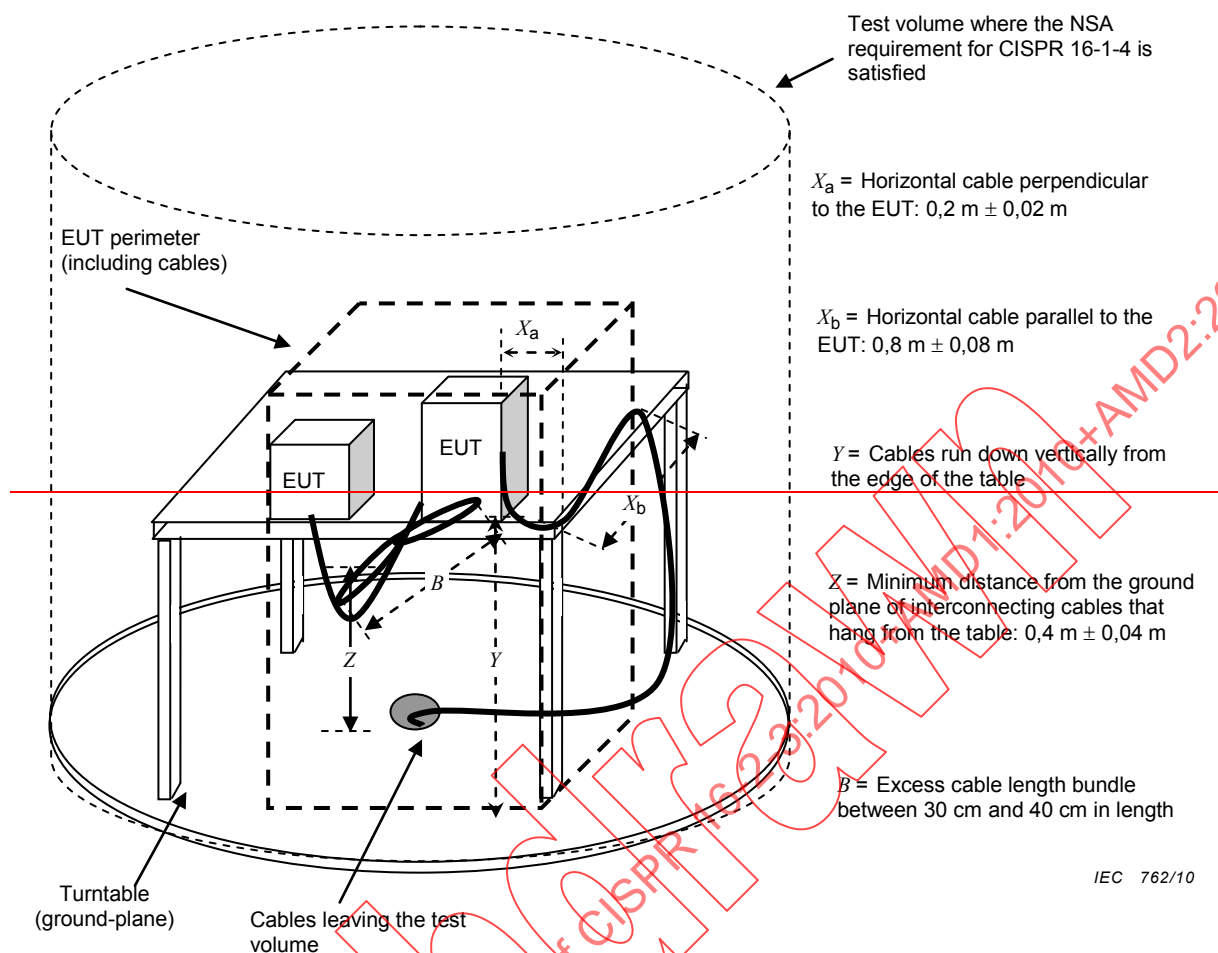
the height above the floor of the I/O port). Horizontal cables shall be insulated from the ground planes by a minimum height of 10 cm for the entire length of the cable that is intended to be laid out along the floor.

Cabling between enclosures of the EUT shall be treated as follows:

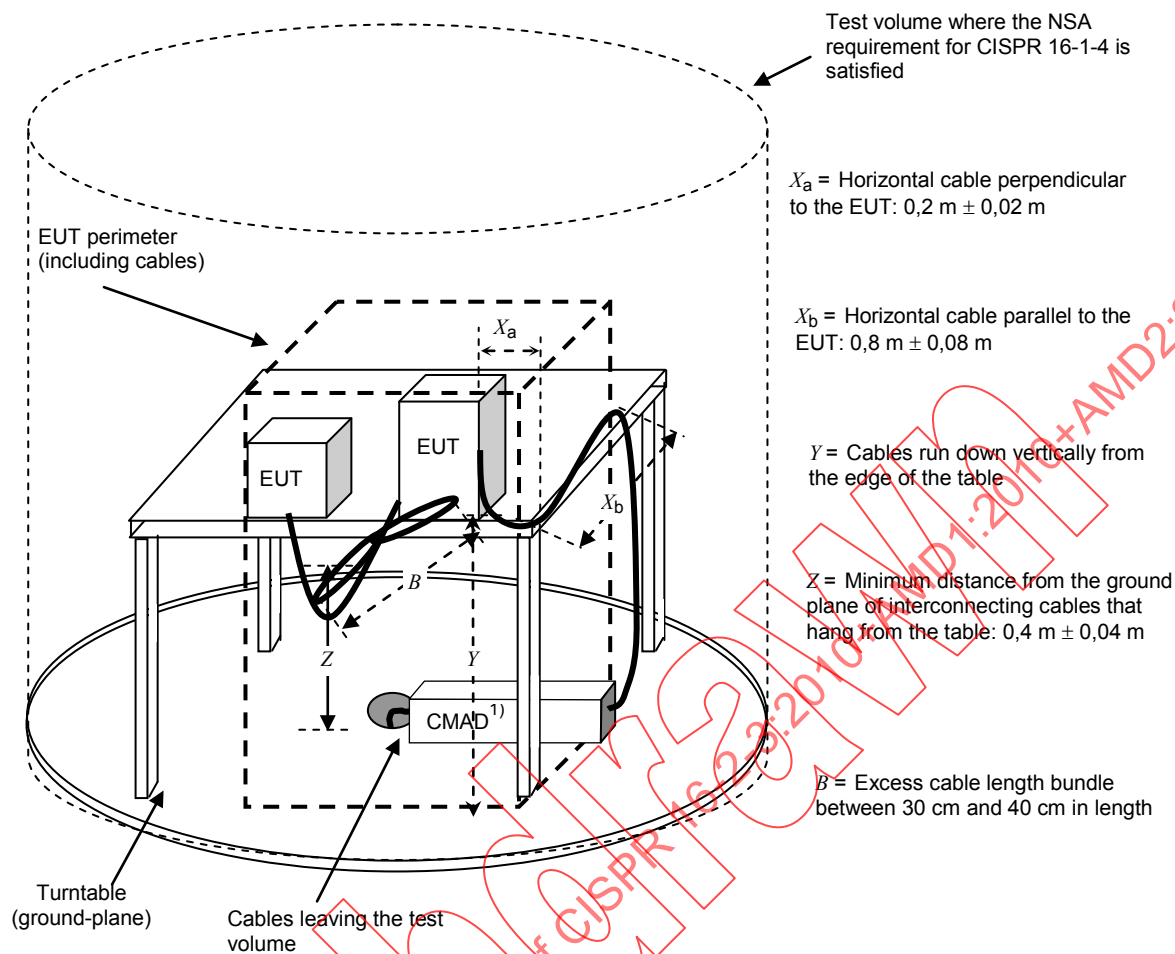
- The manufacturer's specified cabling types and connectors shall be used.
- If the manufacturer's specification requires a cable length of less than or equal to 3 m, then the specified length shall be used. The cables shall be exposed for a length of 1 m ($\pm 0,1$ m) and the excess shall be folded back and forth, forming a bundle 30 cm to 40 cm long, for table-top equipment (see Figures 11 and 12) and approximately 1 m for floor-standing equipment (see Figures 13 and 14).
- If the specified length is greater than 3 m or is not specified, then the illuminated length shall be 1 m. The excess cables shall be extended outside the test volume.
- EUT combinations of table-top equipment and floor-standing equipment shall be arranged according to the set-up of each individual equipment configuration and the interconnecting cables between table-top equipment and floor-standing equipment shall be according to these rules.
- For the cables not terminated into auxiliary equipment, differential- and common-mode terminations should be simulated to represent the auxiliary equipment that would be connected to the cables and represent the required functional impedance.
- Cables not connected to another device may be terminated as follows (see also 7.3.6.3).
 - Coaxial shielded cables shall be terminated with a coaxial termination (usually 50 Ω or 75 Ω)
 - Shielded cables with more than one inner wire should have common- and differential-mode termination according to the EUT manufacturer's specifications. This common-mode termination is to be connected appropriately between the inner wires or their differential-mode termination and cable shield. If no information is available about the common-mode terminations, 150 Ω common-mode terminations should be used.
 - Unshielded cables must have differential-mode termination according to the manufacturer's specifications.
 - All cables that have been shortened in respect to their maximum lengths declared by the manufacturer and provided with artificial terminations for testing convenience, according to this paragraph, should also be provided with additional 150 Ω common-mode terminations to the test chamber wall or floor.

The following items should be considered with 7.3.6.3.

- If the EUT needs associated equipment (AE) to operate properly, special care must be taken to ensure that AE does not affect the radiated emissions measurements or the radiated immunity tests. AE may be located outside the anechoic chamber during testing if proper connecting interfaces are available on the chamber shielding. Measures to prevent RF-leakage into or out of the anechoic chamber through the interconnection cable may be necessary.
- Other methods or equipment used to suppress unwanted emissions from AE shall be located outside the test chamber or beneath the raised floor.
- The test set-up, including cable layout, specifications of attached cables and terminations, use of CMAD(s) on cables leaving the test volume, and other measures taken to suppress emissions from AE outside the test volume, shall be clearly described in the test report.



IEC 762/10



IEC 0839/14

¹⁾ CMADs shall comply with the relevant specifications of CISPR 16-1-4; their use shall be documented in the test report.

Figure 11 – Test set-up for table-top equipment

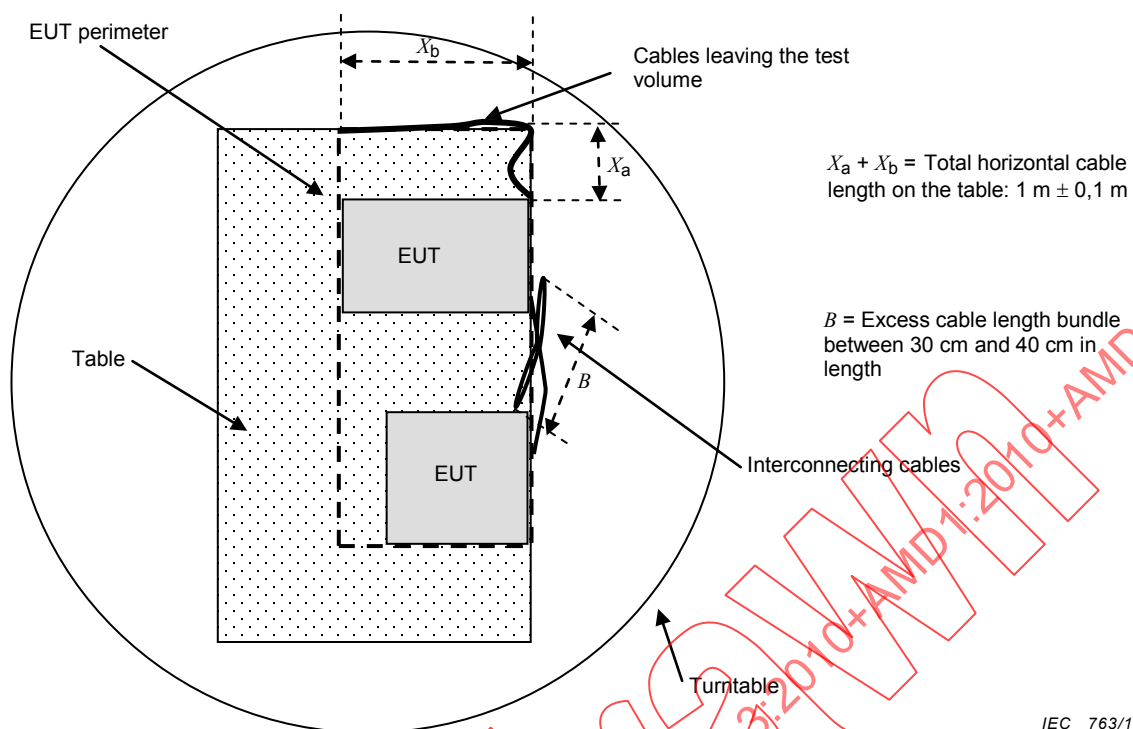
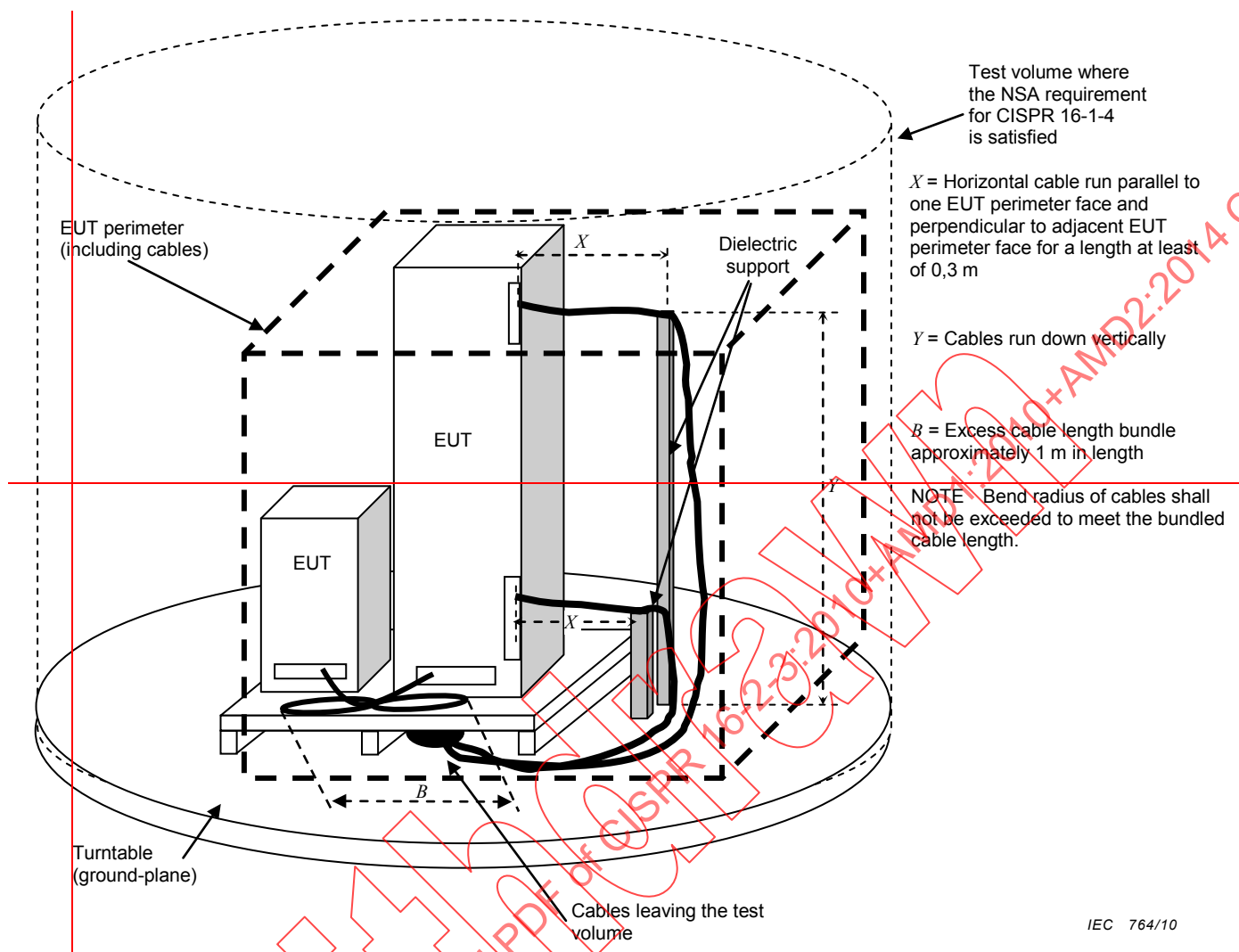
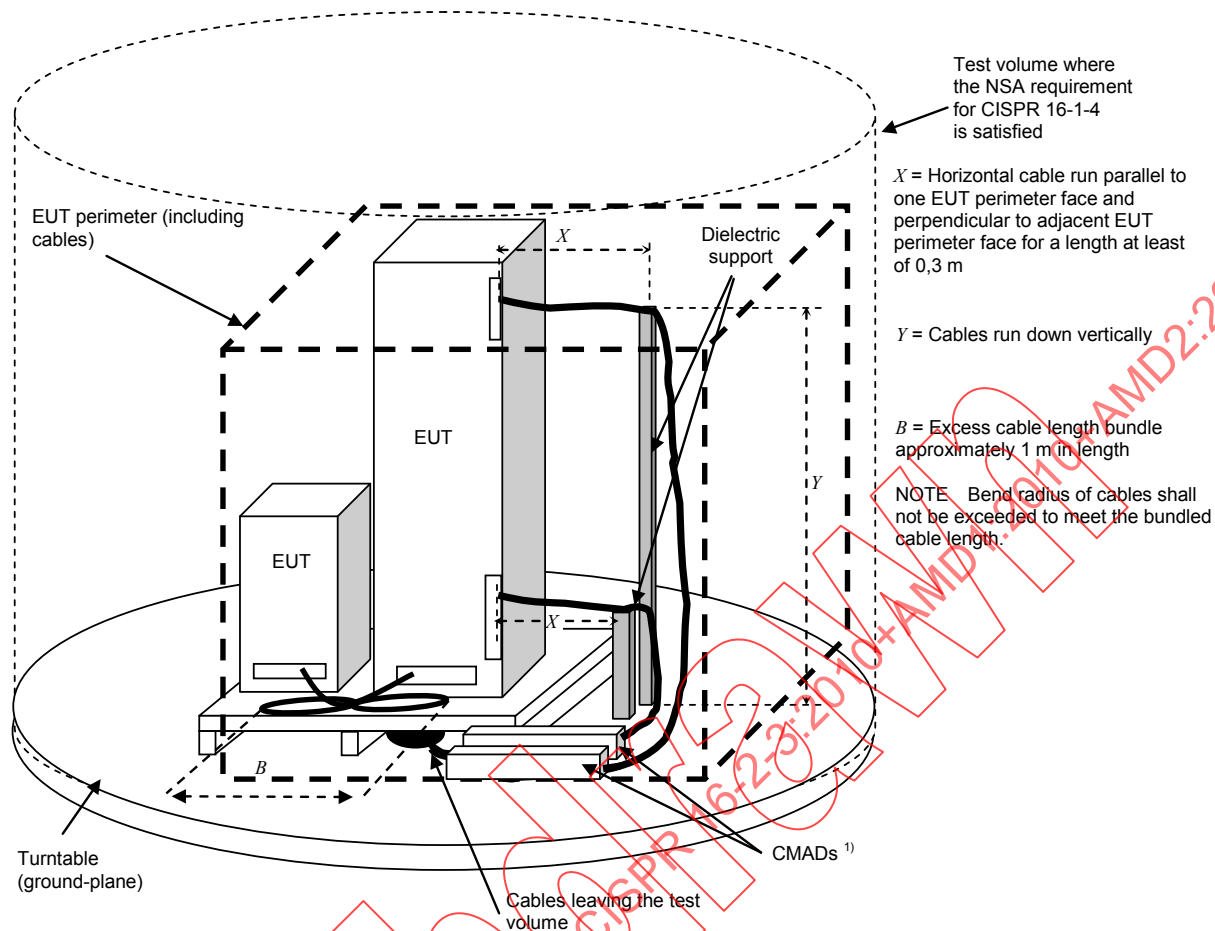


Figure 12 – Test set-up for table-top equipment – Top view





IEC 1094/06

¹⁾ CMADs shall comply with the relevant specifications of CISPR 16-1-4; their use shall be documented in the test report.

Figure 13 – Test set-up for floor-standing equipment

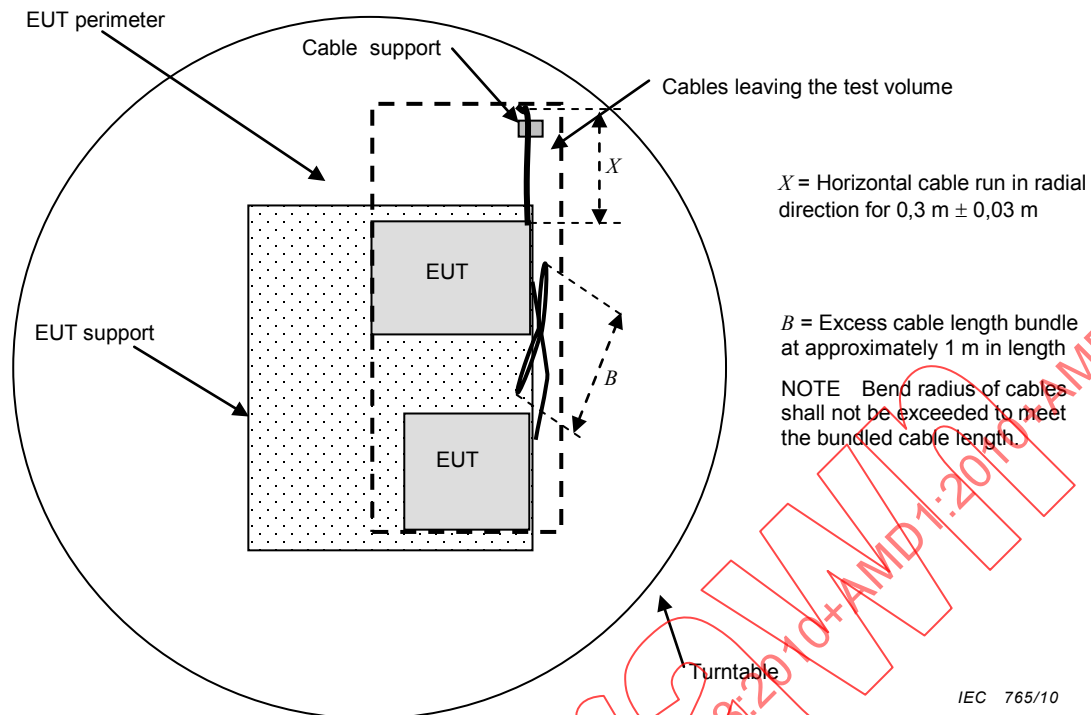


Figure 14 – Test set-up for floor-standing equipment – Top view

7.5.5 Measurement uncertainty for common emission/immunity set-up and method

General and basic considerations about uncertainties of emission measurements are given in CISPR 16-4-1.

7.6 Fully-anechoic room and absorber-lined OATS/SAC measurements (1 GHz to 18 GHz)

7.6.1 Quantity to measure

The electric field strength emitted by the EUT at the measuring distance is the quantity to be measured. The result shall be expressed in terms of field strength.

In some standards, emission limits above 1 GHz for equipment are expressed in terms of effective radiated power (P_{RE}) in dB(pW). Under free-space far-field conditions, the equation to convert P_{RE} into field strength, in dB(μ V/m), at a 3 m distance is:

$$E_{3m} = P_{RE} + 7,4 \quad (7)$$

For distances d , in m, other than 3 m:

$$E_d = P_{RE} + 7,4 + 20 \log\left(\frac{3}{d}\right) \quad (8)$$

7.6.2 Measurement distance

The field strength emitted by the EUT is measured at a preferred distance of 3 m. The measurement distance, d , is the horizontal distance between the periphery of the EUT and the receive antenna reference point (see Figure 15). The EUT encompasses all portions of the EUT, including cable racks and support equipment and a minimum cable length of 30 cm.

Other distances may be used in practical situations, i.e.:

- shorter distances in the case of high ambient noise, or to reduce the effect of unwanted reflections, but care should be taken to ensure the measurement distance is greater than or equal to $D^2/(2\lambda)$;
- greater distances for large EUTs to allow the antenna beam to encompass the EUT.

NOTE Because dominant components of the EUT disturbance signals may be assumed to be incoherent and radiated from a point source, the minimum distance mentioned above, i.e. $D^2/(2\lambda)$, is to be established using the measuring antenna dimensions, and not the EUT dimensions.

If measurements are made at a distance other than 3 m (see note above), the measurement distance shall be greater than or equal to 1 m and less than or equal to 10 m. In such a case, the measurement data is to be adjusted to a 3 m distance, assuming free-space propagation. Users are advised that comparison of measurements at different distances and extrapolation of results typically will not correlate as well as measurements made at the same distance. Standards or specifications that reference this test method should identify a preferred measurement distance.

7.6.3 Set-up and operating conditions of the equipment under test (EUT)

As a general guideline, test set-ups and operating conditions of the EUT shall be the same as those used below 1 GHz. Whenever possible, the test set-up should be representative of the most typical configuration of the EUT (table-top, floor-standing, rack-mounted, wall-mounted, etc.).

The test set-up should also consider that for measurements above 1 GHz absorbers are typically required on the floor between the antenna and EUT. Whenever practical, for emission measurements above 1 GHz the EUT should be raised above the height of the absorbers. If it is not possible to raise the entire EUT above the absorbers (i.e. for rack-mounted or floor-standing equipment), efforts should be made to configure the EUT (within a rack or chassis, for example) such that the radiating elements are located above the absorbers. The EUT shall be located in the test volume established during site validation, as described in CISPR 16-1-4. If it is not practical and safe to raise the EUT or its radiating elements above the absorber height, the maximum extent of the EUT that is permitted to be located below the highest point of the absorbers is 30 cm (see 7.6.6.1 and Figure 15).

The actual EUT configuration and set-up used shall be documented in the test report with photographs or diagrams clearly showing the location of the EUT with respect to the facility floor or turntable surface, absorber placement on the floor (height and location) and receive antenna location.

7.6.4 Measurement site

The measurement site shall comply with the requirements described in CISPR 16-1-4.

7.6.5 Measurement instrumentation

The measurement instrumentation shall comply with the requirements described in CISPR 16-1-1 and CISPR 16-1-4.

Measurements to verify compliance with a peak limit shall be conducted with the peak measuring spectrum analyzer or receiver using a measurement bandwidth of 1 MHz (impulse bandwidth) as defined CISPR 16-1-1.

Measurements to verify compliance with an average limit shall be conducted with a peak measuring spectrum analyzer using a measurement bandwidth of 1 MHz (impulse bandwidth) and a reduced video bandwidth, set as defined in CISPR 16-1-1. The value of video

bandwidth required for an average measurement shall be less than the lowest spectral component of the input signals to be measured.

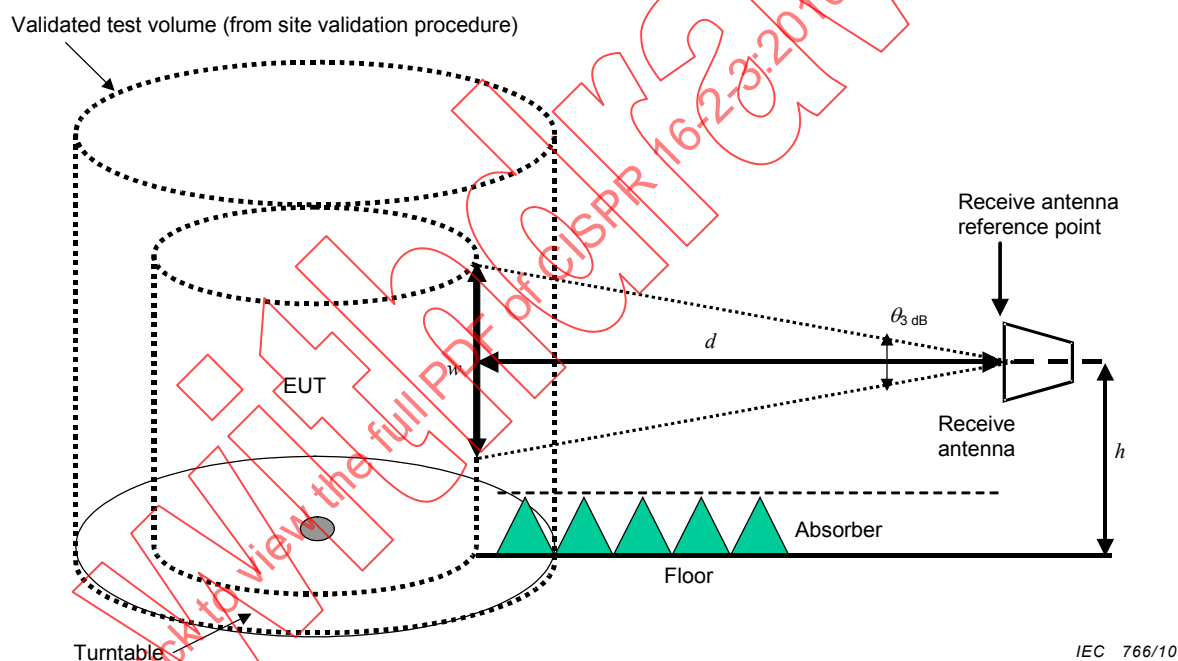
NOTE A spectrum analyzer can be used to perform average measurements by setting the display mode to linear and the video bandwidth to a value that is lower than the lowest spectrum component of the input signal to be measured. For example, if the input signal has a 1 kHz pulse repetition frequency (PRF), for a video bandwidth less than 1 kHz, only the d.c. component of the signal (i.e. the average value) will pass through the video filter.

The use of other types of linear average detectors that comply with these requirements is allowed. In general, the spectrum analyzer shall be set to linear display mode when performing average measurements, not logarithmic display mode. The sweep time of the spectrum analyzer shall be increased, due to the use of narrower video bandwidths, to ensure accurate measurement results. The logarithmic mode is permitted for average measurements when the specification limits assume a logarithmic detector will be used.

7.6.6 Measurement procedure

7.6.6.1 General description of the radiated field measurement method above 1 GHz

The radiated field measurement method above 1 GHz is based on measurement of the maximum electric field emitted from the EUT, with a set-up as shown in Figure 15.



NOTE The anechoic material placed on the ground plane is for illustration purposes only. Consult CISPR 16-1-4 for more detailed guidance about placement of absorber to comply with the site validation requirements.

Figure 15 – Measurement method above 1 GHz, receive antenna in vertical polarization

The following descriptions apply to the parameters and terms given in Figure 15.

- Validated test volume: the volume evaluated during the site validation procedure (see CISPR 16-1-4). Typically, this determines the largest diameter EUT that can be tested in the facility.
- EUT (volume): the smallest diameter cylinder that will fully encompass all portions of the actual EUT, including cable racks and a minimum length of 30 cm of cables. The EUT that is located within this cylinder must be capable of rotating about its centre (typically by a remotely controlled turntable). The EUT must be located within the validated test volume. A maximum of 30 cm of w (see definition of w below) may be below the height of

absorbers on the floor only when the EUT is floor-standing and cannot be raised above the height of the absorbers (see 7.6.3).

- $\theta_{3\text{ dB}}$: The minimum 3 dB beamwidth of the receive antenna at each frequency of interest. $\theta_{3\text{ dB}}$ is the minimum of both the *E*-plane and *H*-plane values at each frequency. $\theta_{3\text{ dB}}$ may be obtained from manufacturer-provided data for the receive antenna.
- d : The measurement distance (in meters). This is measured as the horizontal distance between the periphery of the EUT and the reference point of the receive antenna.
- w : The dimension of the line tangent to the EUT formed by $\theta_{3\text{ dB}}$ at the measurement distance d . Equation (9) shall be used to calculate w for each actual antenna and measurement distance used. The values of w shall be included in the test report. This calculation may be based on the manufacturer-provided receive-antenna beamwidth specifications:

$$w = 2d \tan(0,5 \theta_{3\text{ dB}}) \quad (9)$$

w shall be of the minimum dimension as specified in Table 3.

- h : The height of the receive antenna, measured from its reference point to the floor.

Table 3 specifies the minimum acceptable dimension of w ($w_{\min}$). The minimum requirements shown in Table 3 are calculated from Equation (9) based on testing at the minimum permitted measurement distance of 1 m specified in 7.6.2, and the values of $\theta_{3\text{ dB}(\min)}$ shown. The selection of measurement distance d and antenna type shall be made such that w is equal to or greater than the values shown in Table 3 at any frequency where the field is measured. At frequencies not shown in Table 3, the limit of $w_{\min}$ shall be linearly interpolated between the nearest two frequencies listed. Table 4 gives example values of w calculated using Equation (9) for three antenna types, at measurement distances of 1 m, 3 m, and 10 m.

The maximum emission is measured by moving the receive antenna in height along with rotation of the EUT in azimuth (0° to 360°). The required range of height investigation is specified below and illustrated in Figure 16 for two typical categories of EUTs.

Table 3 – Minimum dimension of w ($w_{\min}$)

Frequency GHz	θ_3 dB, min °	$w_{\min}$ m
1,00	60	1,15
2,00	35	0,63
4,00	35	0,63
6,00	27	0,48
8,00	25	0,44
10,00	25	0,44
12,00	25	0,44
14,00	25	0,44
16,00	5	0,09
18,00	5	0,09

NOTE 1 The dimension, w , is permitted to be larger than the minimum shown, and other antennas and distances may be used to satisfy the minimum required value of $w = w_{\min}$ shown, provided that Equation (9) is met.

NOTE 2 Because both polarizations are required to be measured for each height of the receive antenna, w forms a minimum square observation area equal to w^2 (m²).

NOTE 3 In some cases, w may encompass multiple physical components of the EUT that are physically separated. For example, multiple separate cabinets of a multi-cabinet system that are tested simultaneously.

NOTE 4 The height scan requirement depends on w such that it may be advantageous to maximize w by selection of a wider beamwidth antenna and a larger measurement distance than the minimum requirements shown.

NOTE 5 The pattern and beamwidth of the antenna used can affect the measurement result. The antenna has at least two influence factors in addition to uncertainty in the antenna factor: 1) ripple or other anomalies in the antenna pattern, and 2) beamwidth differences between antennas, which may give different results depending on how many (constructive) emissions emanating from separate physical locations on the EUT fall within the antenna beamwidth.

Table 4 – Example values of w for three antenna types

Frequency GHz	DRG Horn				LPDA or LPDA-V ^a			
	$\theta_{3\text{ dB}}$ °	$d = 1\text{ m}$	$d = 3\text{ m}$	$d = 10\text{ m}$	$\theta_{3\text{ dB}}$ °	$d = 1\text{ m}$	$d = 3\text{ m}$	$d = 10\text{ m}$
		w m	w m	w m		w m	w m	w m
1,00	60	1,15	3,46	11,55	60	1,15	3,46	11,55
2,00	35	0,63	1,89	6,31	55	1,04	3,12	10,41
4,00	35	0,63	1,89	6,31	55	1,04	3,12	10,41
6,00	27	0,48	1,44	4,80	55	1,04	3,12	10,41
8,00	25	0,44	1,33	4,43	50	0,93	2,80	9,33
10,00	25	0,44	1,33	4,43	50	0,93	2,80	9,33
12,00	25	0,44	1,33	4,43	50	0,93	2,80	9,33
14,00	25	0,44	1,33	4,43	45	0,83	2,49	8,28
16,00	5	0,09	0,26	0,87	40	0,73	2,18	7,28
18,00	5	0,09	0,26	0,87	40	0,73	2,18	7,28

^a LPDA-V: V-type log periodic dipole array. The values shown for $\theta_{3\text{ dB}}$ and w are typical of both the LPDA and LPDA-V. However, these antennas typically have different gains.

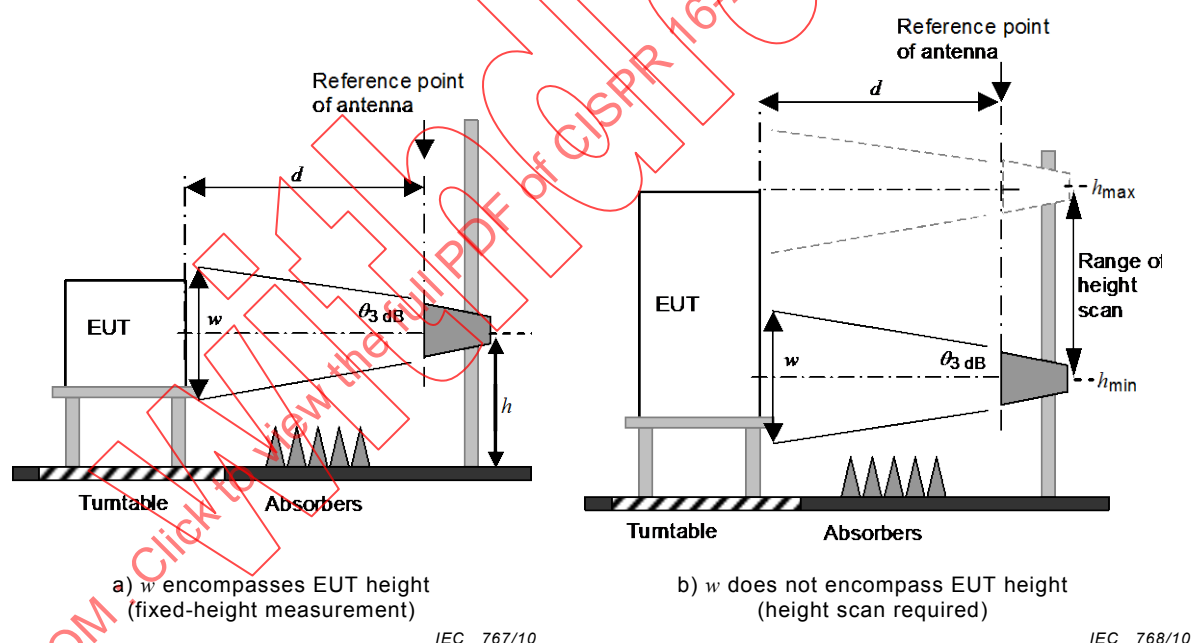


Figure 16 – Illustration of height scan requirements for two different categories of EUTs

For any EUT with maximum dimensions equal to or smaller than w , the centre of the receive antenna shall be fixed at the height of the centre of the EUT (Figure 16 a)). For any EUT with a maximum vertical dimension larger than w , the centre of the antenna shall be scanned vertically along the line parallel to w , as shown in Figure 16 b). The required scanning range for h is 1 m to 4 m. If EUT height is less than 4 m, scanning the centre of the receive antenna to heights above the top of the EUT is not required. In both cases the fixed height, h , or the range of heights investigated shall be recorded in the test report.

NOTE When a height scan is required per the above paragraph, a continuous height scan within the required height range is recommended, to obtain the final, maximum emission. If stepped height increments are used, caution is advised to ensure that the height increments are sufficiently small in order to capture the maximum emission.

Regarding the horizontal extent of w , the EUT is not required to be fully within w . In cases where the EUT width is larger than w , the EUT shall be centred horizontally on the measurement axis, and rotation of the EUT provides the necessary horizontal scan for the determination of the maximum field strength. Horizontal-line (sideways, transverse) scanning by moving the receive antenna horizontally off the measurement axis is not required, but may be used if specified in a product standard.

7.6.6.2 Measurements using conventional (non-statistical) detectors

7.6.6.2.1 General measurement procedure

For any EUT, the frequencies of emission should first be detected by a preliminary emission maximization procedure (see 7.6.6.2.2). Then the final emission test is performed (see 7.6.6.2.3). Both of these measurements are to be made preferably at the specific limit distance. If, for any justified reason, the final measurement is performed at a distance ~~different from other than~~ the limit distance, a measurement at the limit distance should be made first, to help in interpreting the resulting data ~~in case of dispute~~.

In performing these measurements, the sensitivity of the measurement equipment relative to the limit shall be determined before the test. If the overall measurement sensitivity is inadequate, low-noise amplifiers, closer measurement distances or higher-gain antennas may be used. If closer measurement distances or higher gain antennas are used, the beam width versus size of the EUT shall be accounted for. Also, measurement system overload levels shall be determined to be adequate when preamplifiers are used.

Burn-out and saturation protection for the measuring instrumentation is required when low-level emissions are to be measured in the presence of a high level signal. A combination of band-pass, band-stop, low-pass and high-pass filters may be used. However, the insertion loss of these or any other devices at the frequencies of measurement shall be known and included in any calculations in the report of measurements.

NOTE A simple method of determining whether non-linear effects (overload, saturation, etc.) occur, consists of inserting a 10 dB attenuator at the input of the measurement instrument (ahead of any pre-amplifier if one is used) and verifying that the amplitude of all the harmonics of the high-amplitude signal (that may cause non-linear effects) is reduced by 10 dB.

7.6.6.2.2 Conditional testing procedure

If the highest internal frequency of the EUT (see 3.27) is less than 108 MHz, emissions shall be measured at least up to 1 GHz.

If the highest internal frequency of the EUT is between 108 MHz and 500 MHz, emissions shall be measured at least up to 2 GHz.

If the highest internal frequency of the EUT is between 500 MHz and 1 GHz, emissions shall be measured at least up to 5 GHz.

If the highest internal frequency of the EUT is above 1 GHz, emissions shall be measured up to the lower of 5 times the highest internal frequency or the highest frequency at which the limits are defined.

~~7.6.6.2.2.27.6.6.2.3~~ Preliminary measurement procedure

The procedures of this subclause are for informative purposes – normative measurement requirements are listed in 7.6.6.2.34. The maximum radiated ~~emission disturbance~~ for a given mode of operation may be found during a preliminary test. To minimize measurement time, it is suggested to first perform measurements using peak detection, and then compare the test results to the average limit. Subsequent measurements with the average detector and comparison of results to the average limit will only be performed in those frequency ranges where the average limit was exceeded by data collected with peak detection.

Guidelines for a preliminary procedure to identify the radiated ~~emissions disturbance~~ are as follows.

- a) Use scan or sweep mode over the complete frequency range of the antenna using peak detection and ~~Max-Hold~~ max-hold mode.
- b) ~~The Determine the~~ proper sweep or scan time ~~should be determined~~ to ensure adequate signal interception.
- c) If necessary, during preliminary tests, ~~reduce~~ the resolution bandwidth ~~may be reduced~~ in sweep mode to reduce the displayed noise level of the ~~spectrum analyzer or measuring receiver~~. Note that this may reduce the amplitude of broadband ~~emissions disturbance~~, so additional investigations to determine whether the ~~emissions are disturbance~~ is broadband or narrowband may be necessary.
- d) Rotate the EUT continuously or in increments of 15° or less, then repeat for the other polarization. The EUT should be rotated 360° in azimuth for both polarizations to determine the maximum ~~emissions disturbance~~ at each frequency of interest.
- e) For continuous turntable rotation mode, ~~spectrum analyzer sweep time should be set~~ ~~set the measuring receiver sweep time~~ such that the selected frequency span can be swept within a time that is equal to or less than the time needed for the turntable to rotate 15°. If the rotational speed of the turntable is such that an angle larger than 15° is covered during a complete sweep or scan of the ~~spectrum analyzer measuring receiver~~, a smaller frequency range should be used to reduce ~~spectrum analyzer measuring receiver~~ sweep time and to achieve the maximum 15° turntable rotation per sweep.
- f) As needed to identify the frequencies ~~of corresponding to the maximum emissions disturbance~~, ~~apply~~ the method described above ~~may be applied~~ for all the height levels required by 7.6.6.1 (and Figure 16), and for the various operating modes of the EUT.
- g) To further evaluate the frequencies found in steps a) to d), use a small frequency span (typically 5 MHz or less) and investigate around frequencies near the limit using additional smaller turntable increments and height steps. Typically, all frequencies within approximately 10 dB of the specification limit warrant further investigation with a narrow frequency span and additional finer rotation/height increments.

7.6.6.2.37.6.6.2.4 Final measurement procedure

The field strength emitted by the EUT at the given measurement distance is measured using the configuration (antenna height, EUT azimuth, etc.) producing the maximum ~~emission disturbance~~, as identified during the preliminary ~~emission disturbance~~ maximization ~~(the receiving antenna being aligned with this maximum emission)~~. Final measurements shall be done using the EUT operational mode identified by preliminary measurements to have the highest ~~emissions disturbance~~.

This final measurement shall be the result of a maximum hold on the ~~spectrum analyzer measuring receiver~~ during a given time proportional to the frequency span used. This given time should be defined for each product or product family, taking into account the duration of the operating modes and the time constants associated with each specific product to be tested. Final measurements shall be performed using all required detectors. Alternatively, peak measurement results may be used to demonstrate compliance with all specified limits.

If the configuration of the EUT (antenna height, EUT azimuth, operation mode, etc.) producing the maximum ~~emission disturbance~~ was not conclusively determined by a preliminary measurement the following additional measurements shall be done:

- a) for any EUT with maximum dimension equal to or smaller than w , the centre of the receiving antenna shall be fixed at the height of the centre of the EUT [see Figure 16 a)].
- b) for any EUT with maximum vertical dimension larger than w , height scanning shall be performed in accordance with the height scan requirements (upper and lower bounds) specified in 7.6.6.1.

- c) in all cases, in order to find the maximum ~~emissions disturbance~~, the EUT shall be rotated in azimuth through all angles in the range of 0° to 360°, and the measurements shall be performed for both horizontal and vertical polarizations.

In summary, the requirements for final measurements above 1 GHz are as follows.

The maximum ~~emissions disturbance~~ shall be recorded from the following required investigations, some of which may be performed during the preliminary measurement procedure:

- 1) the EUT shall be rotated in azimuth **through all angles** from 0° to 360° either by a turntable or movement of the receive antenna around the volume.

NOTE If a preliminary measurement was performed with azimuth steps of $1^\circ < a \leq 15^\circ$, the final measurement shall include an azimuth search continuous through all angles of at least $\pm a$ around the azimuth angle found in the preliminary measurement, where a is the azimuth angle.

- 2) the receive antenna shall be height-scanned if the EUT height is larger than w in the vertical direction.
- 3) both horizontal and vertical polarizations shall be investigated.

7.6.6.3 Measurements using APD (statistical) function

7.6.6.3.1 General

The measurement of the amplitude probability distribution (APD) of a disturbance signal provides a statistical characterization of the disturbance signal in question. Background material on the application of the APD-measuring function is provided in ~~4.6~~ 4.7 of CISPR/TR 16-3 [2]. A product committee may choose the APD measurement as the method to be used for final emission testing. The APD measurement shall be made at those frequencies where the EUT generates high disturbance field strengths. The number and selection method of frequencies shall be established by a product committee.

APD measurement shall be made using one of the following two methods. The first method is for measurement of the disturbance level E_{meas} in dB(μ V/m) related to the specified probability of time p_{limit} , designated as Method 1 (see 7.6.6.3.2). The second method is the measurement of the probability of time p_{meas} during which the disturbance envelope exceeds a specified level E_{limit} in dB(μ V/m), designated as Method 2 (see 7.6.6.3.3). Additional information and figures are given in Annex D to show the specifics of the two APD measurement methods.

If a product committee decides to use the APD approach, either Method 1 or Method 2 shall be selected. If the APD measuring instrument does not include an A/D converter, only Method 2 shall be used. If the APD measuring instrument includes an A/D converter, either Method 1 or Method 2 may be used.

The number of pairs of limits (E_{limit} , p_{limit}) and their values shall be specified by the product committee. The product committee shall also decide whether to also use a peak limit together with the APD limits.

7.6.6.3.2 Method 1 – Measurement of the level of disturbance

The measurement shall be performed using the following procedure:

- 1) Set the resolution bandwidth (RBW) and the video bandwidth (VBW) of the spectrum analyzer according to CISPR 16-1-1 (for measurements above 1 GHz).
- 2) Find the frequencies at which high disturbances are observed. This can be accomplished by using the maximum hold function in the frequency span of interest. Peak detection shall be used when applying this procedure.

NOTE In cases where narrowband emissions are hidden by broadband emissions, the maximum hold mode in combination with the peak detector may overlook narrowband emissions. Therefore, an additional measurement may be needed to find the frequencies of the narrowband emissions to be measured. The product committee may require additional sweeps using the average detector or digital video averaging. Furthermore, the number of frequencies for the APD measurement may also be specified by the product committee.

- 3) Determine the frequencies for the APD measurement. The number of the frequencies shall be specified by the product committee.
- 4) Set the centre frequency of spectrum analyzer to the frequency at which the highest level is observed during the application of step 2) of this procedure.
- 5) Set the reference level of the spectrum analyzer to minimum 5 dB above the maximum level of disturbance that is obtained in step 2).
- 6) Set the spectrum analyzer to the zero frequency span mode and measure the APD of disturbance during the measurement time that is specified by the product committee. The measurement time shall be longer than the period of the disturbance.

In case of fluctuating disturbance frequencies, the product committee shall specify the frequency range XX (in MHz) in which the APDs of the disturbance shall be measured. APDs within the range XX MHz shall be measured with a 1 MHz frequency step size. However, for frequency ranges with APD measurement values that are greater than -6 dB from the APD limit, additional measurements may be needed with a smaller frequency step size (e.g. 0,5 MHz). The product committee shall define the smaller frequency step size.

- 7) Change the centre frequency of spectrum analyzer to the next frequency determined in step 2), then repeat the procedures of steps 4) to 6) until the APD measurements for all frequencies are carried out.
- 8) Read the disturbance level E_{meas} in dB($\mu\text{V/m}$) related to the specified probability p_{limit} from the results of step 6).
- 9) Compare E_{meas} dB($\mu\text{V/m}$) against the limit E_{limit} dB($\mu\text{V/m}$). The EUT complies if E_{meas} is less than or equal to E_{limit} at all frequencies.

7.6.6.3.3 Method 2 – Measurement of the probability of time

The measurement shall be performed using the following procedure:

Steps 1), 2), 3), 4), 5) and 7) of Method 2 are the same as the corresponding steps of Method 1 (7.6.6.3.2).

For Method 2, modify step 6), step 8), and step 9) of Method 1 as follows:

- 6) Set the spectrum analyzer to the zero frequency span mode and measure the APD (or measure the probability p_{meas} related to the specified levels directly) of the disturbance during the measurement time that is to be specified by the product committee.
- 8) Read the probabilities p_{meas} during which the disturbance envelope exceeds a specified level E_{limit} in dB($\mu\text{V/m}$) from the results of step 6).
- 9) Compare p_{meas} against the limits p_{limit} . The EUT complies if p_{meas} is less than or equal to p_{limit} at all frequencies.

7.6.7 Measurement uncertainty for FAR

General and basic considerations about uncertainties of emission measurements are given in CISPR 16-4-1.

7.7 *In situ* measurements (9 kHz to 18 GHz)

7.7.1 Applicability of and preparation for *in situ* measurements

In situ measurements may be necessary for the investigation of an interference problem at a particular location, i.e. where electrical equipment is suspected of causing interference to

radio reception in its vicinity. Where allowed by the relevant product standard, *in situ* measurements may be made for the evaluation of compliance, if it is not possible for technical reasons to make radiated emission measurements on a standard test site. Technical reasons for *in situ* measurements are excessive size and/or weight of the EUT or situations where the interconnection to the infrastructure for the EUT is too expensive for the measurement on standard test sites. *In situ* measurement results of an EUT type will normally deviate from site-to-site or from results obtained on a standard test site and can therefore not be used for type testing.

NOTE 1 In general, however, due to imperfections such as mutual coupling between the conductive structures present in the *in situ* environment, which may also be more or less corrupted by ambient electromagnetic fields, and the measuring antenna/equipment under test, *in situ* measurements cannot fully replace measurements on a suitable test site [open-area test site or alternative test site, for example (semi-) anechoic chamber] as specified in CISPR 16-1-4.

The EUT usually consists of one or more devices and/or systems, is part of an installation, or is interconnected with an installation. A perimeter connecting the outer parts of the EUT is usually taken as the reference point to determine the measurement distance. In some product standards, the exterior walls or boundaries of business parks or industrial areas are taken as the reference points.

Preliminary measurements shall be made to identify the frequency and amplitude of the disturbance field strengths amongst the ambient signals taking into account the potential sources of interference (for example, oscillators) in the EUT. For these measurements the use of a spectrum analyser is recommended in place of a receiver because a large frequency spectrum can be analysed. For the identification of the frequency and amplitude of the disturbance signals the use of a current probe on the connected cables, or near-field probes or the measurement antennas placed closer to the EUT, is recommended.

Measurements shall also be made on selected frequencies to determine, where possible, the modes of operation in which the EUT generates the highest disturbance field strengths. The subsequent measurements shall be made with the EUT in these modes of operation.

NOTE 2 Where the EUT is a piece of equipment for which the operating mode cannot be switched independently of the operation of other equipment, the selection of conditions producing the highest disturbances may be infeasible. For some equipment and operating modes, these conditions may be dependent on time, particularly if operations are cyclic. In such cases, the period of observation should be chosen to approach the conditions producing the highest disturbances.

Measurements shall be made around the EUT at approximately the same measurement distance on each of the selected frequencies to determine the direction of the highest disturbance field strength. The EUT should be tested in at least three different directions. The final disturbance field-strength measurements on each frequency shall be made in the directions of the highest disturbance field strengths, which may vary from frequency to frequency, taking into account the local (ambient) conditions. The highest disturbance field strengths shall be measured with the antenna in vertical and horizontal polarization. If the ratio of the measured disturbance field strength to any ambient emission is lower than 6 dB, the measurement methods described in Annex A can be used.

7.7.2 Field-strength measurements *in situ* in the frequency range 9 kHz to 30 MHz

7.7.2.1 Measurement method

The magnetic disturbance field strength shall be measured in the direction of maximum radiation with the EUT in the mode of operation generating the highest disturbance field strength.

The horizontally-polarized disturbance field strength shall be measured at the standard measurement distance d_{limit} using a loop antenna as described in 4.3.2 of CISPR 16-1-4 at a height of 1 m (between the ground and lowest part of the antenna). The maximum disturbance field strength shall be determined by rotating the antenna.

NOTE For the measurement of the maximum disturbance field strength along radial lines arranged in any direction, the antenna should be oriented in three orthogonal directions, and the measured field strength is calculated by

$$E_{\text{sum}} = \sqrt{E_x^2 + E_y^2 + E_z^2}$$

In cases where limits are given for the E -field equivalent but the measured field strengths are the magnetic components, the H field strength can be converted to the corresponding E field strength using the free space impedance of $377 \, \Omega$ by multiplying the H field reading by 377. The H field in this case is given by

$$H_{\text{sum}} = \sqrt{H_x^2 + H_y^2 + H_z^2}$$

This H field value can be used directly in cases where limits are directly given for the magnetic field strength.

If the antenna cannot be oriented in three orthogonal directions, it can be turned by hand in the direction of maximum reading for the measurement of the maximum disturbance field strength.

7.7.2.2 Measurement distances other than the standard distance

If it is not possible to adhere to the standard distance d_{limit} , as specified in the product or generic standard, the measurements should be made at distances either less or greater than the standard measuring distance in the direction of the maximum radiation. At least three measurements at different measuring distances less or greater than the standard measuring distance shall be used, if it is not possible to use the standard distance.

The measurement results (in decibels) shall be plotted as a function of the measurement distance on a logarithmic scale. One line shall be drawn to join up the measurement results. This line represents the decrease in the field strength and can be used to determine the disturbance field strength at distances other than the measurement distance, for example, at the standard distance.

7.7.3 Field-strength measurements *in situ* in the frequency range above 30 MHz

7.7.3.1 Measurement method

The disturbance electric field strength shall be measured in the direction of maximum radiation at the standard distance with the EUT in the mode of operation generating the highest disturbance field strength. The maximum horizontally- and vertically-polarized disturbance field strengths shall be measured using broadband antennas with, as far as practicable, a variable height of 1 m to 4 m. The highest value shall be taken as the measured value.

It is recommended that biconical antennas be used for measurements in the frequency range up to 200 MHz, and log-periodic antennas for measurements in the frequency range above 200 MHz. The distance between the measuring antenna and any nearby metallic elements (including cables) should be greater than 2 m.

7.7.3.2 Measurement distances other than the standard distance

The standard measurement distance d_{std} is specified in the product or generic standard. If it is not possible to adhere to the standard measurement distance, the disturbance field strength shall be measured in different measuring distances as described in 7.7.2.2. A height scan of the antenna shall be used for each measurement. The disturbance field strength at the standard distance d_{std} shall be determined according to 7.7.2.2 by plotting the measured field strength as a function of the measurement distance on a logarithmic scale.

If it is not possible to measure at varying distances, and the measurement distance refers to the outer wall of a building or the border of the premises, the measurement results shall be converted to the standard distance using Equation (10).

$$E_{\text{std}} = E_{\text{meas}} + 20 n \log \frac{d_{\text{meas}}}{d_{\text{std}}} \quad (10)$$

where

- E_{std} is the field strength at the standard distance in dB(μV/m) for comparison with the emission limit;
- E_{meas} is the field strength at the measurement distance in dB(μV/m);
- d_{meas} is the measurement distance in metres;
- d_{std} is the standard distance in metres.

The factor n depends on the distance d_{meas} as follows:

- if $30 \text{ m} \leq d_{\text{meas}}$, $n = 1$;
- if $10 \text{ m} \leq d_{\text{meas}} < 30 \text{ m}$, $n = 0,8$;
- if $3 \text{ m} \leq d_{\text{meas}} < 10 \text{ m}$, $n = 0,6$.

NOTE $n < 1$ accommodates the difference between the measuring distance and the distance to the EUT.

Measurement distances closer than 3 m shall not be used.

If it is not possible to measure at varying distances, and Equation (10) is not used because the measurement distance does not refer to the outer wall of a building or boundary of premises, the field strength should be determined by measurement of the radiated disturbance power (see 7.7.4).

7.7.4 *In situ* measurement of the disturbance effective radiated power using the substitution method

7.7.4.1 General measurement condition

The substitution method can be used without additional conditions if, and only if, the EUT can be switched off and if the EUT can be removed for the substitution.

If the EUT cannot be removed, and if its front face is a large plane surface, the effect of this face on the substitution shall be accounted for [see Equation (12)]. If the front surface of the EUT does not fit into a two-dimensional plane in the measurement direction, the additional measurement uncertainty is not considered.

If the EUT cannot be switched off, it is still possible to use the substitution method to measure the radiated power of a disturbance from the EUT at a particular frequency, by using a nearby frequency at which the field strength of the disturbance from the EUT is at least 20 dB below that at the frequency of interest ("nearby" means within one or two receiver IF-bandwidths). The frequency selected should, where possible, be chosen with regard to possible interference to radio services.

7.7.4.2 Frequency range of 30 MHz to 1 000 MHz

7.7.4.2.1 Measurement distance

The measurement distance chosen shall be such that the measurement is made in the far field. This requirement is generally met, if:

- d is greater than $\lambda/(2\pi)$ and
 - $d \geq 2D^2/\lambda$
- (11)

where

- d is the measurement distance in m;
- D is the maximum dimension of the EUT with cabling in m;
- λ is the wavelength in m;

or if measurement distance d is equal to or greater than 30 m. In the far field, the exponent n in Equation (10) may be assumed to be one (1). If a shorter measurement distance is chosen, this assumption can be validated by using the procedure of 7.7.3.2 to verify that the field strength falls off inversely with distance. If the local conditions require that a shorter measurement distance be chosen, this shall be indicated.

7.7.4.2.2 Measurement method

The effective radiated disturbance power shall be measured in the direction of maximum radiation with the EUT in the mode of operation generating the highest disturbance field strength. The measurement distance shall be chosen according to 7.7.4.2.1 and the highest disturbance field strength on the selected frequency determined by varying the antenna height at least in the range of 1 m to 4 m as far as practicable.

For measurement of the effective radiated disturbance power, the following steps a) to g) shall be used.

- a) The EUT shall be disconnected and removed. A half-wave dipole or antenna with similar radiation characteristics and known gain G , relative to a half-wave dipole is substituted in its place. If it is impractical to remove the EUT, a half-wave or broadband dipole (in the frequency range lower than about 150 MHz to minimize mutual coupling to the EUT) is positioned in the vicinity of the EUT. The vicinity is a range up to 3 m.
- b) The half-wave (or broadband) dipole shall then be fed by a signal generator operating on the same frequency.
- c) The position and polarization of the half-wave dipole (or broadband antenna) shall be such that the measuring receiver receives the highest field strength. If the EUT is not removed, then, if possible, it shall be switched off and the dipole is moved in a range up to 3 m around the EUT.
- d) The power of the signal generated shall be varied until the measuring receiver shows the same reading as when the highest disturbance field strength from the EUT was measured.
- e) If the EUT constitutes the front of a large plane surface (e.g. a building with a cable-TV network), the substitution antenna (half-wave dipole) is positioned about 1 m in front of the large plane surface (e.g. the front wall of a building). The location of the substitution measurement shall be selected such that an imaginary line between the substitution antenna and the measuring antenna is perpendicular to the direction of the face of the building.
- f) The height, polarization and distance between the half-wave dipole (or broadband antenna) and the plane surface shall be varied such that the receiver displays the highest field-strength reading.
- g) The power of the signal generator shall be varied as in d).

For removed EUTs, and EUTs that cannot be removed [see steps a) and c), respectively], the power at the signal generator, P_g , plus the gain of the transmit antenna relative to a half-wave dipole, G , yields the effective radiated disturbance power, P_r , to be measured:

$$P_r = P_g + G \quad (12)$$

For EUTs having a large plane surface (e.g. buildings with telecommunication networks), the increase in gain of the dipole positioned in front of this surface is given by:

$$P_r = P_g + G + 4 \text{ dB} \quad (13)$$

where

P_r is in dB(pW);
 P_g is in dB(pW); and
 G is in dB.

The effective radiated disturbance power can be used to calculate the disturbance field strength at the standard measurement distance d_{std} . The free-space field strength E_{free} shall be calculated using the following equation:

$$E_{\text{free}} = \frac{7\sqrt{P_r}}{d_{\text{std}}} \quad (14)$$

where

E_{free} is in $\mu\text{V/m}$;
 P_r is in pW and
 d_{std} is in m.

If the calculated free-space field strength of Equation (14) is compared with limits of disturbance field strength measured at a standard test site, it must be considered that the amplitude field strength measured at a standard test site is approximately 6 dB higher than the free-space field strength of Equation (14), due to the reflections from the ground plane. Equation (14) can be modified to take into account this difference. The disturbance field strength at the standard distance E_{std} can therefore be calculated, for the vertical polarization case, using the following equation:

$$E_{\text{std}} = P_r - 20 \log d_{\text{std}} + 22,9 \quad (15)$$

For horizontal polarization below 160 MHz the maximum field strength is not measured at standard test sites. Therefore the 6 dB factor must be corrected using the following equation, for that Table 5 shows several calculated values:

$$E_{\text{std}} = P_r - 20 \log d_{\text{std}} + 16,9 + (6 - c_c) \quad (16)$$

where

E_{std} is in dB($\mu\text{V/m}$);
 f is the measuring frequency;
 d_{std} is in m; and
 c_c is the correction factor for horizontal polarization. This was determined assuming a radiation source at 1 m in height.

This method for determining the disturbance field strength can be used mainly when there are obstacles between the measuring antenna and the EUT.

Table 5 – Horizontal polarization correction factors as a function of frequency

f MHz	30	40	50	60	70	90	100	120	140	160	180	200	750	1 000
c_c dB	11	10,2	9,3	8,5	7,6	5,9	5,1	3,4	1,7	0	0	0	0	0

7.7.4.3 Frequency range of 1 GHz to 18 GHz

7.7.4.3.1 Measurement distance

The measurement distance chosen shall be such that the measurement is made in the far field. The far-field condition shall be verified by measuring the radiated disturbance power with a double-ridged waveguide horn or log-periodic antenna as a function of distance. The requirement is met if the measurement distance is equal to, or greater than, the transition distance. The transition distance is marked by the transition point that shall be determined as shown in Figure 17. The measurement results shall be plotted and two parallel lines separated by 5 dB drawn to enclose as many of the measurement results; the transition point is the point where the lines intersect and after which the radiated power decreases by 20 dB/decade.

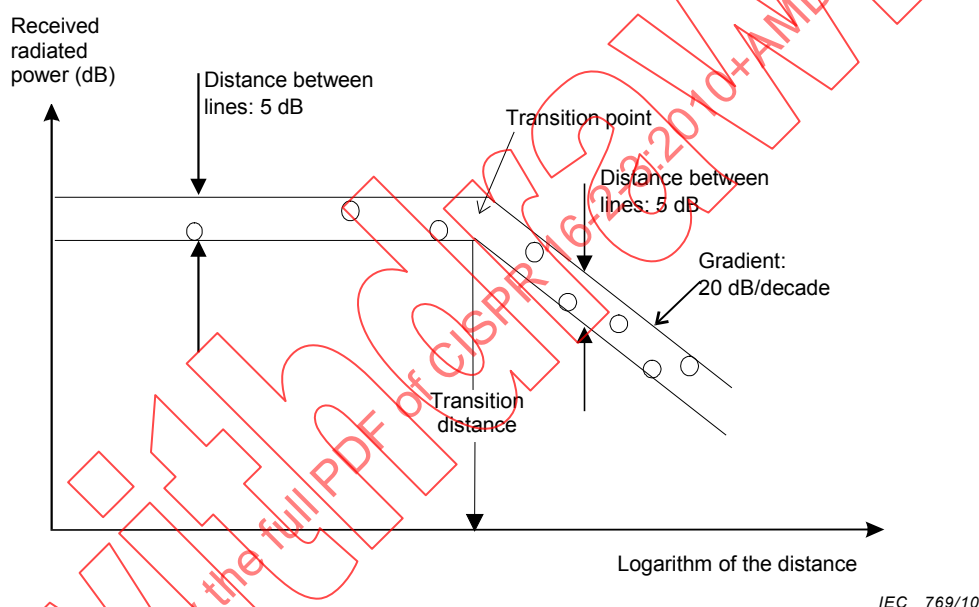


Figure 17 – Determination of the transition distance

7.7.4.3.2 Measurement method

The radiated disturbance power shall be measured in the direction of maximum radiation with the EUT in the mode of operation generating the highest disturbance field strength. A double-ridged waveguide horn or log-periodic antenna shall be used to determine the direction of maximum radiation. The measurement distance shall then be chosen according to 7.7.4.2.1 and the disturbance field strength on the selected frequency is measured. The antenna position shall be varied slightly to ensure that the measured field strength is not at a local minimum (for example, due to reflections).

For measurement of the radiated disturbance power, the EUT shall be disconnected and a double-ridged horn or log-periodic antenna positioned either in the immediate vicinity of the EUT or in its place. The antenna shall then be fed by a signal generator operating at the same frequency. The orientation of the antenna shall be such that the test receiver receives the highest field strength. This antenna position shall be fixed. The power of the signal generated shall be varied until the test receiver receives the same power as that generated by the EUT. The power at the signal generator P_g plus the gain G of the transmitting antenna relative to a half-wave dipole yields the required radiated disturbance power P_r :

$$P_r = P_g + G \quad (17)$$

where

P_r is in dB(pW);
 P_g is in dB(pW) and
 G is in dB.

7.7.5 Documentation of the measurement results

The particular circumstances and conditions of the *in situ* measurements should be documented to enable the operational conditions to be reproduced if the measurements are repeated. The documentation should include

- reasons for the *in situ* measurement instead of using a standard test site;
 - description of the EUT;
 - technical documentation;
 - scale drawings of the measurement site, showing the points at which measurements were made;
 - description of the measured installation;
 - details of all connections between the measured installation and the EUT: technical data and details of their location/configuration;
 - description of the operating conditions;
 - details of the measuring equipment
 - measurement results:
 - antenna polarization;
 - measured values: frequency, measured level and disturbance level;
- NOTE The disturbance level is the level referred to the standard measuring distance.
- assessment of the degree of interference (if applicable).

7.7.6 Measurement uncertainty for *in situ* method

General and basic considerations about uncertainties of emission measurements are given in CISPR 16-4-1.

7.8 Substitution measurements (30 MHz to 18 GHz)

7.8.1 General

The substitution method is intended for measuring radio disturbance radiated from the cabinet, including wiring and circuitry inside the cabinet, of an equipment under test. The EUT may be either a self-contained unit with no port for any connection or have one or several ports for power and other external connections. For future product standards, product committees are invited to use the field-strength measurement method described in 7.6 for 1 GHz to 18 GHz.

7.8.2 Test site

The test site shall be a level area. Indoor sites may be used, but may need special arrangements, especially in the upper part of the frequency range, in order to meet the requirements of stable and non-critical reflections from the surroundings – for example, a corner reflector added to the measuring antenna and an absorbing wall behind the EUT. The suitability of the site shall be determined as follows.

Two horizontal half-wavelength dipoles, designated A and B (see also 7.8.3), shall be placed parallel to each other, at the same height h , with height not less than 1 m above the floor and spaced at the measurement distance d . Dipole B shall be connected to a signal generator and dipole A connected to the input of the measuring receiver. The signal generator shall be tuned to give maximum indication on the measuring receiver and its output adjusted to a convenient level. The site shall be considered suitable for the purpose of measurement at the test frequency if the indication on the measuring receiver does not vary more than $\pm 1,5$ dB when dipole B is moved 100 mm in any direction. The test shall be repeated throughout the frequency range at frequency intervals small enough to ensure that the site is satisfactory for all measurements intended. If an EUT requires that measurements also be made with vertical polarization (see 7.8.4), the suitability test of the site shall be repeated with the two dipoles positioned for vertical polarization.

7.8.3 Test antennas

The test antennas A and B of Figure 18 have been described above as half-wave dipoles. For the frequency range below 1 GHz, this requirement applies primarily to the transmitting antenna B for which the radiated power in the direction of maximum radiation must be related to the power at the terminals of antenna B. The measuring antenna A should also be a half-wave dipole. Its actual sensitivity will be included in the substitution calibration of the test configuration. In the frequency range of 1 GHz to 18 GHz linearly-polarized horn antennas are recommended.

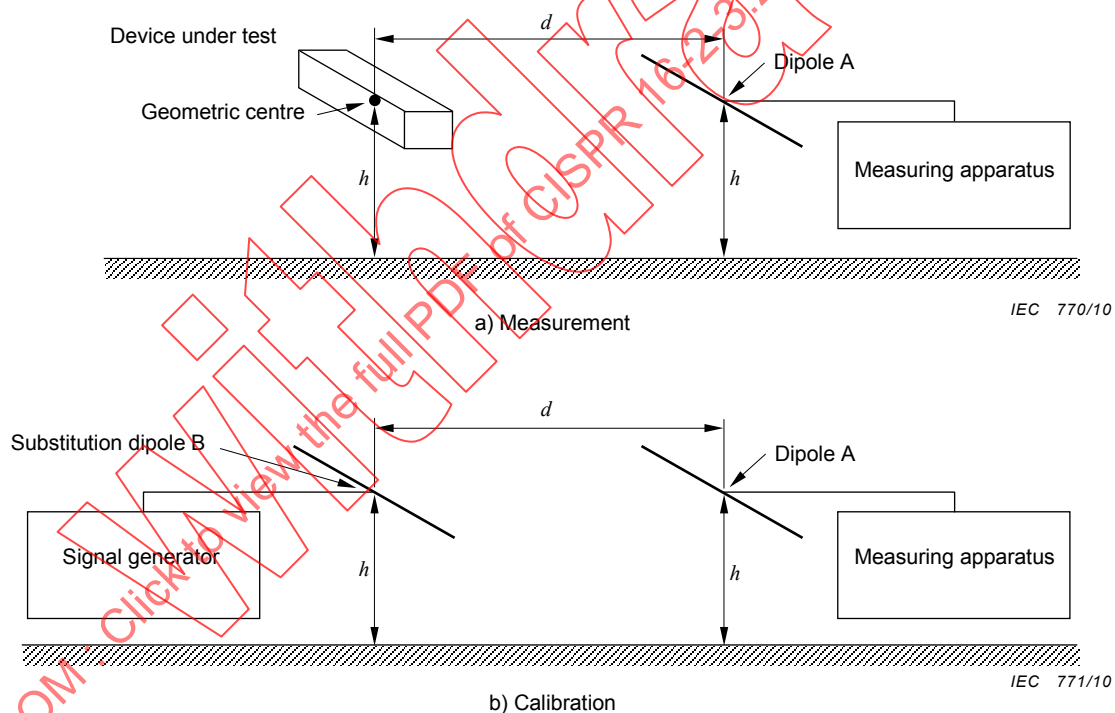


Figure 18 – Substitution method set-up geometries for: a) measurement, b) calibration

7.8.4 EUT configuration

The EUT shall be placed on a non-conducting table with provision to rotate in the horizontal plane (azimuth). The EUT shall be configured so that the geometric centre of the EUT coincides with the point earlier used as the centre point for dipole B (see Figure 18). If the EUT consists of more than one unit, each unit shall be measured separately. Detachable leads to the EUT should be removed if operation is not affected adversely. Required leads shall be provided with absorbing ferrite rings and be so positioned that they will not influence

the measurements. For shielded EUTs, all connectors not used shall be terminated by shielded terminations.

7.8.5 Test procedure

With the EUT arranged as described in 7.8.4, the horizontally polarized measuring dipole A shall be placed in the same position as when checking the test site. The dipole shall be normal to a vertical plane through its centre and that of the EUT. The EUT is first measured in its normal table-standing position and secondly when tilted 90° to stand on a normally vertical side. In each position it shall be rotated 360° in the horizontal plane. The highest reading shall be the characteristic value for the EUT.

The measuring system is calibrated by replacing the EUT with a half-wave dipole B. The centre of this calibrating dipole B shall be placed in the same spot as the geometric centre of the previously measured EUT and parallel with the measurement antenna A, and be connected to a signal generator. The radiated power from the cabinet of the EUT is defined as the power at the terminals of the half-wave dipole B when the signal generator is adjusted to give the same reading on the measuring receiver as the maximum reading recorded earlier (Y), at each frequency of measurement.

When measurements are made with both horizontally and vertically polarized measuring dipoles, separate calibrations must be made for the two modes.

7.8.6 Measurement uncertainty for substitution method

General and basic considerations about uncertainties of emission measurements are given in CISPR 16-4-1.

7.9 Reverberation chamber measurements (80 MHz to 18 GHz)

Radiated emission measurements may be performed in reverberation chambers using the methods specified in IEC 61000-4-21. Conditions for the use of alternative test methods are given in CISPR 16-4-5. General and basic considerations about uncertainties of emission measurements are given in CISPR 16-4-1.

7.10 TEM waveguide measurements (30 MHz to 18 GHz)

Radiated emission measurements may be performed in TEM waveguides using the methods specified in IEC 61000-4-20. Conditions for the use of alternative test methods are given in CISPR 16-4-5. General and basic considerations about uncertainties of emission measurements are given in CISPR 16-4-1.

8 Automated measurement of emissions

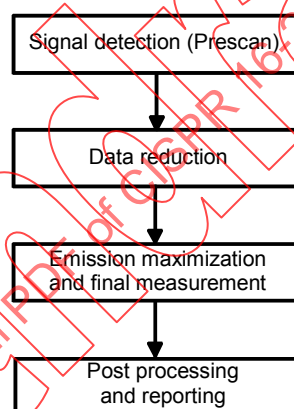
8.1 Introduction – precautions for automated measurements

Much of the tedium of making repeated EMI measurements can be removed by automation. Operator errors in reading and recording measurement values are minimized. By using a computer to collect data, however, new forms of error can be introduced that may have been detected by an operator. Automated testing can lead, in some situations, to greater measurement uncertainty in the collected data than manual measurements performed by a skilled operator. Fundamentally, there is no difference in the accuracy with which an emission value is measured whether manually or under software control. In both cases, the measurement uncertainty is based on the accuracy specifications of the equipment used in the test set-up. Difficulties may arise, however, when the present measurement situation is different from the scenarios the software was configured for.

For example, an EUT emission adjacent in frequency to a high level ambient signal may not be measured accurately, if the ambient signal is present during the time of the automated test. A knowledgeable tester, however, is more likely to distinguish between the actual interference and the ambient signal; therefore the method for measuring the EUT emission can be adapted as required. However, valuable test time can be saved by performing ambient scans prior to the actual emission measurement with the EUT turned off to record ambient signals present on the OATS. In this case the software may be able to warn the operator of the potential presence of ambient signals at certain frequencies by applying appropriate signal identification algorithms. Operator interaction is recommended if the EUT emission is slowly varying, if the EUT emission has a low on-off cycle or when transient ambient signals (e.g. arc welding transients) may occur.

8.2 Generic measurement procedure

Signals need to be intercepted by the EMI receiver before they can be maximized and measured. The use of the quasi-peak detector during the emission maximization process for all frequencies in the spectrum of interest leads to excessive test times (see 6.6.2). Time-consuming processes like antenna height scans are not required for each emission frequency. These should be limited to frequencies at which the measured peak amplitude of the emission is above or near the emission limit. Therefore, only the emissions at critical frequencies whose amplitudes are close to or exceed the limit will be maximized and measured. The generic process depicted in Figure 19 will yield a reduction in measurement time.



IEC 772/10

Figure 19 – Process to give reduction of measurement time

8.3 Pre-scan measurements

8.3.1 General

This initial step in the overall measurement procedure serves multiple purposes. Pre-scan places the least number of restrictions and requirements upon the test system since its main purpose is to gather a minimal amount of information upon which the parameters of additional testing or scanning will be based. This measurement mode can be used to test a new product, where the familiarity with its emission spectrum is very low. In general, pre-scan is a data acquisition procedure used to determine where in the frequency range of interest, significant signals are located. Depending on the goal of this measurement, antenna tower and turntable movement may be necessary (for the radiated emission test) as well as improved frequency accuracy (e.g. for further processing on an OATS) and data reduction through amplitude comparison. These factors define the measurement sequence during the execution of pre-scan. In any case, the results will be stored in a signal list for further processing. When a pre-scan measurement is made to quickly obtain information on the unknown emission spectrum of an EUT, frequency scanning can be performed by applying the considerations of 6.6.

8.3.2 Determination of the required measurement time

If the emission spectrum and especially the maximum pulse repetition interval T_p of the EUT are not known, they shall be investigated to assure the measurement time T_m is not shorter than T_p . The intermittent character of the emission of an EUT is especially relevant for critical peaks of the emission spectrum. First it should be determined at which frequencies the amplitude of the emission is not steady. This can be done by comparing the max-hold with a min-hold or clear/write function of the measuring equipment or software, and observing the emission for a period of 15 s. During this period no change in the set-up should be made (no change of lead in case of conducted emission, no movement of absorbing clamp, no movement of turntable or antenna in case of radiated emission). Signals with e.g. more than 2 dB difference between the max-hold result and min-hold result are marked as intermittent signals. (Care should be taken not to mark noise as intermittent signals.)

In case of radiated emission, the polarization of the antenna is changed and the measurement is repeated, to reduce the risk that certain intermittent peaks are not found because they remain below noise level. From each intermittent signal the pulse repetition period T_p can be measured, by applying zero-span or using an oscilloscope connected to the IF-output of the measurement receiver. The correct measurement time can also be determined by increasing it until the difference between max-hold and clear/write displays is below e.g. 2 dB. During further measurements (maximization and final measurement), it shall be assured for each part of the frequency range that the measuring time T_m is not smaller than the applicable pulse repetition period T_p .

8.3.3 Pre-scan requirements for different types of measurements

The type of measurement determines the definition of a pre-scan measurement in the following way:

- For radiated emissions in the frequency range from 9 kHz to 30 MHz, e.g. per CISPR 11, both the loop antenna and the EUT need to be rotated to find the maximum field strength while the receiver is scanning the emission spectrum.
- In the frequency range from 30 MHz to 1000 MHz, the antenna height may be preset to fixed heights given in Table 6, based on measurement distance, frequency range and polarization. The necessary pre-scan measurements must be made for a sufficient number of EUT azimuths. For quick overview measurements this will yield an indication of the radiated emission amplitudes as a starting point for final maximization. If a more detailed determination of the worst-case antenna height, polarization and EUT azimuth is desired, the applicable standard should be used to determine the appropriate maximization procedure.
- In the frequency range above 1 GHz, the antenna needs to be positioned in horizontal and vertical polarization and the EUT rotated to find the maximum field strength while the emission spectrum is scanned. For details of the test procedure, see 7.6.6.1.

**Table 6 – Recommended antenna heights to guarantee signal interception
(for pre-scan) in the frequency range 30 MHz to 1 000 MHz**

Measurement distance m	Polarization h - horizontal v - vertical	Frequency range MHz	Recommended antenna heights for each frequency range (minimum / maximum) m
3	h	30 to 100	2,5
		100 to 250	1 / 2
		250 to 1 000	1 / 1,5
	v	30 to 100	1
10	h	100 to 250	1 / 2
		250 to 1 000	1 / 1,5 / 2
	v	30 to 100	4
		100 to 200	2,5 / 4
		200 to 400	1,5 / 2,5 / 4
		400 to 1 000	1 / 1,5 / 2,5
	v	30 to 200	1
		200 to 300	1 / 3,5
30	h	300 to 600	1 / 2 / 3,5
		600 to 1 000	1 / 1,5 / 2 / 3,5
	v	30 to 300	4
		300 to 500	2,5 / 4
		500 to 1 000	1,5 / 2,5 / 4
	v	30 to 500	1
		500 to 800	1 / 3,5
		800 to 1 000	1 / 2,5 / 3,5

NOTE 1 The recommended antenna heights were derived for source phase-centre heights of between 0,8 m and 2,0 m for maximum errors of 3 dB (which is good for a pre-scan only). If the range of phase centre heights is reduced, the number of receive antenna heights may be reduced. If radiation pattern lobes exist (distinct peaks and nulls), e.g. in the upper frequency ranges, more antenna heights may be needed.

NOTE 2 For very large EUTs, e.g. telecom systems, the receiving antenna may need to be positioned in several vertical and horizontal positions, depending on the antenna beam width.

8.4 Data reduction

The second step in the overall measurement procedure is used to reduce the number of signals collected during pre-scan and is thus aimed at further reduction of the overall measurement time. These processes can accomplish various tasks, e.g. determination of significant signals in the spectrum, discrimination between ambient or auxiliary equipment signals and EUT emissions, comparison of signals to limit lines, and data reduction based on user-definable rules. Another example of data-reduction methods involving the sequential use of different detectors and amplitude versus limit comparisons is given by the decision tree in Annex C of CISPR 16-2-1. Data reduction may be performed fully automated or interactively, involving software tools or manual operator interaction. It need not be a separate section of the automated test, i.e. it may be part of a pre-scan.

In certain frequency ranges, especially the FM band, an acoustic ambient discrimination is very effective. This requires signals to be demodulated to be able to listen to their modulation content. If an output list of pre-scan contains a large number of signals and acoustic discrimination is needed, it can be a rather lengthy process. However, if the frequency ranges for tuning and listening can be specified, only signals within these ranges will be

demodulated. The results of the data reduction process are stored in a separate signal list for further processing.

8.5 Emission maximization and final measurement

During the final test the emissions are maximized to determine their highest level. After the maximization of the signals, the emission amplitude is measured using quasi-peak detection and/or average detection, allowing for the appropriate measurement time (at least 15 s if the reading shows fluctuations close to the limit).

The type of the radiated emission measurement defines the maximization process yielding the highest signal amplitudes:

- In the frequency range from 9 kHz to 30 MHz – maximization of the indicated level by variation of the EUT azimuth angle and the azimuth angle of the (vertical) plane of the loop antenna (e.g. tests for CISPR 11);
- In the frequency range from 30 MHz to 1 000 MHz – maximization of the indicated level by variation of height and polarization of the measurement antenna as well as variation of the EUT azimuth;
- In the frequency range above 1 GHz – maximization of the indicated level by variation of the antenna polarization and variation of the EUT azimuth and, if the EUT surface is wider than the antenna beam, by moving the antenna along the EUT surface.

Before the actual maximization sequence can be executed, the worst-case EUT set-up shall be determined to ensure the detection of maximum emission amplitudes. The process of finding the EUT and cable configuration that yields the worst case emissions is primarily a manual operation. This can be done using a scanning receiver with a graphical display of the emission spectrum and signal max hold capability for observing the changes in amplitudes as cable and equipment layouts are manipulated. The automated final measurement of emissions should begin after the worst case EUT operating mode and layout has been configured.

The measurement of a particular radiated emission includes a maximization process involving the rotation of the EUT, scanning the receive antenna over a height range, and changing antenna polarization. This time-consuming search process can be effectively automated, but it must be recognized that a variety of search strategies may be used that can lead to different results. In case of previous knowledge of the radiation characteristics of an EUT, a maximization sequence should be chosen that allows the determination of the worst-case amplitude within the search ranges of the antenna mast and the turntable. For instance, if the EUT emits highly directive signals in the horizontal plane, e.g. due to slots in the case, the turntable should be rotated continuously while taking data with the receiver. A table movement in discrete steps, on the other hand, may not allow the detection of the maximum amplitude or may cause the signal to be missed completely if the chosen angular increments of the positions are too far apart. The scan time of the spectrum analyzer should be less than the time for 15° of rotation of the turntable to produce effective maximization data.

One search strategy might be to rotate the turntable 360° while leaving the antenna at a fixed height to find the angle for maximum emission amplitude. Next, the turntable is rotated back over the full range after the antenna polarization was changed (e.g. from horizontal to vertical). During this process test data is taken continuously with the receiver and at the end of the second table scan the highest amplitudes, based on turntable angle and antenna polarization, are determined. Then, the worst case positions of the antenna and turntable are selected and the antenna is scanned over the required height range to find the position yielding the maximum amplitude. At this point the emission level is either recorded using the receiver's quasi-peak detector after returning to the maximum emission height, or finer search continues with incremental rotation of the turntable and following incremental height search, to find the maximum emission amplitude at the given frequency with greater precision. Again, it is important to have some understanding of the radiation pattern of the EUT in order to configure the software for an optimum search strategy that finds the maximum of the EUT

emission in the shortest time. Variability is introduced into the test result when the final measurement is performed on the slope of the radiation pattern rather than on its peak.

NOTE The final measurement may be performed at several frequencies in parallel using FFT-based measurement instrumentation.

8.6 Post-processing and reporting

The last part of the test procedure addresses documentation requirements. The functionality for defining sorting and comparison routines that then can be automatically or interactively applied to signal lists supports a user in compiling the necessary reports and documentation. The corrected peak, quasi-peak or average signal amplitudes should be available as sorting or selection criteria. The results of these processes are stored in separate output lists or can be combined in a single list and are available for documentation or further processing.

Results shall be available in tabular and graphics format for use in a test report. Furthermore, information about the test system itself, e.g. transducers used, measuring instrumentation, and documentation of the EUT set-up as required by the product standard should also be part of the test report.

8.7 Emission measurement strategies with FFT-based measuring instruments

Depending on the implementation, FFT-based measuring instruments may perform weighted measurements significantly faster than the tunable selective voltmeters. A weighted measurement over the frequency range of interest may then be faster than a measurement consisting of a prescan and final scan performed with a superheterodyne receiver as described in 8.2.

Annex A (informative)

Measurement of disturbances in the presence of ambient emissions

A.1 General

High ambient emissions have to be accounted for during *in situ* tests (conducted and radiated) and type tests on an open-area test site (OATS). It is the purpose of this annex to describe measurement procedures for a number of different situations.

In some circumstances, the procedures will not provide a solution to the problems caused by ambient signals. In particular, the procedures cannot be expected to overcome the problems of 5.2.4 of CISPR 16-1-4. But aside from this caveat, the following procedures can be used.

A.2 Definitions

A.2.1

EUT disturbance

EUT emission spectrum to be measured

A.2.2

ambient emission

emission spectrum superimposed on the EUT disturbance spectrum that influences the accuracy of the EUT disturbance measurement

~~NOTE — This method does not consider the procedures of 10.8 of CISPR 22 [3].~~

A.3 Problem description

During *in situ* tests and type tests on an OATS the ambient emissions frequently do not correspond to the ambient radio frequency environment of the test site recommendations of CISPR 16-1-4.

The radio disturbance of the EUT is often located within the frequency bands of ambient emissions and cannot be measured with a radio disturbance measuring receiver as specified in CISPR 16-1-1 due to insufficient frequency spacing between the EUT disturbance and the ambient emission or due to superposition.

The CISPR standard measuring receiver is suitable to provide uniform test results for all types of radio-frequency emissions, where the EUT disturbance alone is to be measured. It is, however, not optimized to discriminate between EUT disturbance and ambient emissions or to measure the EUT disturbance in the aforementioned situation.

Because in actual interference investigation situations there are no alternatives to an *in situ* test, a solution is described below for cases when a differentiation between EUT disturbance and ambient emission is possible.

A.4 Proposed solution

A.4.1 Overview

EUT disturbance emissions and ambient emissions can be categorized as in Table A.1.

Table A.1 – Combinations of EUT disturbance and ambient emissions

EUT disturbance	Ambient emission
Narrowband	Narrowband
	Broadband
Broadband	Narrowband
	Broadband

Narrowband ambient emissions may be, for example, AM- or FM-modulated; broadband ambient emissions may be, for example, TV or digitally-modulated signals. Here the terms “narrowband” and “broadband” are always relative to the bandwidth of the measuring receiver, as specified in CISPR 16-1-1. Narrowband signals are defined as signals that have a bandwidth less than the measuring receiver bandwidth. In this case, all the signal's spectral components are contained in the receiver bandwidth. A CW signal will always be narrowband; a narrow FM signal can be either narrow or broadband, depending on the actual receiver bandwidth. On the contrary, an impulsive signal will usually be broadband because a few of its spectral components will be within and many of its spectral components outside the receiver bandwidth.

The measurement of the EUT disturbance is a manifold problem: first, to identify EUT disturbance and ambient emission and, second, to distinguish between narrowband and broadband emission. Modern measuring receivers and spectrum analysers provide various resolution bandwidths and detector types. These can be used to analyse the combined spectrum, to distinguish between EUT disturbance and ambient emission spectra, to distinguish between narrowband and broadband emissions and to measure (or in difficult situations to estimate) the EUT disturbance.

In case of type testing on an OATS, identification and pre-measurement of the EUT disturbance may also be carried out by pre-testing the EUT in a non-compliant (for example, partially) absorber-lined shielded room, and final testing on an OATS, whereby levels of emissions hidden by ambients may be determined by comparison with emissions in the vicinity.

Superposition of the emissions shall be accounted for when EUT disturbance and ambient emissions cannot be separated. The separation needs a EUT disturbance-and-ambient-emission to ambient-emission ratio of about 20 dB.

In cases where IF-bandwidths and detectors are different from the specified bandwidth and the quasi-peak (QP) detector, the QP value in the specified bandwidth is the reference for the measurement-error determination.

Figure A.1 shows a flow diagram for the selection of bandwidths and detectors and the estimated measurement errors due to that selection.

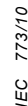


Figure A.1 – Flow diagram for the selection of bandwidths and detectors and the estimated measurement errors due to that selection

A.4.2 Pre-testing the EUT in a shielded room

Emission frequency and amplitude data acquired from preliminary testing in a shielded room may be used under certain restrictive conditions [a simple shielded room is not an absorber-lined shielded room – semi-anechoic or anechoic – and thus does not meet present NSA values in Annex E of CISPR 16-1-4, (Annex A of [3])]. This will give the emission spectrum that has significant amplitudes. In cases of narrowband emission the product emission spectrum contains harmonics and subharmonics of any clock frequency used in the product.

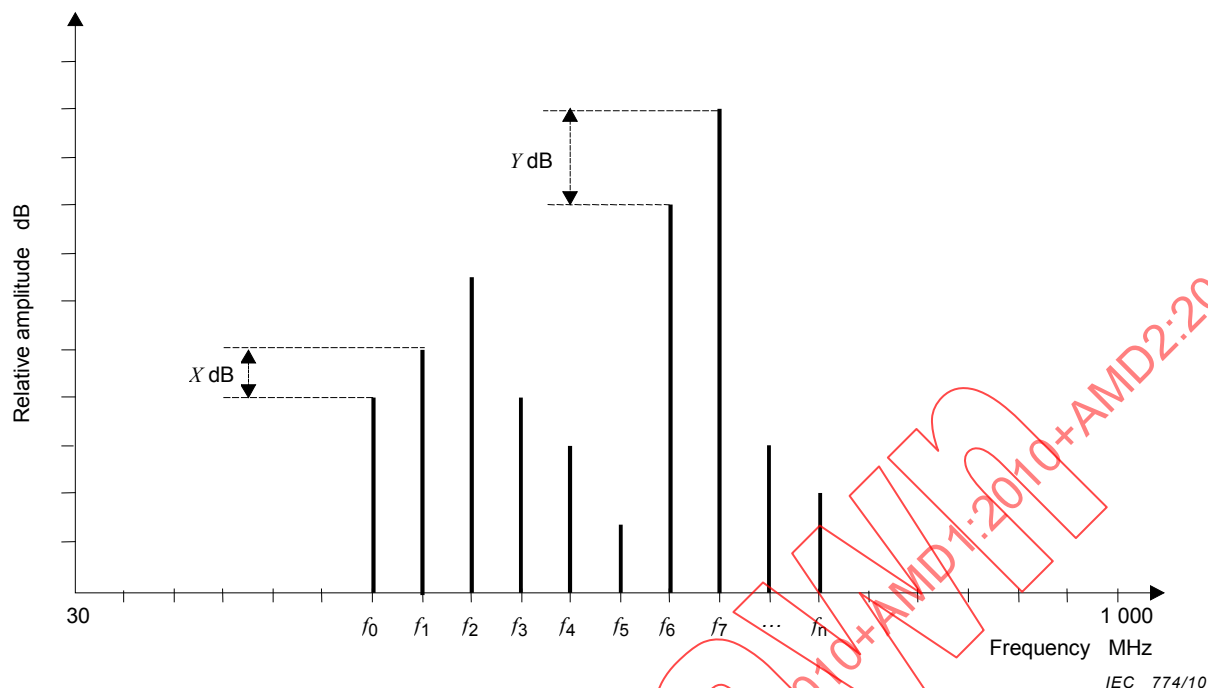
These pre-test results may be used to determine product emission amplitudes in certain restrictive situations. In particular, when the final compliance test is performed at an OATS and one (or more) of the frequencies are masked (hidden) by an RF ambient, chances are that an adjacent frequency to these masked frequencies will not coincide precisely with an RF ambient. Hence, the unmasked emission can be recorded in the usual manner using the required receiver or spectrum analyser bandwidth. Then the amplitude of the EUT emission that is masked by the high RF ambient can be judged using the preliminary quiet-chamber measurements in the following way.

Assume that during the shielded room preliminary measurements that two adjacent frequency emissions are X dB different in amplitude (see Figure A.2). Next one of these frequencies that are not masked by the RF ambient is measured at the OATS. The difference in amplitude (X dB) of the masked frequency from the measurable adjacent frequency can be added to (or subtracted from, depending on the sign of the difference) the amplitude found in the shielded room to determine the amplitude of the adjacent frequencies. This is shown in Figure A.2, where (assuming that the frequency f_1 is the masked frequency and f_0 is not masked), the amplitude for f_1 is shown as X dB greater than the amplitude at f_0 . Then to find the amplitude of f_1 at the OATS, X dB is added to the value of the measurable amplitude of f_0 . Similarly, if the amplitude of f_6 were Y dB less than that for f_7 found during the quiet-chamber testing, the amplitude of f_6 (if masked by an ambient) would be Y dB less than that of f_7 , which is assumed to be measurable at the OATS.

NOTE The above procedure emphasizes what is contained in point e) of 7.3.6.2 (Test environment).

Several precautions should be taken in using this restricted procedure.

- The adjacent frequency found in preliminary testing should not be more than one or two adjacent frequencies away (usually a sub-harmonic or harmonic of the basic clock frequency), so that the effect of the shielded room irregularities will not unnecessarily enhance or depress frequencies adjacent to the frequency to be estimated on the OATS. In this case, the value of X (or Y in Figure A.2) may not be suitable.
- The amplitudes of adjacent frequencies need to be measured very carefully by height scan of the receive antenna in the quiet chamber (as would be the case for the final compliance measurement). If full height scan cannot be made, alternate correlations between the quiet-chamber measurements and the corresponding OATS measurements may have to be made before applying this OATS amplitude estimation technique (for emissions masked by the RF ambient).
- For those quiet chambers that are fully absorber-lined on all six sides of the chamber, alternate height-scan techniques might be available, such as measurements at two or three fixed heights (since the ground plane reflections are suppressed and that contribution to the received signal diminished) and using the maximum of these readings. Such techniques may need the same correlation measurements as stated in item b) above.



NOTE Generally f_n is n times f_0 , the EUT fundamental emission frequency (basic clock frequency).

Figure A.2 – Relative difference in adjacent emission amplitudes during preliminary testing

A.4.3 Method of measurement of EUT disturbances in the presence of narrowband ambient emissions

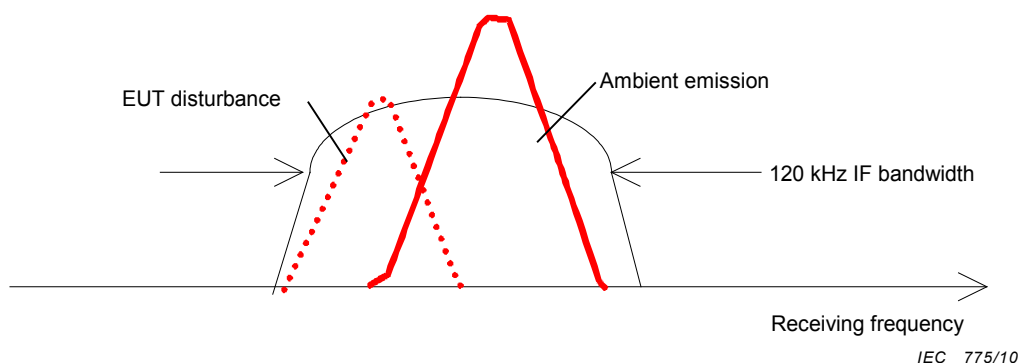
A.4.3.1 General

Depending on the type of EUT disturbance, its measurement is based on:

- the analysis of the combined spectrum with a bandwidth narrower than that of the CISPR measuring receiver;
- the determination of a suitable measurement bandwidth for the selection of narrowband disturbance close to ambient emissions;
- the use of the peak detector (if the disturbance is AM or pulse modulated) or the average detector;
- the increase of the EUT disturbance to ambient emission ratio in case of a narrowband disturbance within a relatively broadband ambient emission when a narrower measurement bandwidth is used; and
- accounting for superposition of EUT disturbance and ambient emission, if separation is not possible.

A.4.3.2 Unmodulated EUT disturbance

The unmodulated EUT disturbance (see Figure A.3) can be separated from the ambient signal carrier by choosing a suitably narrow measurement bandwidth. Either the peak or the average detector may be used. There is no additional measurement error compared with the quasi-peak detector. If the difference in level between peak and average values is very small (for example, lower than 1 dB), the measured average value is equivalent to the quasi-peak value.



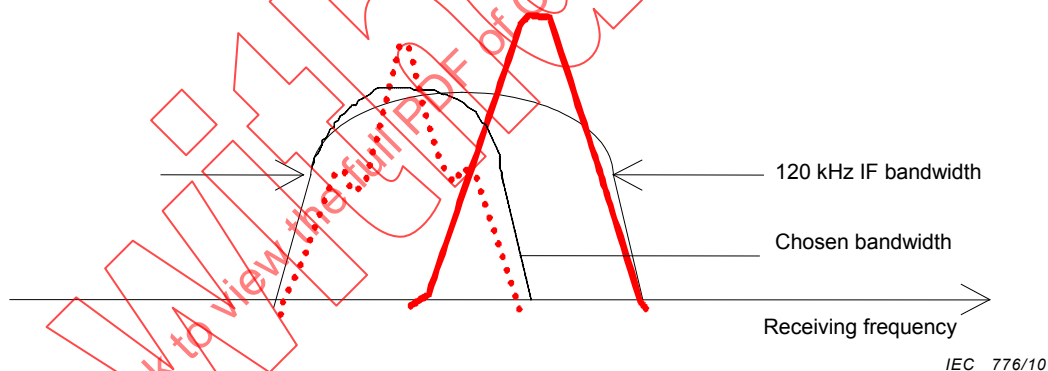
Key

dotted line	EUT disturbance
solid bold line	ambient emission
thin line	120 kHz IF bandwidth

Figure A.3 – Disturbance by an unmodulated signal (dotted line)

A.4.3.3 Amplitude-modulated EUT disturbance

The amplitude-modulated EUT disturbance (see Figure A.4) can be separated from the ambient signal carrier by choosing a suitably narrow measurement bandwidth. Care should be taken to ensure that the narrow measurement bandwidth chosen does not suppress the modulation spectra of the EUT disturbance. Suppression of the modulation spectra is recognised by a decrease in the peak amplitude of the EUT disturbance as a result of the increase of selectivity.



Key

dotted line	EUT disturbance
solid bold line	ambient emission
thin line	120 kHz IF bandwidth

Figure A.4 – Disturbance by an amplitude-modulated signal (dotted line)

Only the peak detector with a measurement time greater than the reciprocal of the modulation frequency can be used. An additional measurement error shall be accounted for at modulation frequencies below 10 Hz (0,4 dB at 10 Hz; 1,4 dB at 2 Hz for bands C and D and 0,9 dB at 10 Hz; 3 dB at 2 Hz for band B), where the peak value is above the quasi-peak value. The QP-value as a function of the modulation frequency is shown in Figure A.5.

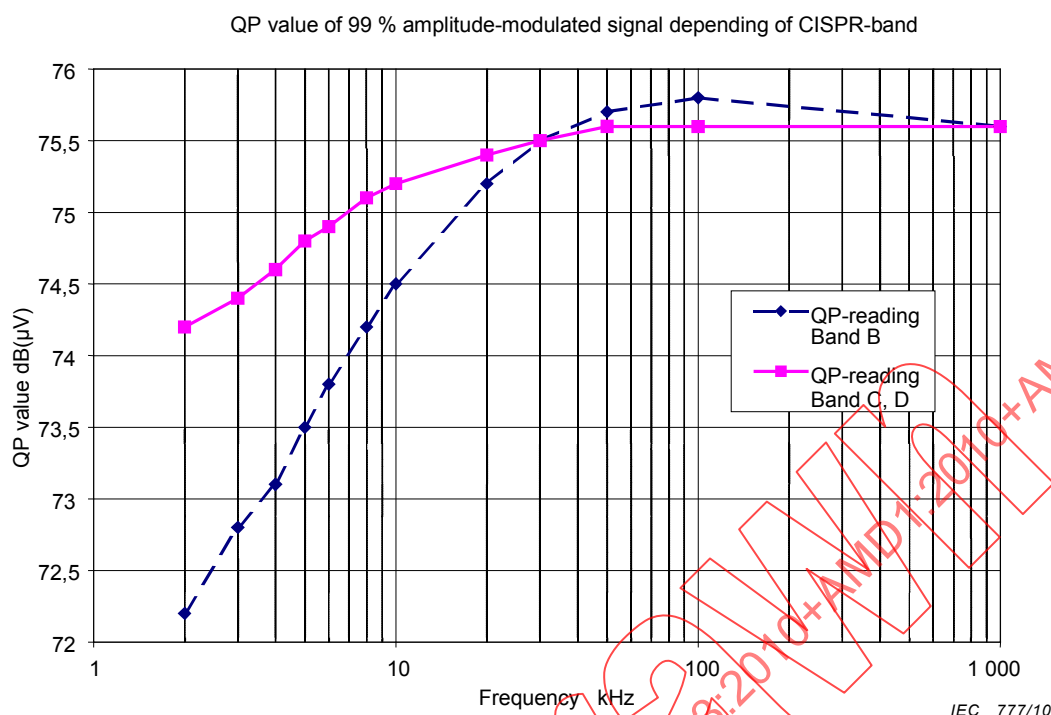


Figure A.5 – Indication of an amplitude-modulated signal as a function of modulation frequency with the QP detector in CISPR bands B, C and D

A.4.3.4 Pulse-modulated EUT disturbance

The narrowband pulse-modulated disturbance from the EUT is classified as a special case of amplitude modulation and can also be separated from the ambient signal carrier by a suitably narrow measurement bandwidth. The selectivity must not lead to a suppression of the modulation spectra. Only the peak detector can be used.

In cases of low repetition frequency, an additional error is possible, but as long as the difference between peak- and average detector reading is in the order of 12 dB to 14 dB, additional measurement errors compared with the quasi-peak value need not be accounted for.

For a pulse width $\tau = 50 \mu\text{s}$, Figure A.6 shows that as long as the difference between peak and average levels is less than or equal to 14 dB, the deviation between peak and QP levels is negligible. So, the comparison between peak and average levels may be used to verify the usability of the peak detector.

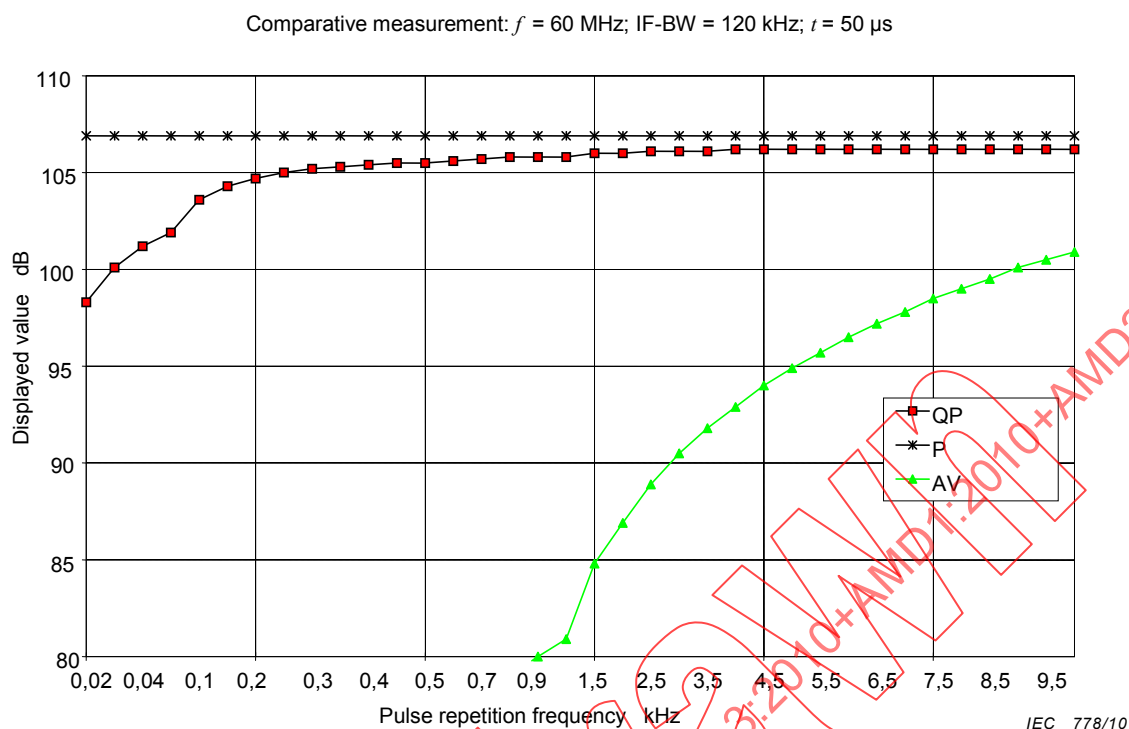
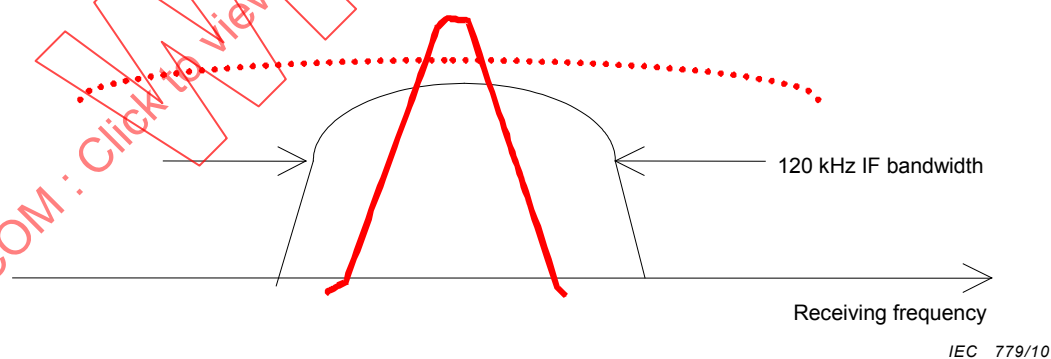


Figure A.6 – Indication of a pulse-modulated signal (pulse width 50 μs) as a function of pulse repetition frequency with peak, QP and average detectors

A.4.3.5 Broadband EUT disturbance

For the measurement of broadband disturbance (see Figure A.7) the quasi-peak detector shall be used. In fact it is not possible to carry out a measurement within the ambient signal bandwidth. Because of the finite bandwidth, the disturbance can generally be measured outside the ambient signal spectrum using the quasi-peak detector.



Key

dotted line	EUT disturbance
solid bold line	ambient emission
thin line	120 kHz IF bandwidth

Figure A.7 – Disturbance by a broadband signal (dotted line)

A.4.4 Method of measurement of EUT disturbance in the presence of broadband ambient emissions

A.4.4.1 General

For this case the measurement method is based on:

- the analysis of the combined spectrum with a bandwidth equal to the CISPR measuring receiver;
- measurement with a narrow bandwidth (in case of narrowband EUT disturbance; the use of a narrow bandwidth will increase the EUT disturbance to ambient emission ratio);
- the use of the average detector for narrowband EUT disturbance; and
- accounting for superposition of EUT disturbance and ambient emission, if separation is not possible.

A.4.4.2 Unmodulated EUT disturbance

The amplitude of the EUT disturbance (see Figure A.8) should be measured with the average detector (specified in CISPR 16-1-1). The measurement error depends on the average value of the broadband signal spectrum within the selected bandwidth. This measurement error can be minimized by choosing a measurement bandwidth that maximizes the EUT disturbance to ambient emission ratio (selectivity method).

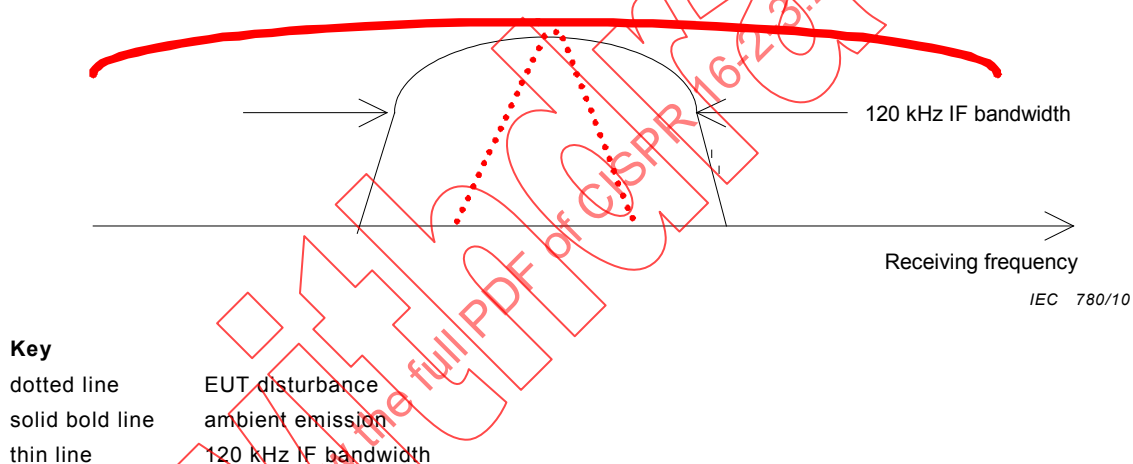


Figure A.8 – Unmodulated EUT disturbance (dotted line)

A.4.4.3 Amplitude-modulated EUT disturbance

The amplitude of the EUT disturbance (see Figure A.9) is measured with the average detector, although an additional measurement error of up to 6 dB (at 100 % modulation) compared with a quasi-peak detector shall be accounted for. The measurement bandwidths chosen should maximize the EUT disturbance to ambient emission ratio (selectivity method).

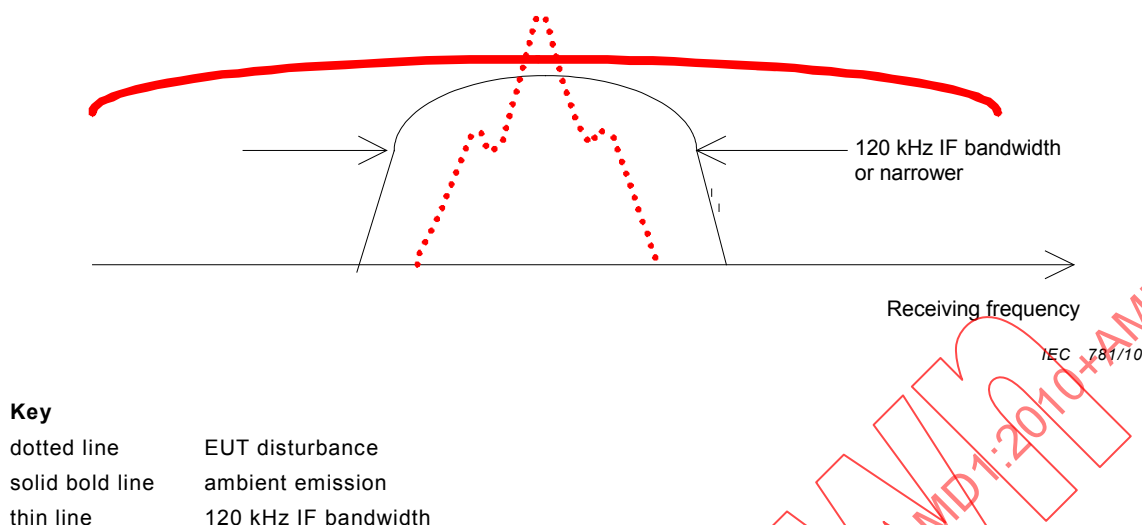


Figure A.9 – Amplitude-modulated EUT disturbance (dotted line)

A.4.4.4 Pulse-modulated EUT disturbance

It is not easy to detect and recognise a pulse-modulated EUT disturbance in a broadband ambient signal spectrum with a high level of reliability, because the 100 % amplitude modulation of the disturbance may mask the EUT disturbance within the spectrum.

The amplitude of the EUT disturbance can be measured with the average detector in case of high duty cycles. Due to the 100 % amplitude modulation depth with smaller duty cycles, the use of the average detector will cause an increasing measurement error compared with the quasi-peak detector. In the case of a duty cycle of 1:1 and use of the linear average detector, the measurement error is 6 dB. The measurement bandwidth should be such that the relationship between the measured average value of the EUT disturbance and the average value of the broadband ambient signal is maximized.

In case of low duty cycles, the average value will substantially deviate from the QP value. In this case the peak detector should be used together with a measurement bandwidth as narrow as possible but still wide enough to capture the complete disturbance bandwidth. Superposition with the ambient emission may have to be accounted for.

A.4.4.5 Broadband EUT disturbance

As a rule, broadband disturbance cannot be detected or measured in a broadband ambient signal spectrum; it may be possible to measure such a disturbance outside the ambient signal spectrum or by accounting for superposition.

The combinations of EUT disturbance with the ambient emission, and the error involved in the measurement, are displayed in Table A.2.

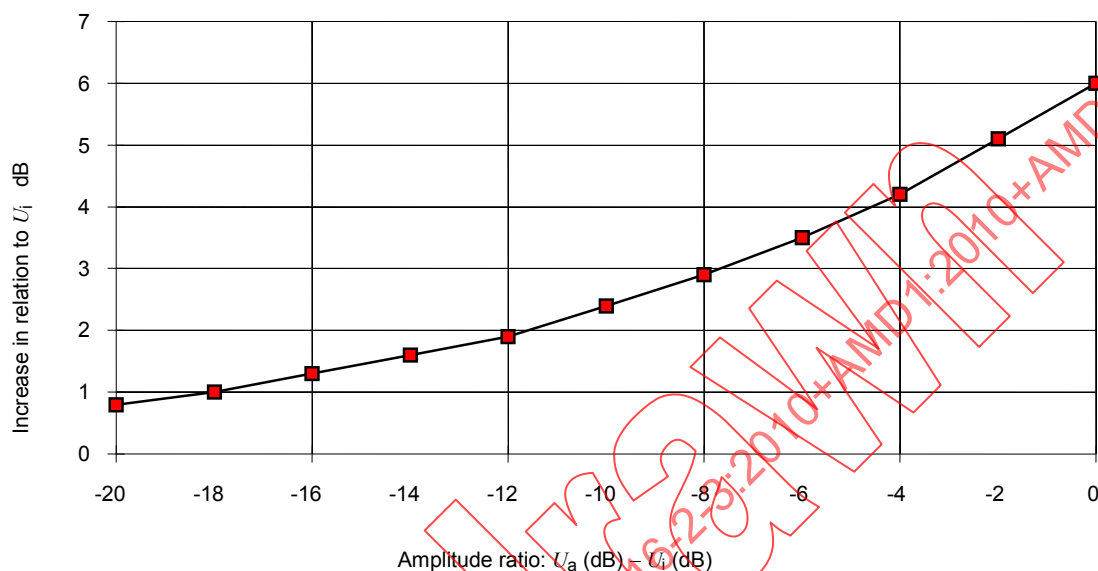
NOTE A scanning receiver or spectrum analyser will show the spectra of two different broadband signals, unless the signal frequencies or pulse rates are harmonically related with each other, or the sweep rate of the measuring instrument is harmonically related with the measured pulse rates.

A.5 Determination of the EUT disturbance in case of superposition

If, as a result of the selection of the EUT disturbance and the ambient emission, the measured level to ambient emission ratio is lower than 20 dB, the superposition of ambient emission and

EUT disturbance needs to be accounted for. For impulsive broadband voltage, the following calculation can be made.

The received signal U_r is the sum of the EUT disturbance U_i and the ambient emission U_a . U_a can be measured only when the EUT is switched off. The superposition is linear for the peak detector (Figure A.10).



U_a is level of ambient emission

U_i is level of EUT disturbance

IEC 782/10

Figure A.10 – Increase of peak value with superposition of two unmodulated signals

The following equation applies when using the peak detector:

$$U_r = U_i + U_a \quad (\text{A.1})$$

The EUT disturbance can thus be calculated from

$$U_i = U_r - U_a \quad (\text{A.2})$$

The amplitude ratio d of the received signal to the ambient emission can be measured easily.

$$D = \frac{U_r}{U_a}, \quad d = 20 \log D \quad (\text{A.3})$$

The ambient emission U_a can be substituted in Equation (A.2):

$$U_i = U_r - \frac{U_r}{D} = U_r \left(1 - \frac{1}{D} \right) \quad (\text{A.4})$$

or

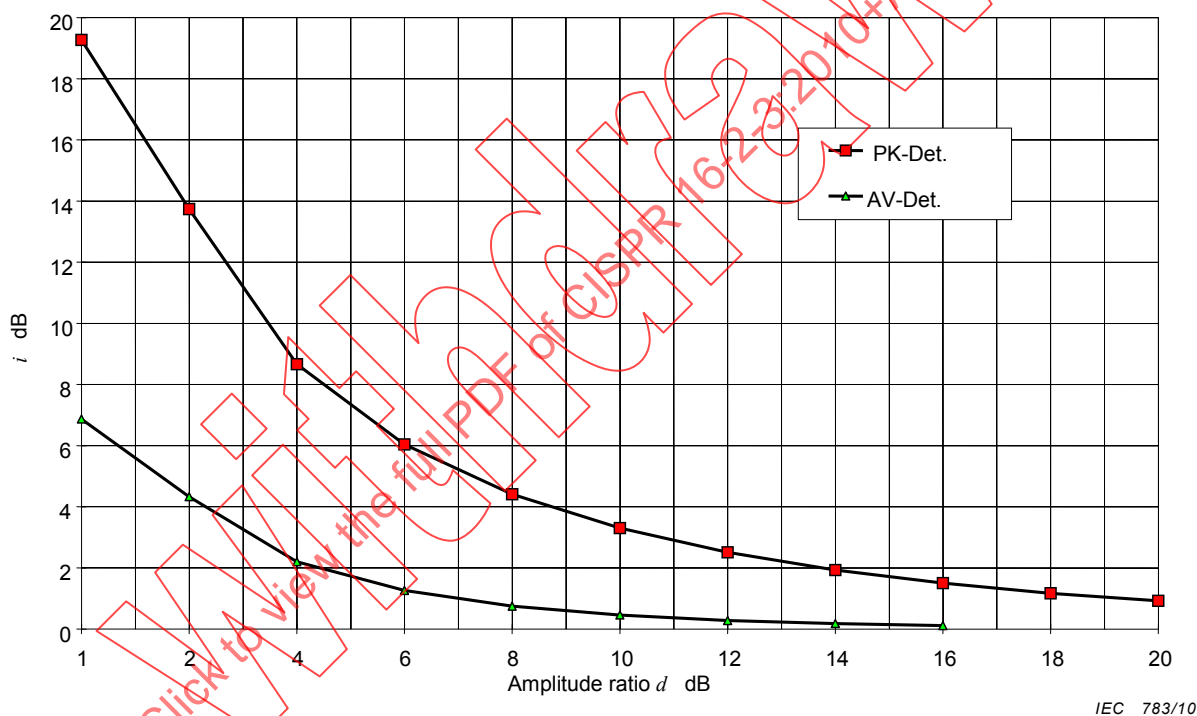
$$U_{i,\text{dB}} = U_{r,\text{dB}} + 20\log\left(1 - \frac{1}{D}\right) \quad (\text{A.5})$$

Defining i by Equation (A.6) as

$$i = -20\log\left(1 - \frac{1}{D}\right) \quad (\text{A.6})$$

serves to determine the amplitude of the EUT disturbance. The factor i is illustrated in Figure A.11. Using i from Figure A.11, the amplitude of the EUT disturbance can be calculated as follows:

$$U_{i,\text{dB}} = U_{r,\text{dB}} - i \quad (\text{A.7})$$



IEC 783/10

U_a is the ambient signal in dB

U_r is the resulting indication of received signal (by superposition) in dB

U_i is the disturbance signal in dB

$$d = U_r - U_a$$

$$U_i = U_r - i$$

$$i = -20\log\left(1 - \frac{1}{D}\right)$$

Figure A.11 – Determination of the amplitude of the disturbance signal by means of the amplitude ratio d and the factor i [see Equation (A.3) and Equation (A.6)]

Figure A.11 can be used as follows:

- measure the ambient field strength U_a in dB(μ V/m) (EUT off);
- measure the resultant field strength U_r in dB(μ V/m) (EUT on);
- determine $d = U_r - U_a$;
- find the value of i from Figure A.11;
- determine U_i in dB(μ V/m) using $U_i = U_r - i$.

If the received signal is measured with the average detector, Figure A.12 can be applied. Figure A.12 shows that in the case of unmodulated signals the following equation

$$U_r = \sqrt{U_i^2 + U_a^2} \quad (\text{A.8})$$

can be used with an additional measurement error of up to about 1,5 dB. In case of modulation, the error decreases (see Figure A.12) but the errors in Table A.2 shall be accounted for.

By means of the average detector, the in-band disturbance can be estimated by applying Equation (A.7) if the curve of the average detector (Figure A.11) is used. In this case the factor i is defined as

$$i = -10 \log \left(1 - \frac{1}{D^2} \right) \quad (\text{A.9})$$

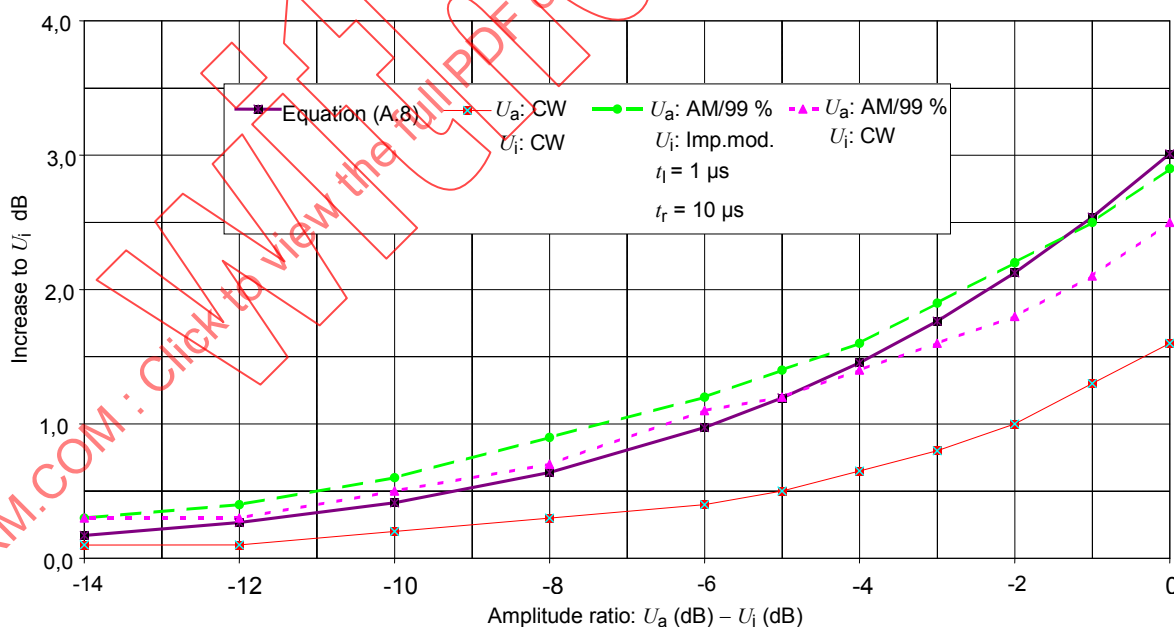


Figure A.12 – Increase of average indication measured with a real receiver and calculated from Equation (A.8)

Table A.2 – Measurement error depending on the detector type and on the combination of ambient and disturbing signal spectra

Ambient emission		EUT disturbance		
		Unmodulated	Amplitude-modulated	Pulse-modulated
Narrowband	Steps taken to increase signal-to-noise ratio	Increased selectivity	Increased selectivity	Increased selectivity
	Error of peak value $\left(\frac{PK}{QP} \right)$	0 dB	Less than or equal to +1,4 dB for bands C, D +3 dB for band B	Less than or equal to +1 dB $\left(\frac{dPK}{dAV} \leq 12 \dots 15 \text{ dB} \right)$
	Error of average value $\left(\frac{AV}{QP} \right)$	0 dB	Less than or equal to –6 dB ^a	Greater than or equal to –6 dB ^a
Broadband	Steps taken to increase signal-to-noise ratio	Selectivity	Selectivity	Selectivity
	Error of peak value $\left(\frac{PK}{QP} \right)$	+X dB ^a	Less than or equal to +X dB ^a	Greater than or equal to +X dB ^a
	Error of average value $\left(\frac{AV}{QP} \right)$	0 dB	Less than or equal to –6 dB ^a	Greater than or equal to –6 dB ^a
		No measurement possible (superposition only)		
		Measurement outside ambient emission		

^a Measurement procedure not recommended – not allowed for compliance measurements.

NOTE 1 X is the error depending on the pulse character of the ambient emission.

NOTE 2 PK is the peak value; QP is the quasi-peak value; AV is the average value.

NOTE 3 Bands B, C, D are defined as in CISPR 16-1-1

Annex B (informative)

Use of spectrum analyzers and scanning receivers

B.1 General

When using spectrum analyzers and scanning receivers, the following characteristics should be addressed. See also Clause 6 of this standard for additional information.

B.2 Overload

Most spectrum analyzers have no RF preselection in the frequency range up to 2 000 MHz; that is, the input signal is directly fed to a broadband mixer. To avoid overload, to prevent damage and to operate a spectrum analyzer linearly, the signal amplitude at the mixer should typically be less than 150 mV peak. RF attenuation or additional RF preselection may be required to reduce the input signal to this level.

B.3 Linearity test

Linearity can be evaluated by measuring the level of the specific signal under investigation and repeating this measurement after an X dB attenuator has been inserted at the input of the receiver or, if used, the preamplifier ($X \geq 6$ dB). The new reading of the receiver display should differ by X dB up to $\pm 0,5$ dB from the first reading, if the measuring system is linear.

B.4 Selectivity

The spectrum analyzer and scanning receiver must have the bandwidths specified in CISPR 16-1-1 to correctly measure broadband and impulsive signals, and narrowband disturbances with several spectrum components within the standardized bandwidth.

B.5 Normal response to pulses

The response of a spectrum analyzer and a scanning receiver with quasi-peak detection can be verified with the calibration test pulses specified in CISPR 16-1-1. The large peak voltage of the calibration test pulses typically requires insertion of an RF attenuation of 40 dB or more to satisfy the linearity requirements. This decreases the sensitivity and makes the measurement of low repetition rate and isolated calibration test pulses impossible for bands B, C and D. If a preselecting filter is used ahead of the receiver, then the RF attenuation can be decreased. The filter limits the spectrum width of the calibration test pulse as seen by the mixer.

B.6 Peak detection

The normal (peak) detection mode of spectrum analyzers provides a display indication that, in principal, is never less than the quasi-peak indication. It is convenient to measure emissions using peak-detection because it allows faster frequency scans than quasi-peak detection. Those signals that are close to the emission limits then need to be re-measured using quasi-peak detection to record quasi-peak amplitudes.

B.7 Frequency scan rate

The scan rate of a spectrum analyzer or a scanning receiver should be adjusted for the CISPR frequency band and the detection mode used. The minimum sweep time/frequency or the fastest scan rate is listed in the following table:

Band	Peak-detection	Quasi-peak detection
A	100 ms/kHz	20 s/kHz
B	100 ms/MHz	200 s/MHz
C and D	1 ms/MHz	20 s/MHz

For a spectrum analyzer or scanning receiver used in a fixed tuned non-scanning mode, the display sweep time may be adjusted independently of the detection mode and according to the needs for observing the behaviour of the emission. If the level of disturbance is not steady, the reading on the receiver must be observed for at least 15 s to determine the maximum (see 6.5.1).

B.8 Signal interception

The spectrum of intermittent emissions may be captured with peak-detection and digital display storage if provided. Multiple, fast frequency scans reduce the time to intercept an emission compared to a single, slow frequency scan. The starting time of the scans should be varied to avoid any synchronism with the emission and thereby hiding it. The total observation time for a given frequency range must be longer than the time between the emissions. Depending upon the kind of disturbance being measured, the peak detection measurements can replace all or part of the measurements needed using quasi-peak detection. Re-tests using a quasi-peak detector should then be made at frequencies where emission maxima have been found.

B.9 Average detection

Average detection with a spectrum analyzer is obtained by reducing the video bandwidth until no further smoothing of the displayed signal is observed. The sweep time must be increased with reductions in video bandwidth to maintain amplitude calibration. For such measurements, the receiver shall be used in the linear mode of the detector. After linear detection is made, the signal may be processed logarithmically for display, in which case the value is corrected even though it is the logarithm of the linearly detected signal.

A logarithmic amplitude display mode may be used, for example, to distinguish more easily between narrowband and broadband signals. The displayed value is the average of the logarithmically distorted IF signal envelope. It results in a larger attenuation of broadband signals than in the linear detection mode without affecting the display of narrowband signals. Video filtering in log-mode is, therefore, especially useful for estimating the narrowband component in a spectrum containing both.

B.10 Sensitivity

Sensitivity can be increased with low noise RF pre-amplification ahead of the spectrum analyzer. The input signal level to the amplifier should be adjustable with an attenuator to test the linearity of the overall system for the signal under examination.

The sensitivity to extremely broadband emissions that require large RF attenuation for system linearity is increased with RF preselecting filters ahead of the spectrum analyzer. The filters reduce the peak amplitude of the broadband emissions and less RF attenuation can be used.

Such filters may also be necessary to reject or attenuate strong out-of-band signals and the intermodulation products they cause. If such filters are used, they must be calibrated with broadband signals.

B.11 Amplitude accuracy

The amplitude accuracy of a spectrum analyzer or a scanning receiver may be verified by using a signal generator, power meter and precision attenuator. The characteristics of these instruments, cable and mismatch losses have to be analysed to estimate the errors in the verification test.

Annex C (informative)

Scan rates and measurement times for use with the average detector

C.1 Purpose

This annex is intended to give guidance on the selection of scan rates and measurement times when measuring impulsive disturbance with the average detector.

The average detector serves the following purposes:

- a) to suppress impulsive noise and thus to enhance the measurement of CW components in disturbance signals to be measured
- b) to suppress amplitude modulation (AM) in order to measure the carrier level of amplitude modulated signals
- c) to show the weighted peak reading for intermittent, unsteady or drifting narrowband disturbances using a standardized meter time constant.

Clause 6 of this standard defines the average measuring receiver for the frequency range 9 kHz to 1 GHz.

In order to select the proper video bandwidth and the corresponding scan rate or measurement time, the following considerations apply.

C.2 Suppression of disturbances

C.2.1 Suppression of impulsive disturbance

The pulse duration T_p of an impulsive disturbance is often determined by the IF bandwidth, B_{res} , i.e. $T_p = 1/B_{res}$. For the suppression of such noise, the suppression factor a is then determined by the video bandwidth B_{video} relative to the IF bandwidth, i.e. $a = 20 \log(B_{res}/B_{video})$. The bandwidth B_{video} is determined by the bandwidth of the low-pass filter following the envelope detector. For longer pulses, the suppression factor will be lower than a . The minimum scan time $T_{s \min}$ (and maximum scan rate $R_{s \max}$) is determined using:

$$T_{s \min} = \frac{k \Delta f}{B_{res} B_{video}} \quad (C.1)$$

$$R_{s \max} = \frac{\Delta f}{T_{s \min}} = \frac{B_{res} B_{video}}{k} \quad (C.2)$$

where

Δf is the frequency span and

k is a proportionality factor that depends on the speed of the measuring receiver or spectrum analyzer.

For the longer scan times, k is very close to a factor of one (1). If a video bandwidth of 100 Hz is selected, the maximum scan rates and pulse suppression factors in Table C.1 are obtained.

Table C.1 – Pulse suppression factors and scan rates for a 100 Hz video bandwidth

	Band A	Band B	Bands C and D
Frequency range	9 kHz to 150 kHz	150 kHz to 30 MHz	30 MHz to 1 000 MHz
IF bandwidth B_{res}	200 Hz	9 kHz	120 kHz
Video bandwidth B_{video}	100 Hz	100 Hz	100 Hz
Maximum scan rate	17,4 kHz/s	0,9 MHz/s	12 MHz/s
Maximum suppression factor	6 dB	39 dB	61,5 dB

This can be applied for product standards calling out quasi-peak and average limits in bands B (and C) if short pulses are expected in the disturbance signal. Compliance of the EUT with both limits shall be demonstrated. If the pulse repetition frequency is greater than 100 Hz and the quasi-peak limit is not exceeded by the impulsive disturbance, then the short pulses are sufficiently suppressed for average detection with a video bandwidth of 100 Hz.

C.2.2 Suppression of impulsive disturbance by digital averaging

Average detection may be done by digital averaging of the signal amplitude. An equivalent suppression effect can be achieved if the averaging time is equal to the inverse of the video filter bandwidth. In this case, the suppression factor $a = 20 \log(T_{\text{av}} B_{\text{res}})$, where T_{av} is the averaging (or measuring) time at a certain frequency. Consequently a measurement time of 10 ms will produce the same suppression factor as a video bandwidth of 100 Hz. Digital averaging has the advantage of zero delay time, when switching from one frequency to another. On the other hand, for averaging of a certain pulse repetition frequency f_p , the result may vary depending on whether n or $(n+1)$ pulses are averaged. This has an effect of less than 1 dB, for $(T_{\text{av}} f_p) > 10$.

C.2.3 Suppression of amplitude modulation

In order to measure the carrier of a modulated signal, the modulation has to be suppressed by signal averaging over a sufficiently long time, or by using a video filter of sufficient attenuation at the lowest frequency. If f_m is the lowest modulation frequency, and assuming that the maximum measurement error due to a 100 % modulation is limited to 1 dB, then the measurement time T_m should be $T_m = 10/f_m$.

C.3 Measurement of slowly intermittent, unsteady or drifting narrowband disturbances

In CISPR 16-1-1, the response to intermittent, unsteady or drifting narrowband disturbances is defined using the peak reading with meter time constants of 160 ms (for Bands A and B) and 100 ms (for Bands C and D). These time constants correspond to 2nd-order video filter bandwidths of 0,64 Hz or 1 Hz respectively. For correct measurements, these bandwidths would require very long measurement times (see Table C.2).

Table C.2 – Meter time constants and the corresponding video bandwidths and maximum scan rates

	Band A	Band B	Bands C and D
Frequency range	9 kHz to 150 kHz	150 kHz to 30 MHz	30 MHz to 1 000 MHz
IF bandwidth B_{res}	200 Hz	9 kHz	120 kHz
Meter time constant	160 ms	160 ms	100 ms
Video bandwidth B_{video}	0,64 Hz	0,64 Hz	1 Hz
Maximum scan rate	8,9 s/kHz	172 s/MHz	8,3 s/MHz

This applies, however, only for pulse repetition frequencies of 5 Hz or less. For all higher pulse widths and modulation frequencies, higher video filter bandwidths may be used (see C.2.1). Figure C.1 and Figure C.2 show the weighting function of a pulse with 10 ms pulse duration versus pulse repetition frequency f_p with peak reading (CISPR AV) and with true averaging (AV) for meter time constants of 160 ms (Figure C.1) and 100 ms (Figure C.2).

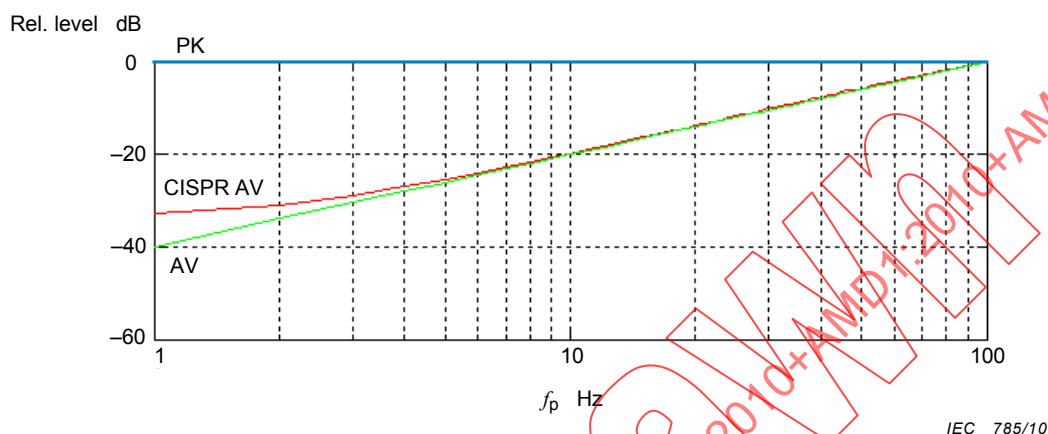


Figure C.1 – Weighting function of a 10 ms pulse for peak (PK) and average detections with (CISPR AV) and without (AV) peak reading: meter time constant 160 ms

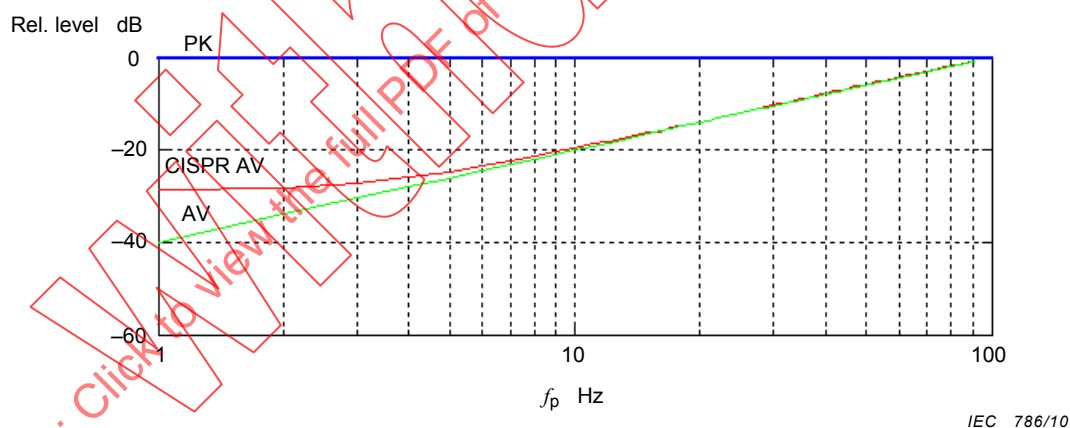


Figure C.2 – Weighting functions of a 10 ms pulse for peak (PK) and average detections with (CISPR AV) and without (AV) peak reading: meter time constant 100 ms

Figure C.1 and Figure C.2 imply that the difference between average with peak reading (CISPR AV) and without peak reading (AV) increases as the pulse repetition frequency f_p decreases. Figure C.3 and Figure C.4 show the difference for $f_p = 1$ Hz, as a function of pulse width.

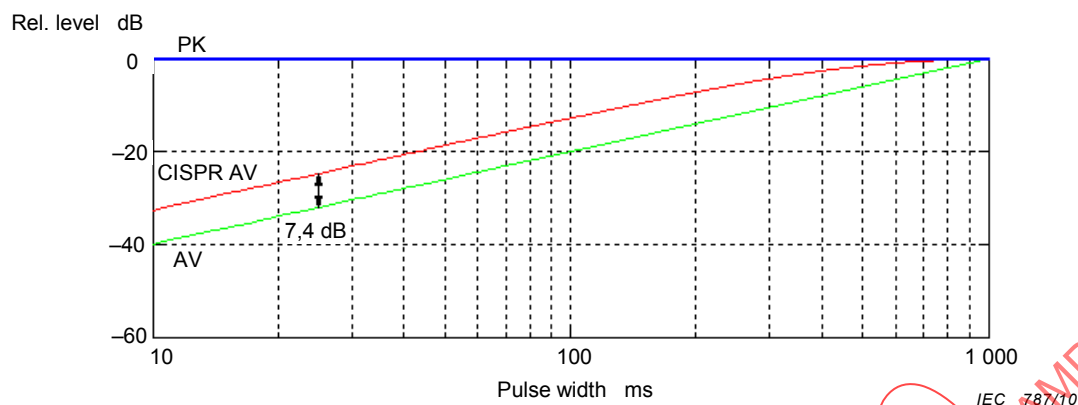


Figure C.3 – Example of weighting functions (of a 1 Hz pulse) for peak (PK) and average detections as a function of pulse width: meter time constant 160 ms

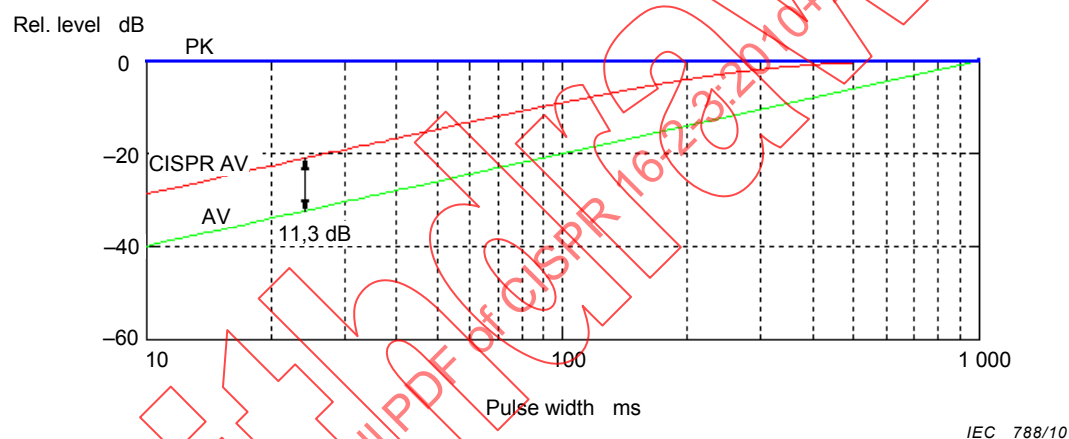


Figure C.4 – Example of weighting functions (of a 1 Hz pulse) for peak (PK) and average detections as a function of pulse width: meter time constant 100 ms

C.4 Recommended procedure for automated or semi-automated measurements

When measuring EUTs that do not emit slowly intermittent, unsteady or drifting narrowband disturbances, it is recommended to measure with the average detector using a video filter bandwidth of e.g. 100 Hz, i.e. a short averaging time during a pre-scan procedure. At frequencies where the emission is found to be close to the average limit, it is recommended to make a final measurement using a lower video filter bandwidth, i.e. a longer averaging time. (For the pre-scan/final measurement procedure, see also Clause 8 of this standard).

For slowly intermittent, unsteady or drifting narrowband disturbances, manual measurements are the preferred method.

Annex D (informative)

Explanation of APD measurement method applying to the compliance test

One of the following two methods is used when the APD measurement is applied for a compliance test. Figure D.1 and Figure D.2 illustrate the specifics of the APD measurement methods, involving the measurement of the level of disturbance (i.e. Method 1, see 7.6.6.3.2) and the measurement of the probability (i.e. Method 2, see 7.6.6.3.3), respectively.

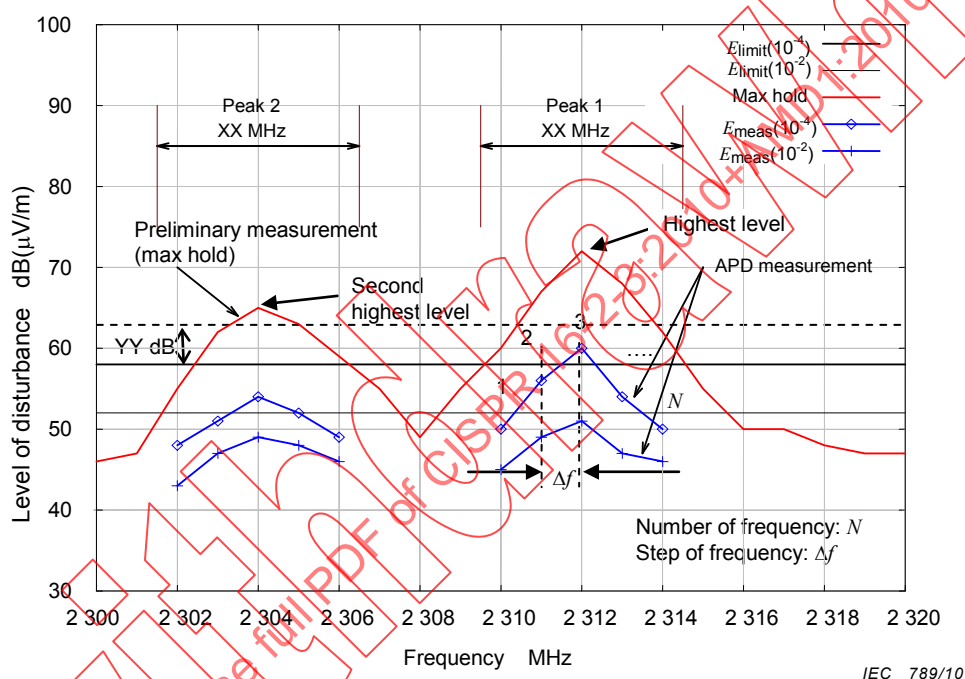


Figure D.1 – Example of APD measurement Method 1 for fluctuating disturbances

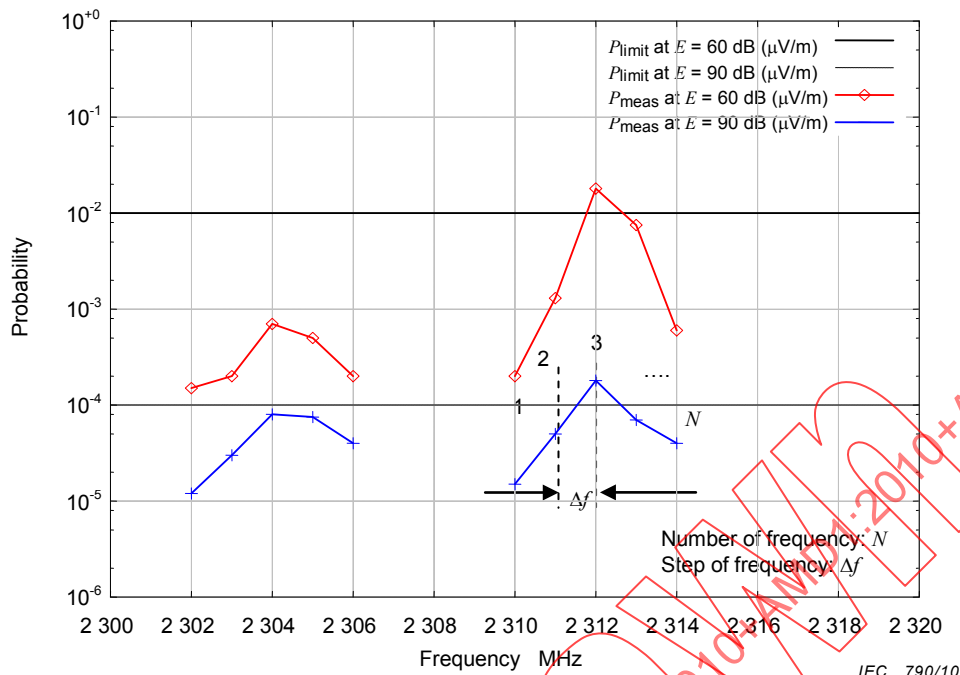


Figure D.2 – Example of APD measurement Method 2 for fluctuating disturbances

If the preliminary measurement results, obtained by using the maximum-hold display mode and peak detection, exceed the specified APD limit (the higher limit should be used if two APD limits apply) by YY dB at certain frequencies, then the APD measurement should be performed at these identified frequencies. The value YY dB is to be specified by the relevant product committee (e.g. $YY = 5, 10$, etc.).

In case of fluctuating disturbances, the product committee should specify the frequency range XX ($= \Delta f \times N$) MHz in which the APD measurements are to be performed, where Δf is the frequency step size and N is the number of frequencies. This frequency range should be specified according to the characteristics of the product.

As a first step, XX is determined by the preliminary measurement results. Then, Δf should be equal to the resolution bandwidth (RBW = 1 MHz for measurements above 1 GHz) of the spectrum analyzer. However, all frequencies that have an APD value within approximately 6 dB of the APD limit may require further investigation with a smaller frequency step size (i.e. $B_6/2$, where B_6 is the 6-dB bandwidth of the spectrum analyzer). RBW of the spectrum analyzer for measurements above 1 GHz is defined by the impulse bandwidth B_{imp} rather than the 6-dB bandwidth B_6 . The relation between B_{imp} and B_6 is dependent upon the filter type, and cannot be generalized. If B_{imp} can be approximated to B_6 , then the smaller frequency step size $B_6/2$ is recommended to be $B_{\text{imp}}/2$ (i.e. 0,5 MHz) for measurements above 1 GHz. Finally, N is determined from the values of XX and Δf .

Annex E (normative)

Determination of suitability of spectrum analyzers for compliance tests

The user of a spectrum analyzer shall be able to demonstrate – either through specifications from the manufacturer or by measurement – that the analyzer meets the quasi-peak detection requirements for pulse-repetition frequencies greater than 20 Hz in the frequency range of use. For the average detector the response to pulses is called out in CISPR 16-1-1.

Since the measurement of the pulse repetition frequency of an emission may not always be possible, a simple method to verify the validity of the quasi-peak measurement shall be applied when a spectrum analyzer is used. This method is based on a comparison of measurement results with the peak and quasi-peak detectors. From the quasi-peak weighting functions, the amplitude differences shown in Table E.1 are the results of measurements for a signal with a pulse repetition frequency of 20 Hz.

Table E.1 – Maximum amplitude difference between peak and quasi-peak detected signals

Band A	Band B	Bands C and D
7 dB	13 dB	21 dB

The comparison measurement is to be made at signal frequencies that show amplitudes close to the applicable limit in quasi-peak detection. If the difference between the peak and quasi-peak detected amplitude is smaller than the value in Table E.1 the quasi-peak measurement is valid and the result obtained with a spectrum analyzer can be used to demonstrate compliance. If the amplitude difference is larger than the stated values in Table E.1 a measuring receiver that fully complies with the low-prf requirements of CISPR 16-1-1 is to be used for the quasi-peak measurement instead of a spectrum analyzer. This comparison measurement requires an adequate signal-to-noise ratio to ensure proper results.

Bibliography

- [1] CISPR 11:2009, *Industrial, scientific and medical equipment – Radio-frequency disturbance characteristics – Limits and methods of measurement*
- [2] CISPR/TR 16-3:2003 2010, *Specification for radio disturbance and immunity measuring apparatus and methods – Part 3: CISPR technical reports*
Amendment 1:2012
- [3] CISPR 22:2008, *Information technology equipment – Radio disturbance characteristics – Limits and methods of measurement*
- [4] IEC 61140:2001, *Protection against electric shock – Common aspects for installation and equipment*
- [5] ISO/IEC Guide 2:2004, *Standardization and related activities – General vocabulary*
- [6] ISO/IEC 17000:2004, *Conformity assessment – Vocabulary and general principles*
- [7] IEC 61000-4-21, *Electromagnetic compatibility (EMC) – Part 4-21: Testing and measurement techniques – Reverberation chamber test methods*
- [8] ISO/IEC Guide 99:2007, *International vocabulary of metrology – Basic and general concepts and associated terms (VIM)*
- [9] IEC 60050-151:2001, *International Electrotechnical Vocabulary (IEV) – Part 151: Electrical and magnetic devices*
- [10] Ryser, H., *Motivation for the use of CMAD in radiated emission measurements (CMAD: Common mode absorption devices)*, Report 2007-218-630, Federal Office of Metrology (METAS), Bern-Wabern, Switzerland, 11 September 2007, available as a downloaded PDF from <http://www.metas.ch/2007-218-630>

IECNORM.COM : Click to view the full PDF of CISPR 16-2-3:2010+AMD1:2010+AMD2:2014 CSV

SOMMAIRE

AVANT-PROPOS	113
INTRODUCTION A L'AMENDEMENT 1	115
1 Domaine d'application	116
2 Références normatives	116
3 Termes et , définitions et abréviations	117
4 Types de perturbation à mesurer	123
4.1 Généralités	123
4.2 Types de perturbations	123
4.3 Fonctions de détection	124
5 Connexion du matériel de mesure	124
6 Exigences et conditions générales de mesure	124
6.1 Généralités	124
6.2 Perturbation non produite par le matériel en essai	125
6.2.1 Généralités	125
6.2.2 Essais (d'évaluation) de conformité	125
6.3 Mesure d'une perturbation continue	125
6.3.1 Perturbation continue à bande étroite	125
6.3.2 Perturbation continue à large bande	125
6.3.3 Utilisation d'analyseurs de spectre et de récepteurs à scrutation	125
6.4 Configuration et conditions de fonctionnement mesure du matériel en essai	126
6.4.1 Conditions de charge normales Configuration générale du matériel en essai	126
6.4.2 Durée de Fonctionnement du matériel en essai	129
6.4.3 Durée de fonctionnement préalable du matériel en essai	129
6.4.4 Alimentation Durée de fonctionnement préalable du matériel en essai	129
6.4.5 Mode de fonctionnement Alimentation du matériel en essai	129
6.4.6 Mode de fonctionnement du matériel en essai	129
6.4.7 Fonctionnement d'un matériel à fonctions multiples	129
6.4.8 Détermination de la (des) configurations provoquant des valeurs d'émission maximales	130
6.4.9 Enregistrement des mesures	130
6.5 Interprétation des résultats de mesure	130
6.5.1 Perturbations continues	130
6.5.2 Perturbations discontinues	131
6.5.3 Mesure de la durée d'une perturbation	131
6.6 Temps de mesure et vitesses de scrutation pour les perturbations continues	131
6.6.1 Généralités	131
6.6.2 Durées minimales de mesure	131
6.6.3 Vitesses de scrutation des récepteurs à scrutation et des analyseurs de spectre	132
6.6.4 Durées de balayage pour les récepteurs à accord par palier	133
6.6.5 Stratégies pour l'obtention d'une vue d'ensemble du spectre en utilisant le détecteur de crête	134
6.6.6 Considérations temporelles concernant l'utilisation d'appareils de mesure à FFT	138
7 Mesure des perturbations rayonnées	141
7.1 Remarques introductives	141

7.2	Mesures du système à antennes cadre (9 kHz à 30 MHz).....	142
7.2.1	Généralités.....	142
7.2.2	Méthode générale de mesure	143
7.2.3	Environnement d'essai	144
7.2.4	Configuration du matériel en essai.....	144
7.2.5	Incertitude de mesure du système à antennes cadre	144
7.3	Mesures sur site d'essai en espace libre (OATS) ou en chambre semi-anéchoïque (SAC) (30 MHz à 1 GHz)	144
7.3.1	Mesurande	144
7.3.2	Exigences relatives au site d'essai	145
7.3.3	Méthode générale de mesure	145
7.3.4	Distance de mesure.....	146
7.3.5	Variation de la hauteur d'antenne	146
7.3.6	Détails à fournir dans la spécification de produits	147
7.3.7	Instrumentation de mesure	150
7.3.8	Mesures de l'amplitude du champ électromagnétique sur d'autres sites en extérieur.....	150
7.3.9	Incertitude de mesure pour les OATS et les SAC.....	150
7.4	Mesures en chambre entièrement anéchoïque (30 MHz à 1 GHz).....	150
7.4.1	Installation d'essai et géométrie du site.....	150
7.4.2	Position du matériel en essai.....	155
7.4.3	Disposition et terminaison des câbles.....	155
7.4.4	Incertitude de mesure de la chambre entièrement anéchoïque	156
7.5	Méthode de mesure des émissions rayonnées (de 30 MHz à 1 GHz) et méthode d'essai d'immunité aux rayonnements (de 80 MHz à 1 GHz) avec une installation d'essai commune en chambre semi-anéchoïque	157
7.5.1	Applicabilité.....	157
7.5.2	Définition du périmètre du matériel en essai et distance de séparation antenne-matériel en essai	157
7.5.3	Volume d'essai uniforme	158
7.5.4	Spécifications pour les installations d'essai communes pour les essais d'émissions/immunité	159
7.5.5	Incertitude de mesure pour une installation et une méthode d'émission/immunité communes	168
7.6	Mesures en chambre entièrement anéchoïque et mesures en OATS/SAC à revêtement absorbant (1 GHz à 18 GHz).....	168
7.6.1	Grandeur à mesurer	168
7.6.2	Distance de mesure.....	168
7.6.3	Installation et conditions de fonctionnement du matériel en essai (EUT)	169
7.6.4	Site de mesure	169
7.6.5	Instrumentation de mesure	170
7.6.6	Mode opératoire de mesure.....	170
7.6.7	Incertitude de mesure de la chambre entièrement anéchoïque	178
7.7	Mesures <i>in situ</i> (9 kHz à 18 GHz)	178
7.7.1	Applicabilité et préparation à des mesures <i>in situ</i>	178
7.7.2	Mesures du champ électromagnétique <i>in situ</i> dans la gamme de fréquences de 9 kHz à 30 MHz	179
7.7.3	Mesures d'amplitude du champ <i>in situ</i> dans la gamme de fréquences supérieures à 30 MHz.....	180

7.7.4	Mesure <i>in situ</i> de la puissance perturbatrice efficace rayonnée avec la méthode de substitution.....	181
7.7.5	Documentation des résultats de mesure	184
7.7.6	Incertitude de mesure pour la méthode <i>in situ</i>	185
7.8	Mesures de substitution (30 MHz à 18 GHz).....	185
7.8.1	Généralités.....	185
7.8.2	Site d'essai.....	185
7.8.3	Antennes d'essai	186
7.8.4	Configuration du matériel en essai.....	186
7.8.5	Procédure d'essai.....	186
7.8.6	Incertitude de mesure pour la méthode de substitution	187
7.9	Mesures en chambre réverbérante (80 MHz à 18 GHz)	187
7.10	Mesures avec des guides d'ondes TEM (30 MHz à 18 GHz).....	187
8	Mesure automatisée des émissions	187
8.1	Introduction – précautions à prendre pour les mesures automatisées.....	187
8.2	Procédure générale de mesure.....	188
8.3	Mesures par pré-scrutation.....	188
8.3.1	Généralités.....	188
8.3.2	Détermination du temps de mesure nécessaire.....	189
8.3.3	Exigences relatives à la pré-scrutation pour différents types de mesures	189
8.4	Réduction des données	190
8.5	Maximisation des émissions et mesures finales.....	191
8.6	Post-traitement et rapport d'essai.....	192
8.7	Stratégies de la mesure d'émissions avec des appareils de mesure à FFT	192
Annexe A (informative)	Mesure des perturbations en présence d'émissions ambiantes.....	193
Annexe B (informative)	Utilisation d'analyseurs de spectre et de récepteurs à scrutation.....	209
Annexe C (informative)	Vitesses de scrutation et durées de mesure utilisables avec le détecteur de valeur moyenne	212
Annexe D (informative)	Explication de la méthode de mesure de distribution de probabilité d'amplitude (DPA) appliquée à l'essai de conformité.....	216
Annexe E (normative)	Détermination de la pertinence des analyseurs de spectre pour les essais de conformité	218
Bibliographie.....		219
Figure 1 –	Mesure d'une combinaison d'un signal en onde entretenue à bande étroite et d'un signal en impulsion en utilisant des balayages multiples avec maintien du maximum	135
Figure 2 –	Exemple d'analyse temporelle	136
Figure 3 –	Spectre à large bande mesuré avec un récepteur à accord par palier	137
Figure 4 –	Perturbations intermittentes à bande étroite mesurées en utilisant des balayages courts et rapides répétitifs avec la fonction « maintien du maximum » pour obtenir une vue d'ensemble du spectre d'émission.....	138
Figure 5 –	Principe des mesures des courants induits par un champ magnétique avec le système à antennes cadre	143
Figure 6 –	Concept des mesures de l'amplitude de champ électrique effectuées sur un site d'essai en espace libre (OATS) ou dans une chambre semi-anéchoïque (SAC) illustrant les rayons incidents et réfléchis par le sol arrivant sur l'antenne de réception.....	145

Figure 7 – Géométrie type d'une chambre entièrement anéchoïque, où a , b , c , e dépendent des performances de la chambre	151
Figure 8 – Installation type d'essai pour un appareil sur table dans le volume d'essai d'une chambre entièrement anéchoïque	152
Figure 9 – Installation type d'essai pour un appareil reposant sur le sol dans le volume d'essai d'une chambre entièrement anéchoïque	154
Figure 10 – Positions des plans de référence pour l'étalonnage du champ uniforme (vue de dessus)	158
Figure 11 – Installation d'essai pour un matériel posé sur table	164
Figure 12 – Installation d'essai pour un matériel posé sur table – Vue de dessus	165
Figure 13 – Installation d'essai pour un matériel posé au sol	167
Figure 14 – Installation d'essai pour un matériel posé au sol, vue de dessus	168
Figure 15 – Méthode de mesure au-dessus de 1 GHz, antenne de réception en polarisation verticale	170
Figure 16 – Illustration des exigences relatives à la scrutation en hauteur pour deux catégories différentes de matériels en essai	173
Figure 17 – Détermination de la distance de transition	184
Figure 18 – Géométries d'installation d'essai dans le cas de la méthode de substitution pour: a) mesure, b) étalonnage	186
Figure 19 – Processus de réduction de la durée de mesure	188
Figure 20 – Balayage de FFT en segments	140
Figure 21 – Résolution en fréquence améliorée au moyen d'un appareil de mesure à FFT	141
Figure 22 – Position d'un CMAD pour un matériel posé sur table sur un site d'essai en espace libre (OATS) ou dans une chambre semi-anéchoïque (SAC)	150
Figure A.1 – Organigramme de sélection des largeurs de bandes et des détecteurs, et estimation des erreurs de mesure qui en résultent	196
Figure A.2 – Différence relative des amplitudes des émissions adjacentes lors des essais préliminaires	198
Figure A.3 – Perturbation par un signal non modulé (ligne en pointillés)	199
Figure A.4 – Perturbation par un signal modulé en amplitude (ligne en pointillés)	199
Figure A.5 – Indication d'un signal modulé en amplitude en fonction de la fréquence de modulation avec le détecteur de quasi-crête dans les bandes B, C et D CISPR	200
Figure A.6 – Indication d'un signal modulé en impulsions (largeur d'impulsion 50 μ s) en fonction de la fréquence de répétition des impulsions avec des détecteurs de crête, de quasi-crête et de valeur moyenne	201
Figure A.7 – Perturbation par un signal à large bande (ligne en pointillés)	201
Figure A.8 – Perturbation du matériel en essai non modulée (ligne en pointillés)	202
Figure A.9 – Perturbation modulée en amplitude du matériel en essai (ligne en pointillés)	203
Figure A.10 – Augmentation de la valeur de crête avec la superposition de deux signaux non modulés	204
Figure A.11 – Détermination de l'amplitude du signal de perturbation au moyen du rapport d'amplitude d et du facteur i [voir Équation (A.3) et Équation (A.6)]	206
Figure A.12 – Augmentation de l'indication moyenne mesurée avec un récepteur réel et calculée d'après l'Equation (A.8)	207
Figure C.1 – Fonction de pondération d'une impulsion de 10 ms pour des détecteurs de valeurs de crête (PK) et de valeurs moyennes avec lecture de crête (CISPR AV) et sans lecture de crête (AV): constante de temps de l'indicateur de 160 ms	214

Figure C.2 – Fonctions de pondération d'une impulsion de 10 ms pour des détections de valeurs de crête (PK) et de valeurs moyennes avec lecture de crête (CISPR AV) et sans lecture de crête (AV): constante de temps de l'indicateur de 100 ms	214
Figure C.3 – Exemple de fonctions de pondération (d'une impulsion de 1 Hz) pour des détections de valeurs de crête (PK) et de valeurs moyennes, en fonction de la largeur d'impulsion: constante de temps de l'indicateur de 160 ms	215
Figure C.4 – Exemple de fonctions de pondération (d'une impulsion de 1 Hz) pour des détections de valeurs de crête (PK) et de valeurs moyennes, en fonction de la largeur d'impulsion: constante de temps de l'indicateur de 100 ms	215
Figure D.1 – Exemple de mesure de DPA par la Méthode 1 pour des perturbations fluctuantes	216
Figure D.2 – Exemple de mesure de DPA par la Méthode 2 pour des perturbations fluctuantes	217
Tableau 1 – Durées minimales de scrutation pour les trois bandes CISPR avec détecteurs de crête et de quasi-crête	132
Tableau 2 – Gammes de fréquences applicables et références de documents pour les sites et les méthodes d'essai d'émissions rayonnées CISPR	142
Tableau 3 – Dimension minimale de w ($w_{\min}$)	172
Tableau 4 – Exemples de valeurs de w pour trois types d'antenne	172
Tableau 5 – Facteurs de correction de la polarisation horizontale en fonction de la fréquence	183
Tableau 6 – Hauteurs d'antenne recommandées pour garantir l'interception du signal (pour le pré-balayage) dans la gamme de fréquences de 30 MHz à 1 000 MHz	190
Tableau 7 – Durées minimales de mesure pour les quatre bandes du CISPR	132
Tableau A.1 – Combinaisons des perturbations du matériel en essai et des émissions ambiantes	194
Tableau A.2 – Erreur de mesure en fonction du type de détecteur et de la combinaison des spectres du signal ambiant et du signal perturbateur	208
Tableau C.1 – Facteurs de suppression d'impulsion et vitesses de scrutation pour une largeur de bande vidéo de 100 Hz	213
Tableau C.2 – Constantes de temps de l'indicateur et largeurs de bandes vidéo et vitesses de balayages maximales correspondantes	214
Tableau E.1 – Différence d'amplitude maximale entre les signaux de crête et de quasi-crête détectés	218

COMMISSION ÉLECTROTECHNIQUE INTERNATIONALE
COMITÉ INTERNATIONAL SPÉCIAL DES PERTURBATIONS RADIOÉLECTRIQUES

**SPÉCIFICATIONS DES MÉTHODES ET DES APPAREILS
DE MESURE DES PERTURBATIONS RADIOÉLECTRIQUES ET
DE L'IMMUNITÉ AUX PERTURBATIONS RADIOÉLECTRIQUES –**

**Partie 2-3: Méthodes de mesure des perturbations et de l'immunité –
Mesures des perturbations rayonnées**

AVANT-PROPOS

- 1) La Commission Electrotechnique Internationale (CEI) est une organisation mondiale de normalisation composée de l'ensemble des comités électrotechniques nationaux (Comités nationaux de la CEI). La CEI a pour objet de favoriser la coopération internationale pour toutes les questions de normalisation dans les domaines de l'électricité et de l'électronique. A cet effet, la CEI – entre autres activités – publie des Normes internationales, des Spécifications techniques, des Rapports techniques, des Spécifications accessibles au public (PAS) et des Guides (ci-après dénommés "Publication(s) de la CEI"). Leur élaboration est confiée à des comités d'études, aux travaux desquels tout Comité national intéressé par le sujet traité peut participer. Les organisations internationales, gouvernementales et non gouvernementales, en liaison avec la CEI, participent également aux travaux. La CEI collabore étroitement avec l'Organisation Internationale de Normalisation (ISO), selon des conditions fixées par accord entre les deux organisations.
- 2) Les décisions ou accords officiels de la CEI concernant les questions techniques représentent, dans la mesure du possible, un accord international sur les sujets étudiés, étant donné que les Comités nationaux de la CEI intéressés sont représentés dans chaque comité d'études.
- 3) Les Publications de la CEI se présentent sous la forme de recommandations internationales et sont agréées comme telles par les Comités nationaux de la CEI. Tous les efforts raisonnables sont entrepris afin que la CEI s'assure de l'exactitude du contenu technique de ses publications; la CEI ne peut pas être tenue responsable de l'éventuelle mauvaise utilisation ou interprétation qui en est faite par un quelconque utilisateur final.
- 4) Dans le but d'encourager l'uniformité internationale, les Comités nationaux de la CEI s'engagent, dans toute la mesure possible, à appliquer de façon transparente les Publications de la CEI dans leurs publications nationales et régionales. Toutes divergences entre toutes Publications de la CEI et toutes publications nationales ou régionales correspondantes doivent être indiquées en termes clairs dans ces dernières.
- 5) La CEI elle-même ne fournit aucune attestation de conformité. Des organismes de certification indépendants fournissent des services d'évaluation de conformité et, dans certains secteurs, accèdent aux marques de conformité de la CEI. La CEI n'est responsable d'aucun des services effectués par les organismes de certification indépendants.
- 6) Tous les utilisateurs doivent s'assurer qu'ils sont en possession de la dernière édition de cette publication.
- 7) Aucune responsabilité ne doit être imputée à la CEI, à ses administrateurs, employés, auxiliaires ou mandataires, y compris ses experts particuliers et les membres de ses comités d'études et des Comités nationaux de la CEI, pour tout préjudice causé en cas de dommages corporels et matériels, ou de tout autre dommage de quelque nature que ce soit, directe ou indirecte, ou pour supporter les coûts (y compris les frais de justice) et les dépenses découlant de la publication ou de l'utilisation de cette Publication de la CEI ou de toute autre Publication de la CEI, ou au crédit qui lui est accordé.
- 8) L'attention est attirée sur les références normatives citées dans cette publication. L'utilisation de publications référencées est obligatoire pour une application correcte de la présente publication.
- 9) L'attention est attirée sur le fait que certains des éléments de la présente Publication de la CEI peuvent faire l'objet de droits de propriété intellectuelle ou de droits analogues. La CEI ne saurait être tenue pour responsable de ne pas avoir identifié de tels droits de propriété et de ne pas avoir signalé leur existence.

Cette version consolidée de la CISPR 16-2-3 porte le numéro d'édition 3.2. Elle comprend la troisième édition (2010-04) [documents CISPR/A/886/FDIS et CISPR/A/892/RVD], son amendement 1 (2010-06) [documents CISPR/A/878/CDV et CISPR/A/894/RVC] et son amendement 2 (2014-03) [documents CISPR/A/1054/FDIS et CISPR/A/1063/RVD]. Le contenu technique est identique à celui de l'édition de base et à ses amendements.

Dans cette version Redline, une ligne verticale dans la marge indique où le contenu technique est modifié par les amendements 1 et 2. Les ajouts et les suppressions apparaissent en rouge, les suppressions étant barrées. Une version Finale avec toutes les modifications acceptées est disponible dans cette publication.

Cette publication a été préparée par commodité pour l'utilisateur.

La Norme internationale CISPR 16-2-3 a été établie par le sous-comité A du CISPR: Mesures des perturbations radioélectriques et méthodes statistiques.

Cette édition contient les modifications techniques significatives suivantes par rapport à l'édition précédente: ajout du mesurande pour les mesures des émissions rayonnées dans un OATS (Site d'essai en espace libre) et une SAC (Chambre semi-anéchoïque) dans la gamme de 30 MHz à 1 000 MHz et ajout d'une nouvelle annexe normative concernant la détermination de la pertinence des analyseurs de spectre pour les essais de conformité. Un grand nombre de points relatifs à la maintenance sont également traités afin d'adapter la norme aux autres parties de la série CISPR 16.

Elle a le statut de publication fondamentale en CEM en accord avec le Guide 107 de la CEI, *Compatibilité électromagnétique - Guide pour la rédaction des publications sur la compatibilité électromagnétique*.

Cette publication a été rédigée selon les Directives ISO/CEI, Partie 2.

Une liste de toutes les parties de la série CISPR 16, présentées sous le titre général *Spécifications des méthodes et des appareils de mesure des perturbations radioélectriques et de l'immunité aux perturbations radioélectriques*, peut être consultée sur le site web de la CEI.

Le comité a décidé que le contenu de la publication de base et de ses amendements ne sera pas modifié avant la date de stabilité indiquée sur le site web de La CEI sous "<http://webstore.iec.ch>" dans les données relatives à la publication recherchée. A cette date, la publication sera

reconduite,
supprimée,
remplacée par une édition révisée, ou
amendée.

IMPORTANT – Le logo "colour inside" qui se trouve sur la page de couverture de cette publication indique qu'elle contient des couleurs qui sont considérées comme utiles à une bonne compréhension de son contenu. Les utilisateurs devraient, par conséquent, imprimer cette publication en utilisant une imprimante couleur.

INTRODUCTION A L'AMENDEMENT 1

L'ajout récent d'instruments de mesure basé sur la FFT dans la CISPR 16-1-1 nécessite des ajouts dans les spécifications des méthodes d'essai couvertes par la CISPR 16-2-3. Ces nouvelles exigences sont présentées dans le présent amendement.

IECNORM.COM : Click to view the full PDF of CISPR 16-2-3:2010+AMD1:2010+AMD2:2014 CSV

SPÉCIFICATIONS DES MÉTHODES ET DES APPAREILS DE MESURE DES PERTURBATIONS RADIOÉLECTRIQUES ET DE L'IMMUNITÉ AUX PERTURBATIONS RADIOÉLECTRIQUES –

Partie 2-3: Méthodes de mesure des perturbations et de l'immunité – Mesures des perturbations rayonnées

1 Domaine d'application

La présente partie de la CISPR 16 spécifie les méthodes de mesure du champ perturbateur rayonné, dans la gamme de fréquences de 9 kHz à 18 GHz. Les aspects de l'incertitude de mesure sont spécifiés dans les normes CISPR 16-4-1 et CISPR 16-4-2.

NOTE Selon le Guide 107 de la CEI, la CISPR 16-2-3 est une publication fondamentale en CEM destinée à l'usage des comités de produits de la CEI. Comme mentionné dans le Guide 107, les comités de produit sont responsables de la détermination de l'applicabilité de la norme CEM. Le CISPR et ses sous-comités sont prêts à coopérer avec les comités de produits à l'évaluation de la valeur des essais CEM particuliers pour des produits spécifiques.

2 Références normatives

Les documents de référence suivants sont indispensables pour l'application du présent document. Pour les références datées, seule l'édition citée s'applique. Pour les références non datées, la dernière édition du document de référence s'applique (y compris les éventuels amendements).

CISPR 14-1:2005, *Compatibilité électromagnétique – Exigences pour les appareils électrodomestiques, outillages électriques et appareils analogues – Partie 1: Émission*

CISPR 16-1-1, *Spécifications des méthodes et des appareils de mesure des perturbations radioélectriques et de l'immunité aux perturbations radioélectriques – Partie 1-1: Appareils de mesure des perturbations radioélectriques et de l'immunité aux perturbations radioélectriques – Appareils de mesure*

CISPR 16-1-2:2003, *Spécifications des méthodes et des appareils de mesure des perturbations radioélectriques et de l'immunité aux perturbations radioélectriques – Partie 1-2: Appareils de mesure des perturbations radioélectriques et de l'immunité aux perturbations radioélectriques – Matériels auxiliaires – Perturbations conduites*
Amendement 1 (2004)
Amendement 2 (2006)

CISPR 16-1-4:2010, *Spécifications des méthodes et des appareils de mesure des perturbations radioélectriques et de l'immunité aux perturbations radioélectriques – Partie 1-4: Appareils de mesure des perturbations radioélectriques et de l'immunité aux perturbations radioélectriques – Matériels auxiliaires – Perturbations rayonnées*

CISPR 16-2-1:2008, *Spécifications des méthodes et des appareils de mesure des perturbations radioélectriques et de l'immunité aux perturbations radioélectriques – Partie 2-1: Méthodes de mesure des perturbations et de l'immunité – Mesures des perturbations conduites*

CISPR 16-4-1, *Specification for radio disturbance and immunity measuring apparatus and methods – Part 4-1: Uncertainties, statistics and limit modelling – Uncertainties in standardized EMC tests* (disponible en anglais seulement)

CISPR 16-4-2, *Spécifications des méthodes et des appareils de mesure des perturbations radioélectriques et de l'immunité aux perturbations radioélectriques – Partie 4-2: Incertitudes, statistiques et modélisation des limites – Incertitudes de mesure CEM*

CISPR 16-4-5, *Specification for radio disturbance and immunity measuring apparatus and methods – Part 4-5: Uncertainties, statistics and limit modelling – Conditions for the use of alternative test methods* (disponible en anglais seulement)

CEI 60050-161:1990, *Vocabulaire électrotechnique international (VEI) – Chapitre 161: Compatibilité électromagnétique*
Amendement 1 (1997)
Amendement 2 (1998)

CEI 61000-4-3:2006, *Compatibilité électromagnétique (CEM) – Partie 4-3: Techniques d'essai et de mesure – Essai d'immunité aux champs électromagnétiques rayonnés aux fréquences radioélectriques*
Amendement 1 (2007)

CEI 61000-4-20, *Compatibilité électromagnétique (CEM) – Partie 4-20: Techniques d'essai et de mesure – Essais d'émission et d'immunité dans les guides d'onde TEM*

3 Termes ~~et~~, définitions et abréviations

Pour les besoins du présent document, les termes et définitions donnés dans la CEI 60050-161, ainsi que les suivants s'appliquent.

3.1

OATS/SAC à revêtement absorbant

site d'essai en espace libre (OATS) ou chambre semi-anéchoïque (SAC) dont le plan de sol est partiellement recouvert d'un matériau absorbant de l'énergie aux fréquences radioélectriques

3.2

matériel d'appoint

transducteurs (par exemple, sondes de courant et de tension et réseaux fictifs) connectés à un récepteur de mesure ou à un générateur de signal (d'essai) et utilisés dans la transmission d'un signal perturbateur, entre un matériel en essai et l'appareillage de mesure ou d'essai

3.3

faisceau de l'antenne

lobe principal du diagramme d'antenne (diagramme de gain) de l'antenne de réception (généralement la direction avec la sensibilité maximale ou le facteur d'antenne le plus faible) dirigé vers le matériel en essai

3.4

largeur de faisceau de l'antenne

angle entre les points de demi-puissance (3 dB) du lobe principal du faisceau de l'antenne, lorsqu'il est rapporté à la puissance maximale dudit lobe. Il peut être exprimé pour le plan *H* ou pour le plan *E* de l'antenne

NOTE La largeur de faisceau de l'antenne est exprimée en degrés.

3.5
matériel associé

AE¹

appareil ne faisant pas partie du système en essai mais nécessaire au bon fonctionnement du matériel en essai

3.6
matériel auxiliaire

AuxEq²

périphérique faisant partie du système en essai

3.7
norme de base

norme de portée générale ou qui comporte des dispositions d'ensemble pour un domaine particulier

NOTE Une norme de base peut être utilisée comme une norme d'application directe ou servir de base à d'autres normes.

[ISO/CEI Guide 2, définition 5.1]

3.8
câble coaxial

câble comportant une ou plusieurs lignes coaxiales, généralement utilisé pour réaliser une connexion adaptée entre un matériel d'appoint et le matériel de mesure ou le générateur de signal (d'essai) et fournissant une impédance caractéristique spécifiée et une impédance de transfert de câble maximale tolérable spécifiée

3.9
dispositif d'absorption de mode commun

CMAD³

dispositif qui peut être appliqué sur des câbles à leur sortie du volume d'essai au cours des mesures d'émissions rayonnées pour réduire l'incertitude de conformité

[CISPR 16-1-4, 3.1.4]

3.10
évaluation de la conformité

démonstration de la satisfaction des exigences spécifiées relatives à un produit, un processus, un système, une personne ou un organisme

NOTE Le champ d'application de l'évaluation de la conformité inclut les activités définies dans un autre article/paragraphe de l'ISO/CEI 17000:2004, tels que les essais, l'inspection et la certification, ainsi que l'accréditation des organismes d'évaluation de la conformité.

[ISO/CEI 17000:2004, 2.1, modifiée]

3.11
perturbation continue

perturbation RF de durée supérieure à 200 ms à la sortie en fréquence intermédiaire d'un récepteur de mesure, qui provoque une déviation sur l'indicateur du récepteur de mesure, en mode de détection de quasi-crête, et qui ne décroît pas immédiatement

[CEI 60050-161:1990, 161-02-11, modifiée]

¹ AE = *associated equipment*.

² AuxEq = *auxiliary equipment*.

³ CMAD = *common-mode absorption device*.

3.12

émission (électromagnétique)

processus par lequel une source fournit de l'énergie électromagnétique vers l'extérieur

[CEI 60050-161:1990, 161-01-08]

3.13

limite d'émission (d'une source perturbatrice)

valeur maximale spécifiée du niveau d'émission d'une source de perturbation électromagnétique

[CEI 60050-161:1990, 161-03-12]

3.14

matériel en essai

EUT⁴

matériel (dispositifs, appareils et systèmes) soumis aux essais de conformité pour la CEM (émission et évaluation de la conformité)

3.15

chambre entièrement anéchoïque

FAR⁵

enceinte protégée dont les surfaces intérieures sont garnies d'un matériau absorbant l'énergie aux fréquences radioélectriques (c'est-à-dire un absorbeur RF) qui absorbe l'énergie électromagnétique dans la gamme de fréquences concernée

3.16

système d'antenne cadre

LAS⁶

système d'antenne consistant en trois antennes cadre à orientation orthogonale utilisées pour mesurer les trois moments dipolaires magnétiques orthogonaux d'un matériel en essai situé au centre des trois antennes cadre

3.17

durées de mesure, de scrutation et de balayage

3.17.1

durée de mesure

T_m

durée effective et cohérente pour obtenir un résultat de mesure à une fréquence unique (dans certains domaines, elle est également appelée durée de palier)

- pour le détecteur de crête, la durée effective pour détecter le maximum de l'enveloppe du signal,
- pour le détecteur de quasi-crête, la durée effective pour mesurer le maximum de l'enveloppe pondérée,
- pour le détecteur de valeur moyenne, la durée effective pour effectuer la moyenne de l'enveloppe du signal,
- pour le détecteur de valeur efficace, la durée effective pour déterminer la valeur efficace de l'enveloppe du signal

3.17.2

scrutation

variation continue ou par pas de la fréquence dans un intervalle de fréquence donné

⁴ EUT = *equipment-under-test*.

⁵ FAR = *fully-anechoic room*.

⁶ LAS = *loop-antenna system*.

3.17.3 intervalle

Δf

différence entre la fréquence de départ et la fréquence d'arrivée d'un balayage ou d'une scrutation

3.17.4 balayage

variation continue de la fréquence dans un intervalle de fréquence donné

3.17.5 vitesse de balayage ou de scrutation

intervalle de fréquence divisé par la durée de balayage ou de scrutation

3.17.6 durée de balayage ou de scrutation

T_s

durée comprise entre la fréquence de départ et la fréquence d'arrivée d'un balayage ou d'une scrutation

3.17.7 durée d'observation

T_o

somme des durées de mesure T_m à une certaine fréquence dans le cas de balayages multiples; si n est le nombre de balayages ou de scrutations, alors $T_o = n \times T_m$

3.17.8 durée totale d'observation

T_{tot}

durée effective pour une vue d'ensemble du spectre (soit en balayage simple soit en balayages multiples); si c est le nombre de canaux dans un balayage, alors $T_{tot} = c \times n \times T_m$

3.18 récepteur de mesure

~~instrument~~ appareil de mesure tel qu'un voltmètre sélectif, un récepteur de mesure pour CEM de perturbations électromagnétiques, un analyseur de spectre ou un appareil de mesure à FFT (Transformée de Fourier rapide), avec ou sans présélection, qui est conforme aux parties respectives de la CISPR 16-1-1

3.19 nombre de balayages par unité de temps (par exemple, par seconde)

n_s

inverse de la somme de la durée de balayage et de la durée du retour, c'est-à-dire $1/(\text{durée de balayage} + \text{durée du retour})$

3.20 site d'essai en espace libre OATS⁷

installation utilisée pour les mesures des champs électromagnétiques, dont l'intention est de simuler un environnement semi-libre sur une gamme de fréquences spécifiée utilisée pour les essais d'émissions rayonnées des produits. Un site OATS type se situe à l'extérieur dans un espace libre, son plan de sol étant conducteur

⁷ OATS = open-area test site.

3.21

norme de produits

norme qui spécifie les exigences auxquelles doit satisfaire un produit ou un groupe de produits, pour assurer son/leur aptitude à l'emploi

NOTE 1 Une norme de produits peut inclure, outre les exigences relatives à l'aptitude à l'emploi, de manière directe ou par référence, les aspects tels que la terminologie, l'échantillonnage, les essais, le conditionnement et l'étiquetage et, parfois, les exigences de traitement.

NOTE 2 Une norme de produits peut être complète ou non, selon qu'elle spécifie tout ou partie des exigences nécessaires. A cet égard, on peut différencier les normes selon leur catégorie, telles que les normes dimensionnelles, les normes de matériaux et les normes de livraison technique.

[ISO/CEI Guide 2, définition 5.4]

3.22

chambre semi-anéchoïque

SAC⁸

enceinte protégée dans laquelle cinq des six surfaces intérieures sont garnies d'un matériau absorbant l'énergie aux fréquences radioélectriques (c'est-à-dire un absorbeur RF) qui absorbe l'énergie électromagnétique dans la gamme de fréquences concernée et dont la surface horizontale inférieure est un plan de sol conducteur destiné à être utilisé avec un équipement d'essai OATS

3.23

configuration d'essai

combinaison permettant d'obtenir la disposition de mesure spécifiée pour le matériel en essai permettant la mesure d'un niveau d'émission

3.24

pondération (par exemple de perturbations impulsives)

conversion (principalement réduction) dépendant de la fréquence de répétition des impulsions (PRF) d'un niveau de tension impulsionnelle détecté de crête en une indication correspondant à l'effet des perturbations sur la réception radio

NOTE 1 Pour le récepteur analogique, la gêne psychophysique des perturbations est une quantité subjective (acoustique ou visuelle) et non un certain nombre d'interprétations erronées d'un texte parlé

NOTE 2 Pour le récepteur numérique, l'effet des perturbations est une quantité objective pouvant être définie par le taux d'erreur sur les bits (BER) critique ou la probabilité d'erreur sur les bits (BEP) pour qu'une correction parfaite des erreurs puisse toujours s'effectuer par un autre paramètre objectif et reproductible

3.24.1

mesure pondérée des perturbations

mesure des perturbations en utilisant un détecteur à pondération

3.24.2

caractéristique de pondération

niveau de tension crête en fonction de la PRF ayant un effet constant sur un système de radiocommunication spécifique, c'est-à-dire que les perturbations sont pondérées par le système de radiocommunication lui-même

3.24.3

détecteur à pondération

détecteur procurant une fonction de pondération approuvée

⁸ SAC = *semi-anechoic room*.

3.24.4

facteur de pondération

valeur de la fonction de pondération par rapport à une PRF de référence ou par rapport à la valeur crête

NOTE Le facteur de pondération est exprimé en dB.

3.24.5

fonction de pondération ou courbe de pondération

relation entre le niveau de la tension crête d'entrée et la PRF donnant une indication de niveau constante sur un récepteur de mesure avec un facteur de pondération, c'est-à-dire, courbe de réponse d'un récepteur de mesure par rapport à des impulsions répétées

3.25

mesurage

processus consistant à obtenir expérimentalement une ou plusieurs valeurs de quantité que l'on peut raisonnablement attribuer à une grandeur

[2.1 de ISO/CEI Guide 99:2007][8]9

3.26

essai

opération technique qui consiste à déterminer une ou plusieurs caractéristiques d'un produit, processus ou service donné, selon un mode opératoire spécifié

NOTE Un essai est destiné à mesurer ou à classer une caractéristique ou une propriété d'une entité en appliquant à celle-ci un ensemble d'exigences et de conditions d'environnement et de fonctionnement.

[CEI 60050-151:2001, 151-16-13] [9]

3.27

fréquence interne la plus haute

fréquence la plus haute générée ou utilisée avec le matériel en essai (EUT) ou fréquence la plus haute à laquelle l'EUT fonctionne ou s'accorde

3.28

module

partie d'un matériel en essai (EUT) remplissant une fonction et pouvant contenir des sources de fréquence radio

3.29 Abréviations¹⁰

Les abréviations suivantes, ne figurant pas déjà du 3.1 au 3.28, sont utilisées dans la présente norme.

AM	(<i>Amplitude modulation</i>) Modulation d'amplitude
DPA	Distribution de probabilité d'amplitude
AV	Moyenne
BB	(<i>Broadband</i>) Large bande
CW	(<i>Continuous wave</i>) Émission à ondes entretenues
FFT	(<i>Fast-Fourier transform</i>) Transformée de Fourier rapide
FM	(<i>Frequency modulation</i>) Modulation de fréquence

⁹ Les chiffres entre crochets réfèrent à la Bibliographie.

¹⁰ Lors de la prochaine maintenance, lorsqu'une nouvelle édition sera publiée, les termes et définitions figureront dans un nouveau paragraphe 3.1 et seront renumérotés, et les abréviations seront déplacées dans un nouveau paragraphe 3.2.

FI	Fréquence intermédiaire
ISM	Industriel, scientifique ou médical
LPDA	(<i>Log-periodic dipole array</i>) Réseau de doublets log-périodiques
NB	(<i>Narrowband</i>) Bande étroite
NSA	(<i>Normalized site attenuation</i>) Affaiblissement normalisé de l'emplacement
PRF	(<i>Pulse repetition frequency</i>) Fréquence de répétition des impulsions
RBW	(<i>Resolution bandwidth</i>) Largeur de bande de résolution
RF	Radiofréquence
RGP	(<i>Reference ground plane</i>) Plan de masse de référence
QP	(<i>Quasi-peak</i>) Quasi-crête
TEM	(<i>Transverse electromagnetic</i>) Électromagnétique transverse
UFA	(<i>Uniform field area</i>) Zone de champ uniforme
VBW	(<i>Video bandwidth</i>) Largeur de bande vidéo

4 Types de perturbation à mesurer

4.1 Généralités

Le présent article décrit la classification des différents types de perturbations et les détecteurs adaptés à leur mesure.

4.2 Types de perturbations

Pour des raisons physiques et psychophysiques¹¹ dépendant de la distribution spectrale, de la largeur de bande du récepteur de mesure, de la durée, du rythme d'apparition et du degré de nuisance lors de l'estimation et de la mesure des perturbations radioélectriques, on effectue une distinction entre les types de perturbations suivants:

- a) *perturbations continues à bande étroite*, c'est-à-dire sur des fréquences discrètes, comme par exemple les composantes fondamentales et les harmoniques produites intentionnellement pour générer l'énergie RF dans les matériels ISM (Industriels, scientifiques et médicaux), constituant un spectre de fréquences composé uniquement de raies spectrales individuelles dont la séparation est supérieure à la largeur de bande du récepteur de mesure de manière à ce qu'une seule raie s'inscrive dans la largeur de bande au cours de la mesure, par opposition à b);

¹¹ Psychophysique signifie relation psychologique entre un stimulus physique et une réponse sensorielle.

- b) *perturbations continues à large bande*, normalement produites non intentionnellement par les impulsions répétées, par exemple de moteurs à collecteur, et présentant une fréquence de répétition inférieure à la largeur de bande du récepteur de mesure de manière que deux raies spectrales ou plus s'inscrivent dans la largeur de bande au cours de la mesure; et
- c) *perturbations discontinues à large bande* produites également non intentionnellement par des commutations mécaniques ou électroniques, comme par exemple les thermostats ou programmeurs avec un taux de répétition inférieur à 1 Hz (taux de claquement inférieur à 30/min).

Les spectres de fréquences de b) et c) se caractérisent par un spectre continu, dans le cas d'impulsions individuelles (uniques), et par un spectre discontinu, dans le cas d'impulsions répétées, les deux spectres étant caractérisés par une gamme de fréquences plus large que celle du récepteur de mesure spécifiée dans la CISPR 16-1-1.

4.3 Fonctions de détection

En fonction des types de perturbation, on peut effectuer les mesures au moyen d'un récepteur de mesure équipé:

- a) d'un détecteur de valeur moyenne utilisé généralement pour la mesure des perturbations à bande étroite et des signaux, et plus particulièrement pour différencier les perturbations à bande étroite des perturbations à large bande;
- b) d'un détecteur de quasi-crête utilisé pour la mesure pondérée des perturbations à large bande permettant l'évaluation des nuisances audibles pour un auditeur radiophonique, mais également des perturbations à bande étroite;
- c) d'un détecteur quadratique moyen utilisé pour la mesure pondérée des perturbations à large bande permettant l'évaluation de l'effet des perturbations impulsives sur les services de radiocommunication numérique mais également des perturbations à bande étroite;
- d) d'un détecteur de crête susceptible d'être utilisé pour la mesure des perturbations soit à large bande, soit à bande étroite.

Les récepteurs de mesure comportant ces détecteurs sont spécifiés dans la CISPR 16-1-1.

5 Connexion du matériel de mesure

Pour ce qui concerne la connexion d'un appareil de mesure, de récepteurs de mesure et d'un appareil auxiliaire, par exemple des antennes, le câble de connexion entre le récepteur de mesure et l'appareil auxiliaire doit être blindé et son impédance caractéristique doit être adaptée à l'impédance d'entrée du récepteur de mesure. La sortie du matériel d'appoint doit être terminée par l'impédance prescrite.

6 Exigences et conditions générales de mesure

6.1 Généralités

Les mesures des perturbations radioélectriques doivent être:

- reproductibles, c'est-à-dire indépendantes du site de mesure et de l'environnement, plus particulièrement du bruit ambiant; et
- dénuées d'interactions, c'est-à-dire que la connexion du matériel en essai au matériel de mesure ne doit influencer ni le fonctionnement du matériel en essai ni la précision du matériel de mesure.

Ces exigences sont susceptibles d'être satisfaites si l'on observe les conditions suivantes:

- a) existence d'un rapport signal sur bruit suffisant au niveau de mesure souhaité, par exemple au niveau de la limite de perturbation appropriée;
- b) existence d'installation de mesure, des conditions de raccordement et de fonctionnement du matériel en essai définies;
- c) ~~dans le cas de l'utilisation d'un analyseur de spectre ou d'un récepteur à balayage, ses exigences spécifiques de fonctionnement et d'étalonnage doivent faire l'objet d'une attention toute particulière.~~

6.2 Perturbation non produite par le matériel en essai

6.2.1 Généralités

Le rapport signal sur bruit de mesure, eu égard au bruit ambiant, doit satisfaire aux exigences suivantes. Si le ~~niveau de~~ bruit ~~ambiant parasite~~ dépasse le niveau requis, ~~il~~ cela doit être ~~enregistré~~ **consigné** dans le rapport d'essai.

6.2.2 Essais (d'évaluation) de conformité

Un site d'essai doit permettre de distinguer les émissions du matériel en essai du bruit ambiant. Il convient que le niveau de bruit ambiant soit de préférence de 20 dB inférieur au niveau de mesure souhaité, mais au moins de 6 dB inférieur à ce niveau. Pour la condition de 6 dB, le niveau de perturbation apparent venant du matériel en essai est augmenté d'une valeur pouvant atteindre 3,5 dB. L'aptitude du site pour le niveau ambiant requis peut être déterminée en effectuant une mesure du niveau de bruit ambiant avec le matériel d'essai en place mais hors fonctionnement.

~~Dans le cas d'une mesure de conformité~~ Lors de l'évaluation de la conformité par rapport à une limite, le niveau de bruit ambiant est autorisé à dépasser le niveau de -6 dB recommandé, à condition que les niveaux combinés de bruit ambiant et d'émission de la source ne dépassent pas la limite spécifiée. On considère alors que le matériel en essai satisfait à la limite. ~~D'autres opérations peuvent également être effectuées; par exemple diminuer la largeur de bande pour les signaux à bande étroite et/ou rapprocher l'antenne du matériel en essai~~ Des directives complémentaires concernant la mesure des perturbations en présence d'émissions ambiantes sont données à l'Annexe A.

~~NOTE~~ Si l'amplitude de champ ambiant et l'amplitude du bruit ambiant et du matériel en essai sont mesurées séparément, on peut fournir une estimation de l'amplitude du champ du matériel en essai avec un niveau d'incertitude quantifiable. L'Annexe C de la CISPR 11 fait référence à ce point.

6.3 Mesure d'une perturbation continue

6.3.1 Perturbation continue à bande étroite

Le réglage du récepteur doit être maintenu sur la fréquence discrète examinée et modifié si la fréquence fluctue.

6.3.2 Perturbation continue à large bande

Pour estimer une perturbation continue à large bande dont le niveau n'est pas stable, la valeur maximale reproductible de la mesure doit être déterminée. Voir 6.5.1 pour plus de détails.

6.3.3 Utilisation d'analyseurs de spectre et de récepteurs à scrutation

Les analyseurs de spectre et les récepteurs à scrutation sont utiles pour mesurer les perturbations, particulièrement afin de réduire la durée de mesure. Il faut cependant accorder une attention toute particulière à certaines caractéristiques de ces instruments, notamment: la surcharge, la linéarité, la sélectivité, la réponse normale aux impulsions, la vitesse de

scrutation en fréquence, l'interception du signal, la sensibilité, la précision en amplitude et la détection de crête, de valeur moyenne et de quasi-crête. Ces caractéristiques sont examinées à l'Annexe B.

6.4 Configuration et conditions de ~~fonctionnement~~ mesure du matériel en essai

Le matériel en essai doit fonctionner dans les conditions suivantes:

6.4.1 ~~Conditions de charge normales~~ Configuration générale du matériel en essai

~~Les conditions de charge normales doivent être celles définies dans la spécification de produit du fabricant correspondant au matériel en essai; pour les matériels en essai qui ne sont pas couverts, elles doivent correspondre aux instructions du fabricant.~~

6.4.1.1 Généralités

Lorsque ce n'est pas spécifié dans la norme du produit, le matériel en essai doit être configuré comme décrit ci-dessous.

Le matériel en essai doit être installé, disposé et doit fonctionner d'une façon compatible avec ses applications types. Lorsque le fabricant a spécifié ou recommandé une pratique d'installation, cette pratique doit être utilisée si possible dans la configuration d'essai. Cette configuration doit être le type de pratique normale d'installation. Les câbles, charges et dispositifs d'interface doivent être raccordés à au moins un accès d'interface de chaque type du matériel en essai et, lorsque la pratique le permet, chaque câble doit être raccordé à un dispositif caractéristique d'une utilisation réelle.

Lorsqu'il y a plusieurs accès d'interface du même type, il peut être nécessaire d'ajouter au matériel en essai des câbles d'interconnexion supplémentaires, des charges et des dispositifs, en fonction des résultats des essais préliminaires. Le raccordement d'un câble ou d'un conducteur à un seul accès de ce type d'accès peut être suffisant. Le nombre réel de câbles ou de conducteurs supplémentaires peut être limité aux cas où l'ajout d'un autre câble ou conducteur n'influe pas significativement sur le niveau d'émission, c'est-à-dire qu'il varie de moins de 2 dB, à condition que le matériel en essai reste conforme. La justification du choix de la configuration et du chargement des accès doit être incluse dans le rapport d'essai.

Il convient que les câbles d'interconnexion soient du type et de la longueur spécifiés dans les exigences concernant le matériel individuel. Si l'on peut faire varier la longueur, celle-ci doit être choisie de manière à produire un maximum de perturbation.

Si des câbles blindés ou particuliers sont utilisés pendant les essais pour obtenir la conformité, une note doit alors être incluse dans le manuel d'instructions, informant de la nécessité d'utiliser de tels câbles.

Les longueurs de câbles en excès doivent être disposées en faisceau, approximativement au milieu du câble, la longueur des faisceaux allant de 30 cm à 40 cm. S'il s'avère impossible d'y parvenir en raison de l'encombrement ou de la rigidité des câbles, la disposition du câble en excès doit être notée précisément dans le rapport d'essai.

Les résultats d'une évaluation de matériels en essai comportant un module de chaque type peuvent être appliqués à des configurations comportant plusieurs de ces modules. Ceci est admis car il s'est avéré que des perturbations provenant de modules identiques ne sont généralement pas additives dans la pratique. Toutefois, le critère de 2 dB défini dans le présent article doit être appliqué.

Tout ensemble de résultats doit être accompagné d'une description complète du câblage et de l'orientation du matériel de façon à pouvoir reproduire les résultats. Si des conditions d'utilisation spécifiques sont requises pour satisfaire aux limites, ces conditions doivent être spécifiées et documentées, par exemple, la longueur de câble, le type, le blindage et la mise

à la masse des câbles. Ces conditions doivent être incluses dans les instructions destinées à l'utilisateur.

Un matériel contenant plusieurs modules (tiroir, carte enfichable, plaque, etc.) doit être soumis à essai avec un mélange et un nombre représentatifs de ce qui est utilisé dans une installation type. Le nombre réel de plaques ou de cartes enfichables du même type peut être limité aux cas où l'ajout d'une autre plaque ou carte enfichable n'influe significativement sur le niveau d'émission, c'est-à-dire qu'il varie de moins de 2 dB, à condition que le matériel en essai reste conforme. La justification utilisée pour choisir le nombre et le type de modules doit être mentionnée dans le rapport d'essai.

Un système constitué d'un certain nombre d'unités séparées doit être configuré de manière à former une configuration représentative minimale. Le nombre et le mélange d'unités incluses dans la configuration d'essai doivent être représentatifs de ce qui est utilisé dans une installation type. La justification utilisée pour choisir les unités doit être mentionnée dans le rapport d'essai.

Au minimum un module de chaque type doit être fonctionnel dans chaque matériel évalué d'un matériel en essai. Pour un matériel en essai faisant partie d'un système, au minimum un matériel de chaque type pouvant être inclus dans la configuration possible du système doit être inclus dans le matériel en essai.

La position du matériel en essai par rapport au plan de masse de référence doit être équivalente à ce qui existe dans la pratique. En conséquence, le matériel posé au sol est placé sur un plan de masse de référence, mais isolé de celui-ci, et le matériel posé sur une table est placé sur une table non conductrice.

Le matériel conçu pour fonctionner monté sur un mur ou monté au plafond doit être soumis à essai comme le matériel en essai posé sur une table. L'orientation du matériel doit être cohérente avec la pratique d'installation normale.

Les combinaisons de types de matériels identifiés ci-dessus doivent également être agencées d'une manière cohérente avec une pratique d'installation normale. Le matériel conçu à la fois pour fonctionner posé sur une table et posé au sol doit être soumis à essai comme un matériel posé sur une table, sauf si l'installation habituelle est posée au sol, auquel cas cette configuration doit être utilisée.

Les extrémités des câbles de signaux reliés au matériel en essai qui ne sont pas raccordées à une autre unité ou matériel auxiliaire doivent être terminées en utilisant l'impédance de terminaison correcte définie dans la norme du produit.

Les câbles ou autres connexions à du matériel associé situé en dehors de la zone d'essai doivent pendre jusqu'au sol, puis être acheminés jusqu'à l'emplacement où ils quittent le volume d'essai.

Le matériel auxiliaire doit être installé conformément à la pratique d'installation normale. Lorsque ceci signifie que le matériel auxiliaire est situé sur le site d'essai, il doit être configuré en utilisant les mêmes conditions que celles qui sont applicables pour le matériel en essai (par exemple, distance par rapport au plan de masse et isolation par rapport au plan de masse s'il est posé au sol, et configuration du câblage).

6.4.1.2 Configuration posée sur une table

Le matériel destiné à être utilisé posé sur une table doit être placé sur une table non conductrice. Les dimensions nominales de la table sont de 1,5 m sur 1,0 m, mais elles peuvent finalement dépendre des dimensions horizontales du matériel en essai.

Toutes les unités constituant le système en essai (incluant le matériel en essai, les périphériques et les matériels ou dispositifs auxiliaires connectés) doivent être disposées conformément à une utilisation normale. Lorsqu'elle n'est pas définie dans l'utilisation normale, une distance de séparation nominale de 0,1 m entre les unités voisines doit être définie pour la configuration d'essai.

Les câbles intra-unités doivent pendre à l'arrière de la table. Si un câble pend jusqu'à moins de 0,4 m du plan de masse horizontale (ou du sol) la partie en excès doit être repliée au centre du câble en formant un faisceau dont la longueur ne dépasse pas 0,4 m, de façon que le faisceau se trouve au moins à 0,4 m au-dessus du plan de masse de référence.

Les câbles doivent être positionnés comme pour une utilisation normale.

Si la longueur du câble d'entrée de la prise d'alimentation électrique est inférieure à 0,8 m (y compris les alimentations intégrées dans la prise d'alimentation électrique) un câble d'extension doit être utilisé, tel que l'unité d'alimentation extérieure soit placée sur la table. Le câble prolongateur doit avoir des caractéristiques similaires au câble d'alimentation électrique (y compris le nombre de conducteurs et la présence d'une connexion de terre). Le câble prolongateur doit être traité comme une partie du câble d'alimentation électrique.

Dans les configurations ci-dessus, le câble situé entre le matériel en essai et l'alimentation doit être disposé sur la table de la même manière que les autres câbles reliant les composants du matériel en essai.

6.4.1.3 Configuration posée au sol

Le matériel en essai doit être placé sur le plan de masse de référence horizontal, orienté pour une utilisation normale, mais séparé de tout contact métallique avec le plan de masse de référence par une isolation allant jusqu'à 15 cm.

Les câbles doivent être isolés (jusqu'à 15 cm) du plan de masse de référence horizontal. Si le matériel nécessite une connexion de terre dédiée, celle-ci doit alors être prévue et reliée au plan de masse horizontal.

Les câbles intra-unité (entre des unités constituant le matériel en essai ou entre le matériel en essai et un matériel auxiliaire) doivent pendre du plan de masse de référence horizontal, mais rester isolés de celui-ci. Toute partie en excès doit être, soit repliée au centre du câble en un faisceau dont la longueur ne dépasse pas 0,4 m, soit disposé d'une façon en serpent. Si la longueur d'un câble intra-unité n'est pas suffisante pour pendre jusqu'au plan de masse de référence horizontal mais pend à moins de 0,4 m, la longueur en excès doit alors être repliée au centre du câble en un faisceau dont la longueur ne dépasse pas 0,4 m. Le faisceau doit être positionné de façon qu'il soit à 0,4 m au-dessus du plan de masse de référence horizontal ou à la hauteur de l'entrée du câble ou du point de connexion si celui-ci se trouve à moins de 0,4 m du plan de masse de référence horizontal.

Pour un matériel avec une montée verticale de câbles, le nombre de montées doit être celui de la pratique d'installation type. Lorsque la montée est réalisée dans un matériau non conducteur, un espacement minimum d'au moins 0,2 m doit être maintenu entre la partie la plus proche du matériel et le câble vertical le plus proche. Lorsque la structure de la montée est conductrice, l'espacement minimum de 0,2 m doit être celui qui existe entre les parties les plus proches du matériel et la structure de la montée.

6.4.1.4 Combinaisons de configurations de matériel posé sur une table et posé au sol

La partie en excès des câbles intra-unités entre une unité posée sur une table et une unité posée au sol doit être repliée en un faisceau dont la longueur est inférieure ou égale à 0,4 m. Le faisceau doit être positionné de façon qu'il soit à 0,4 m au-dessus du plan de masse de référence horizontal ou à la hauteur de l'entrée du câble ou du point de connexion si celui-ci se trouve à moins de 0,4 m du plan de masse de référence horizontal.

6.4.2 Fonctionnement du matériel en essai

Les conditions de fonctionnement du matériel en essai doivent être déterminées par le fabricant conformément à l'utilisation type du matériel en essai vis-à-vis du niveau d'émission le plus élevé attendu. Le mode de fonctionnement déterminé et la justification du choix des conditions de fonctionnement doivent être mentionnés dans le rapport d'essai.

Le matériel en essai doit être utilisé avec la plage de tensions de fonctionnement assignées (nominales) et les conditions de charge type (mécanique ou électrique) pour lesquelles il est conçu. Il convient d'utiliser des charges réelles chaque fois que possible. Si l'on utilise un simulateur, celui-ci doit représenter la charge réelle vis-à-vis de sa fréquence radio et de ses caractéristiques fonctionnelles.

Il convient que les programmes d'essai ou les autres moyens de vérification du matériel s'assurent que les diverses parties d'un système sont vérifiées d'une manière permettant la détection de toutes les perturbations du système.

6.4.26.4.3 Durée de fonctionnement du matériel en essai

La durée de fonctionnement, dans le cas des matériels en essai avec une durée de fonctionnement assignée donnée, doit être conforme au marquage; dans tous les autres cas, ~~la durée n'est pas limitée~~ le matériel en essai doit être en fonctionnement continu au cours de l'essai.

6.4.36.4.4 Durée de fonctionnement préalable du matériel en essai

Aucune durée de fonctionnement préalable particulière n'est spécifiée mais, avant d'effectuer les mesures, le matériel en essai doit avoir fonctionné pendant une durée suffisante pour que ses modes et conditions de fonctionnement soient représentatifs de ceux qui se présentent au cours de la vie normale du matériel. Pour certains matériels en essai, certaines conditions d'essai spéciales peuvent être prescrites dans les ~~publications~~ normes de produit applicables.

6.4.46.4.5 Alimentation du matériel en essai

Le matériel en essai doit être alimenté à sa tension assignée. Si le niveau de perturbation varie considérablement avec la tension d'alimentation, les mesures doivent être répétées pour des tensions d'alimentation sur la plage comprise entre 0,9 et 1,1 fois la tension assignée. Les matériels en essai prévus pour plusieurs tensions assignées doivent être soumis aux essais à la tension assignée qui provoque la perturbation maximale.

6.4.56.4.6 Mode de fonctionnement du matériel en essai

Le matériel en essai doit fonctionner dans les conditions pratiques qui provoquent la perturbation maximale à la fréquence de mesure.

6.4.7 Fonctionnement d'un matériel à fonctions multiples

Un matériel à fonctions multiples, qui est soumis simultanément à différents articles d'une norme de produit et/ou de normes différentes, doit être soumis à essai, chaque fonction étant mise en fonctionnement seule, si cela peut être obtenu sans modification interne du matériel. Le matériel ainsi soumis à essai doit être considéré comme satisfaisant aux exigences de tous les articles et/ou normes lorsque chacune de ses fonctions aura satisfait aux exigences de l'article et/ou de la norme applicable(s).

Pour un matériel dont l'essai de chaque fonction séparée n'est pas réalisable, ou lorsque l'essai séparé d'une fonction particulière rendrait l'équipement inapte à remplir sa fonction primaire, ou lorsque le fonctionnement simultané de plusieurs fonctions produirait une économie du temps de mesure, le matériel doit être considéré comme satisfaisant s'il répond aux exigences des articles et/ou normes pertinentes, lorsque les fonctions indispensables sont mises en fonctionnement.

6.4.8 Détermination de la (des) configuration(s) provoquant des valeurs d'émission maximales

Un essai initial doit identifier la fréquence ayant la plus forte perturbation par rapport à la limite. Cette identification doit être effectuée pendant le fonctionnement du matériel en essai dans les modes de fonctionnement types et avec les positions des câbles dans une configuration d'essai représentative d'une pratique d'installation type.

La fréquence de plus forte perturbation par rapport à la limite doit être recherchée en étudiant les perturbations à plusieurs fréquences significatives. Ceci permet d'assurer que la fréquence probable de perturbation maximale a été trouvée et que le câble associé, la configuration et le mode de fonctionnement du matériel en essai ont été identifiés.

Pour l'essai initial, il convient de configurer le matériel en essai conformément aux normes du produit, comme approprié.

6.4.9 Enregistrement des mesures

Parmi les perturbations ci-dessus ($L - 20$ dB), où L est le niveau limite en unités logarithmiques, les niveaux de perturbation et les fréquences au minimum des six perturbations les plus fortes doivent être enregistrés.

Pour les perturbations rayonnées, la polarisation de l'antenne et la hauteur pour chaque perturbation consignée doivent être enregistrées.

6.5 Interprétation des résultats de mesure

6.5.1 Perturbations continues

- a) Si le niveau de perturbations n'est pas stable, la lecture sur le récepteur de mesure est observée pendant au moins 15 s pour chaque mesure; les indications les plus élevées doivent être enregistrées, à l'exception de tout claquement isolé qui doit être ignoré (voir 4.2 de la CISPR 14-1).
- b) Si le niveau général de perturbations n'est pas stable mais présente une augmentation ou une diminution continue supérieure à 2 dB pendant une période de 15 s, alors les niveaux de tension perturbatrice doivent être observés pendant une période plus longue et doivent être interprétés en fonction des conditions normales d'utilisation du matériel en essai, comme suit:
 - 1) si le matériel en essai est susceptible d'être allumé ou éteint fréquemment ou si son sens de rotation peut être inversé, il convient alors, pour chaque fréquence de mesure, d'allumer ou d'inverser le sens de rotation du matériel en essai juste avant chaque mesure, puis de l'éteindre juste après. Le niveau maximum obtenu durant la première minute, pour chaque fréquence de mesure, doit être enregistré;
 - 2) si le matériel en essai est habituellement utilisé pendant de plus longues durées, il convient alors de le laisser allumé pendant toute la durée de l'essai. Le niveau de perturbations doit être enregistré pour chaque fréquence, mais uniquement après avoir obtenu une lecture stable (sous réserve de la satisfaction du point a)).
- c) Si la nature des perturbations du matériel en essai passe d'un caractère stable à un caractère aléatoire au cours d'un essai, le matériel en essai doit alors être soumis à l'essai conformément au point b).
- d) Les mesures sont effectuées sur le spectre complet et enregistrées au moins à la fréquence qui offre l'indication la plus grande, comme requis dans la publication CISPR applicable.

6.5.2 Perturbations discontinues

Il n'existe actuellement aucune exigence pour la mesure des perturbations discontinues rayonnées.

6.5.3 Mesure de la durée d'une perturbation

La durée d'une perturbation doit être connue pour pouvoir la mesurer correctement et pour déterminer si elle est discontinue. La durée d'une perturbation peut être mesurée selon l'une des manières suivantes:

- en connectant un oscilloscope à la sortie IF (fréquence intermédiaire) d'un récepteur de mesure pour pouvoir surveiller la perturbation dans le domaine temporel;
- en syntonisant un récepteur de perturbations électromagnétiques ou un analyseur de spectre sur la fréquence de la perturbation sans balayage en fréquence (c'est-à-dire, en mode «intervalle nul») pour pouvoir suivre la perturbation dans le domaine temporel; ou
- en utilisant la sortie du domaine temporel d'un récepteur de mesure à FFT

On peut trouver en 8.3 des indications sur la détermination de la durée de mesure appropriée.

6.6 Temps de mesure et vitesses de scrutation pour les perturbations continues

6.6.1 Généralités

Pour les mesures manuelles et pour les mesures automatiques ou semi-automatiques, les durées de mesure et les vitesses de scrutation des récepteurs de mesure et des récepteurs à scrutation doivent être réglées afin de mesurer l'émission maximale. Plus particulièrement, lorsqu'un détecteur de crête est utilisé pour une pré-scrutation, les durées de mesure et les vitesses de scrutation doivent prendre en compte le rythme de l'émission à mesurer. L'Article 8 fournit des informations plus détaillées sur l'exécution des mesures automatiques.

6.6.2 Durées minimales de mesure

~~L'Article B.7 donne un tableau des durées de scrutation minimales ou des vitesses de balayage les plus élevées réalisables dans la pratique. Les durées (de maintien) de mesure minimales sont données dans le Tableau 7. Les durées de balayage minimales des mesures pour chaque bande CISPR dans son intégralité ont été déduites à partir du Tableau 7 et elles figurent dans le Tableau 1. Ces durées (de maintien) de mesure minimales pour les récepteurs à balayage et les instruments de mesure à FFT du Tableau 7 et les durées de balayage pour les analyseurs de spectre du Tableau 1 s'appliquent à des signaux en ondes entretenues (CW).~~

En outre, le rapport d'essai doit comprendre la valeur de l'incertitude de l'instrument de mesure correspondant au montage d'essai, calculée selon les exigences de la CISPR 16-4-2.

Tableau 7 – Durées minimales de mesure pour les quatre bandes du CISPR

Bande de fréquences		Durées minimales de mesure T_m
A	9 kHz à 150 kHz	10,00 ms
B	0,15 MHz à 30 MHz	0,50 ms
C et D	30 MHz à 1 000 MHz	0,06 ms
E	1 GHz à 18 GHz	0,01 ms

Tableau 1 – Durées minimales de scrutation pour les trois bandes CISPR avec détecteurs de crête et de quasi-crête

Bande de fréquence		Durée de scrutation T_s pour une détection de crête	Durée de scrutation T_s pour une détection de quasi-crête
A	9 kHz à 150 kHz	14,1 s	2 820 s = 47 min
B	0,15 MHz à 30 MHz	2,985 s	5 970 s = 99,5 min = 1 h 39 min
C et D	30 MHz à 1 000 MHz	0,97 s	19 400 s = 323,3 min = 5 h 23 min

~~Les durées de scrutation du Tableau 1 s'appliquent pour la mesure des signaux en onde entretenue.~~ En fonction du type de perturbation, on peut devoir augmenter la durée de scrutation, même pour des mesures de quasi-crête. Dans des cas extrêmes, la durée de mesure T_m à une certaine fréquence peut devoir être augmentée à 15 s, si le niveau de l'émission observée n'est pas stable (voir 6.5.1). Toutefois les claquements isolés sont exclus.

Les durées de mesure et les vitesses de scrutation utilisables avec un détecteur de valeur moyenne sont données à l'Annexe C.

La plupart des normes de produits font appel à la détection de quasi-crête pour les mesures de conformité, ce qui peut prendre beaucoup de temps si aucune procédure de réduction de la durée de mesure n'est appliquée (voir Article 8). Avant qu'une procédure de réduction de la durée de mesure ne soit appliquée, l'émission doit être détectée par une pré-scrutation. Afin de s'assurer que, par exemple, des signaux intermittents ne sont pas oubliés pendant une scrutation automatique, les considérations de 6.6.3 à 6.6.5 doivent être prises en compte.

6.6.3 Vitesses de scrutation des récepteurs à scrutation et des analyseurs de spectre

Il est nécessaire qu'une des deux conditions suivantes soit remplie pour s'assurer que des signaux ne sont pas oubliés pendant des scrutations automatiques sur les intervalles de fréquences:

- pour un balayage unique: la durée de mesure pour chaque fréquence doit être supérieure aux intervalles entre impulsions pour les signaux intermittents;
- pour des balayages multiples avec maintien du maximum: il convient que la durée d'observation pour chaque fréquence soit suffisante pour intercepter des signaux intermittents.

La vitesse de scrutation en fréquence est limitée par la largeur de bande de résolution de l'instrument et le réglage de la largeur de bande vidéo. Si la vitesse de scrutation choisie est trop rapide pour un état donné de l'instrument, des résultats de mesure erronés seront obtenus. En conséquence, il est nécessaire de choisir une durée de balayage suffisamment longue pour l'intervalle de fréquence considéré. Les signaux intermittents peuvent être

interceptés soit par un simple balayage avec un temps d'observation suffisamment long à chaque fréquence, soit par des balayages multiples avec maintien du maximum. Généralement pour une vue d'ensemble d'émissions inconnues, la seconde solution sera particulièrement efficace: tant que l'affichage du spectre se modifie, il peut exister encore des signaux intermittents à découvrir. La durée d'observation doit être choisie en fonction de la périodicité avec laquelle les signaux perturbateurs apparaissent. Dans certains cas, une modification de la vitesse de balayage peut s'avérer nécessaire pour éviter des effets de synchronisation.

Lorsque l'on détermine la durée de balayage minimale pour les mesures avec un analyseur de spectre ou un récepteur pour CEM à scrutation, sur la base d'un réglage donné de l'instrument et en utilisant une détection de crête, deux cas différents doivent être distingués. Si la largeur de bande vidéo choisie est **plus large** que la largeur de bande de résolution, l'expression suivante peut être utilisée pour calculer la durée minimale de balayage:

$$T_{s \min} = k \times \frac{\Delta f}{B_{\text{res}}^2} \quad (1)$$

où

$T_{s \min}$ est la durée minimale de balayage,
 Δf est l'intervalle de fréquence,
 B_{res} est la largeur de bande de résolution, et
 k est la constante de proportionnalité, relative à la forme du filtre de résolution; cette constante a une valeur estimée entre 2 et 3 pour des filtres à accord synchrone, pratiquement gaussiens. Pour des filtres pratiquement rectangulaires, à accord décalé, k a une valeur comprise entre 10 et 15.

Si la largeur de bande vidéo choisie est inférieure ou égale à la largeur de bande de résolution, l'expression suivante peut être utilisée pour calculer la durée minimale de balayage:

$$T_{s \min} = k \times \frac{\Delta f}{B_{\text{res}} B_{\text{video}}} \quad (2)$$

où B_{video} est la largeur de bande vidéo.

La plupart des analyseurs de spectre et des récepteurs pour CEM à scrutation règlent automatiquement la durée de balayage en fonction de l'intervalle de fréquence choisi et des réglages de largeur de bande. La durée de balayage est réglée pour maintenir un affichage étalonné. La sélection automatique de la durée de balayage peut être annulée si des temps d'observation plus longs sont nécessaires, par exemple pour intercepter des signaux à variation lente.

De plus, pour les balayages répétitifs, le nombre de balayages par seconde est déterminé par la durée de balayage $T_{s \min}$ et la durée du retour (durée nécessaire pour faire revenir l'oscillateur local et pour enregistrer les résultats de mesure, etc.).

6.6.4 Durées de balayage pour les récepteurs à accord par palier

Les récepteurs pour CEM à accord par palier sont accordés successivement sur des fréquences ponctuelles en utilisant des largeurs de pas prédéfinies. Tout en couvrant la gamme de fréquences concernée par des pas de fréquence discrets, une durée minimale de maintien à chaque fréquence est nécessaire pour que l'instrument mesure de façon précise le signal d'entrée.

Pour la mesure réelle, il est nécessaire d'utiliser un pas de fréquence d'environ 50 % de la largeur de bande de résolution utilisée, ou moins (en fonction de la forme du filtre de résolution) pour réduire l'incertitude de mesure due à la largeur du pas pour les signaux à bande étroite. Avec ces hypothèses, la durée de scrutation $T_{s \min}$ pour un récepteur à accord par palier peut être calculée en utilisant l'équation suivante:

$$T_{s \min} = T_{m \min} \times \frac{\Delta f}{0,5 B_{\text{res}}} \quad (3)$$

où $T_{m \min}$ est la durée minimale de mesure (de maintien) à chaque fréquence.

En plus de la durée de mesure, il faut prendre en compte le temps nécessaire au synthétiseur pour passer à la fréquence suivante et pour que le logiciel enregistre le résultat de mesure, ce qui est réalisé automatiquement dans la plupart des récepteurs de telle sorte que la durée de mesure choisie est la durée réelle pour obtenir le résultat de mesure. De plus, le détecteur choisi, par exemple crête ou quasi-crête, détermine également cette durée.

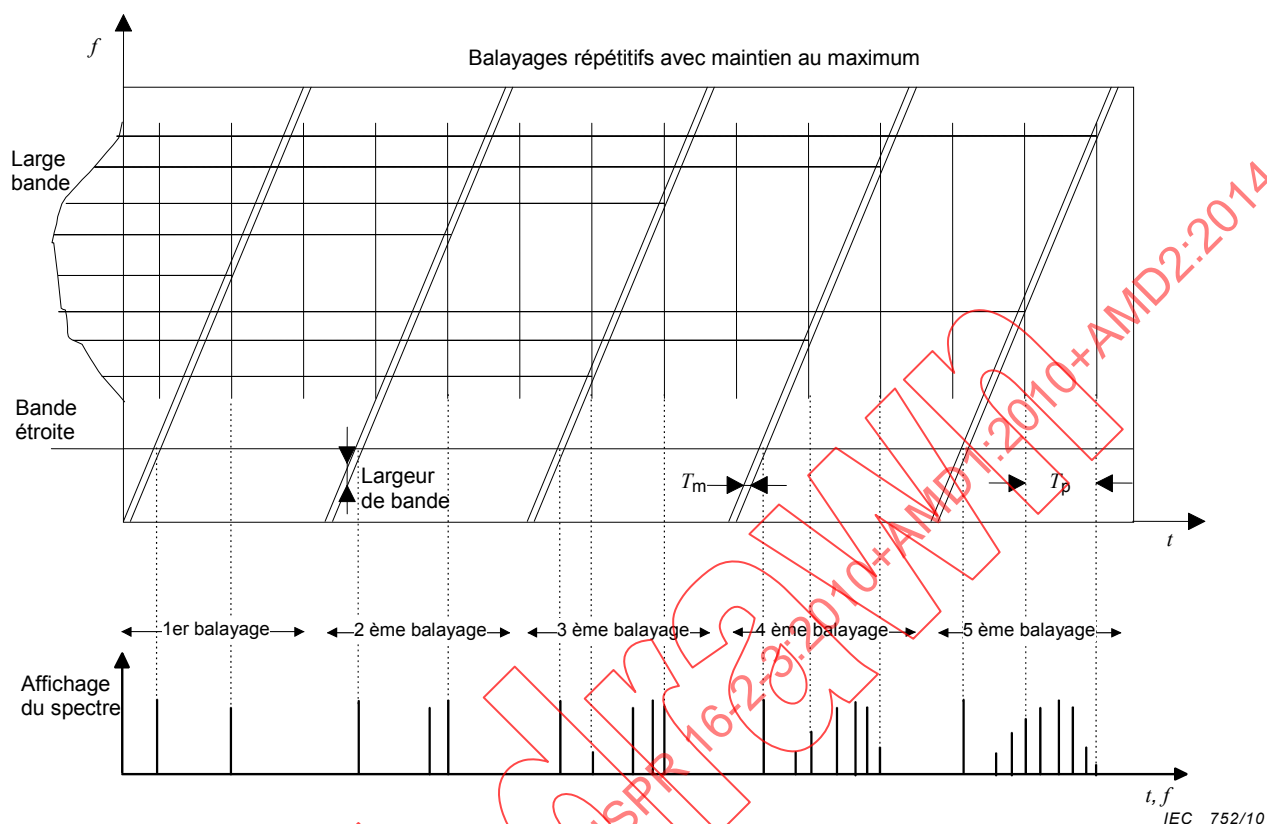
Pour des émissions purement à large bande, le pas de fréquence peut être augmenté. Dans ce cas, l'objectif consiste à déterminer uniquement les valeurs maximales du spectre d'émission.

6.6.5 Stratégies pour l'obtention d'une vue d'ensemble du spectre en utilisant le détecteur de crête

Pour chaque mesure par pré-balayage, la probabilité d'intercepter toutes les composantes spectrales critiques du spectre du matériel en essai doit être de 100 % ou aussi proche que possible de 100 %. En fonction du type de récepteur de mesure et des caractéristiques de la perturbation, qui peut contenir des éléments à bande étroite et à large bande, deux approches générales sont proposées:

- scrutation par pas: la durée de mesure (de maintien) doit être assez longue pour chaque fréquence pour mesurer la crête du signal, par exemple, pour un signal impulsif, il convient que la durée de mesure (de maintien) soit supérieure à l'inverse de la fréquence de répétition du signal.
- scrutation continue: la durée de mesure doit être supérieure aux intervalles entre les signaux intermittents (balayage unique) et il convient de porter au niveau maximum le nombre de scrutations en fréquence pendant la durée d'observation pour augmenter la probabilité d'interception du signal.

Les Figures 1, 2 et 3 montrent des exemples de la relation entre différents spectres d'émission variant dans le temps et les affichages correspondants sur le récepteur de mesure. Dans chaque cas, la partie supérieure de la figure montre la position de la largeur de bande du récepteur selon qu'il balaye le spectre en continu ou par pas.

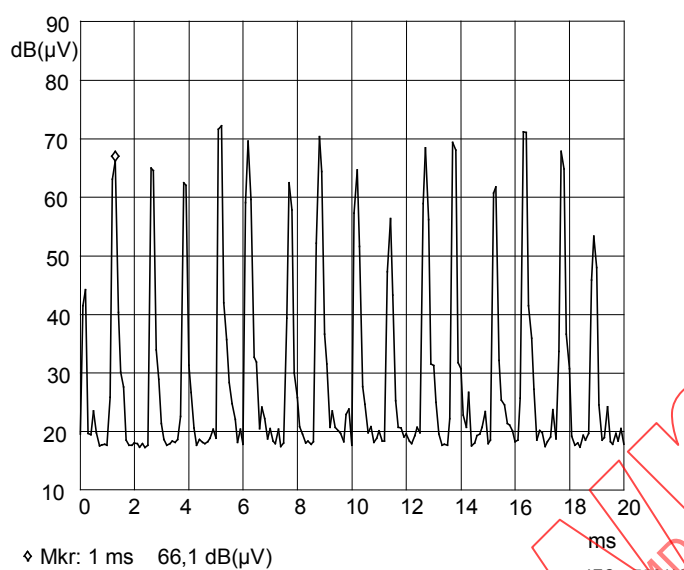


T_o est l'intervalle de répétition de l'impulsion d'un signal en impulsion. Une impulsion se produit à chaque ligne verticale en fonction de l'échelle de temps de l'affichage (partie supérieure de la figure).

Figure 1 – Mesure d'une combinaison d'un signal en onde entretenue à bande étroite et d'un signal en impulsion en utilisant des balayages multiples avec maintien du maximum

Si le type d'émission est inconnu, des balayages multiples avec une durée de balayage aussi courte que possible et une détection de crête permettent de déterminer l'enveloppe du spectre. Un balayage unique court est suffisant pour mesurer le contenu d'un signal à bande étroite permanent dans le spectre d'un matériel en essai. Pour les signaux permanents à large bande et les signaux intermittents à bande étroite, des balayages multiples à différentes vitesses de balayage en utilisant la fonction « maintien du maximum » peuvent être nécessaires pour déterminer l'enveloppe du spectre. Pour des signaux en impulsion à faible répétition, il est nécessaire d'effectuer de nombreux balayages pour remplir l'enveloppe du spectre de la composante à large bande.

La réduction de la durée de mesure demande une analyse temporelle des signaux à mesurer. Ceci peut être effectué soit avec un récepteur de mesure qui fournit un affichage graphique du signal, utilisé en mode intervalle nul ou en utilisant un oscilloscope branché à la sortie FI ou vidéo du récepteur comme le montre l'exemple à la Figure 2.

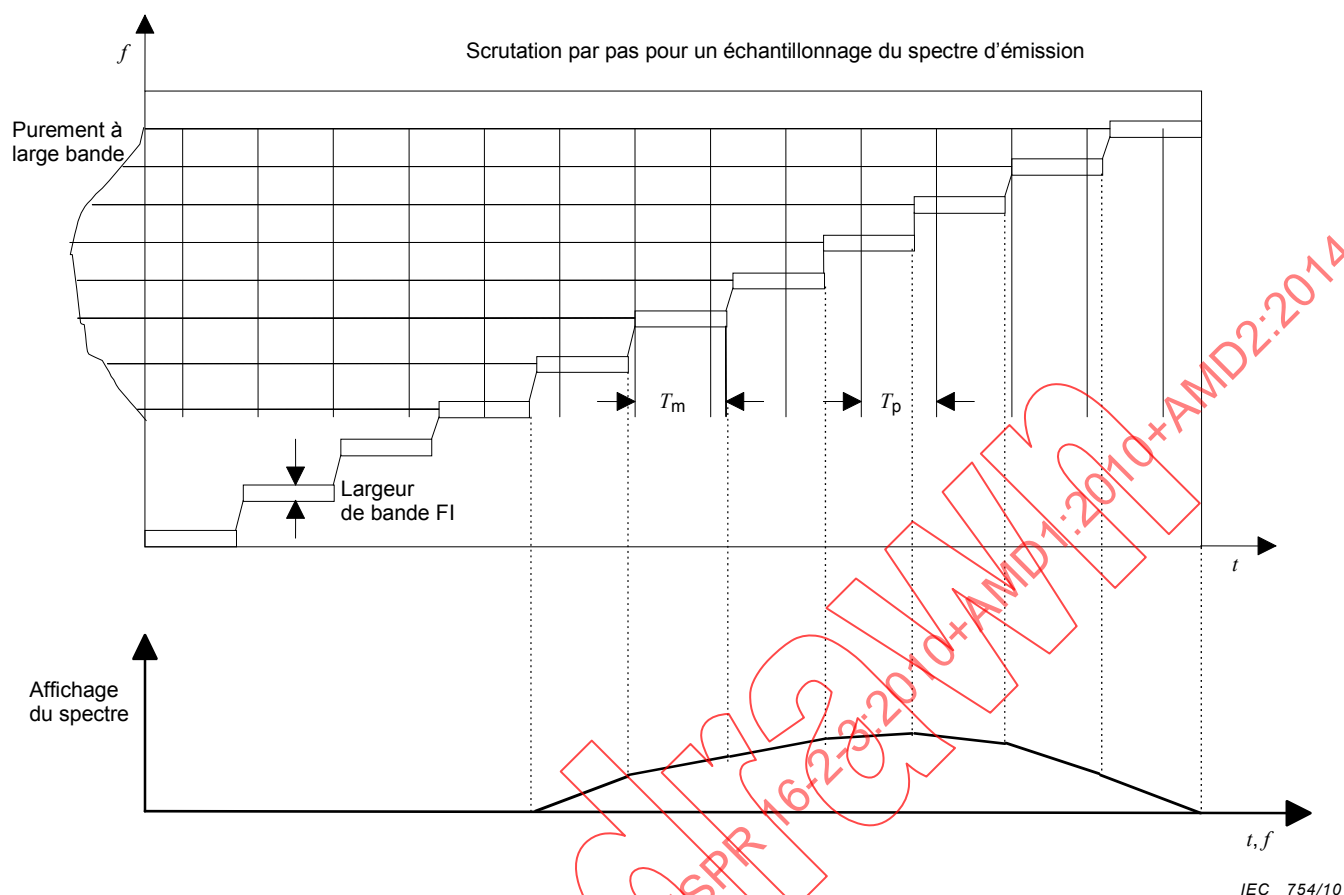


NOTE Perturbation d'un moteur à collecteur à courant continu; compte tenu du nombre de segments du collecteur, la fréquence de répétition des impulsions est élevée (environ 800 Hz) et l'amplitude des impulsions varie fortement. En conséquence, pour cet exemple, la durée de mesure (de maintien) recommandée avec un détecteur de crête est supérieure à 10 ms.

Figure 2 – Exemple d'analyse temporelle

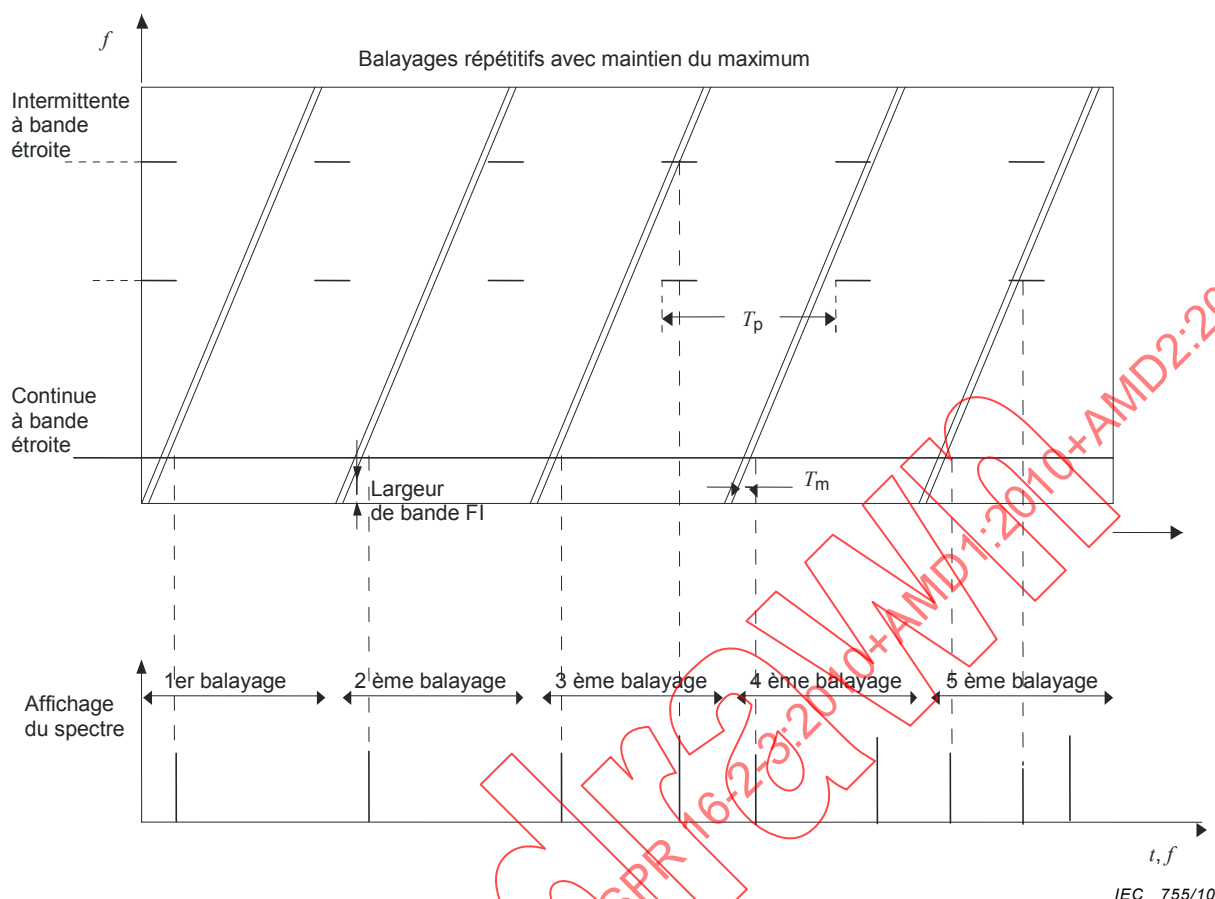
A partir d'une telle analyse temporelle, les durées des impulsions et leurs fréquences de répétition peuvent être déterminées, et les vitesses de balayage ou les durées de maintien peuvent être sélectionnées en conséquence, dans les conditions suivantes:

- pour les perturbations **continues non modulées à bande étroite**, la durée de scrutation la plus courte possible pour les réglages choisis de l'instrument peut être utilisée;
- pour les perturbations **purement continues à large bande**, par exemple dues à des moteurs à allumage, des appareils de soudage à l'arc et des moteurs à collecteur, une scrutation par pas (avec une détection de crête ou même de quasi-crête) peut être utilisée pour un échantillonnage du spectre d'émission. Dans ce cas, la connaissance du type de perturbation permet de dessiner une courbe en lignes brisées représentant l'enveloppe du spectre (voir Figure 3). La largeur du pas doit être choisie de sorte qu'aucune variation significative de l'enveloppe du spectre ne soit oubliée. Une mesure par balayage unique, si elle est effectuée suffisamment lentement, génère également l'enveloppe du spectre;
- pour les perturbations **intermittentes à bande étroite** de fréquences inconnues, on peut utiliser soit des balayages courts et rapides avec la fonction « maintien du maximum » (voir Figure 4) soit un balayage lent. Une analyse temporelle peut être nécessaire avant la mesure réelle pour s'assurer d'une interception correcte du signal;
- les perturbations **intermittentes à large bande** doivent être mesurées avec les procédures d'analyse des perturbations discontinues, comme décrites dans la CISPR 16-1-1.



NOTE La durée de mesure (de maintien) T_m doit être supérieure à l'intervalle de répétition des impulsions T_p , qui est l'inverse de la fréquence de répétition des impulsions.

Figure 3 – Spectre à large bande mesuré avec un récepteur à accord par palier



IEC 755/10

NOTE 1 Il peut être nécessaire d'augmenter le nombre de balayages nécessaires ou la durée de balayage, en fonction de la durée des impulsions ou de leur intervalle de répétition.

NOTE 2 Dans cet exemple, cinq balayages sont nécessaires pour intercepter toutes les composantes spectrales.

Figure 4 – Perturbations intermittentes à bande étroite mesurées en utilisant des balayages courts et rapides répétitifs avec la fonction « maintien du maximum » pour obtenir une vue d'ensemble du spectre d'émission

6.6.6 Considérations temporelles concernant l'utilisation d'appareils de mesure à FFT

Les appareils de mesure à FFT peuvent associer le calcul en parallèle à N fréquences et un balayage par pas. Dans ce but, la plage de fréquences concernée est subdivisée en un certain nombre de segments N_{seg} qui sont balayés en séquence. Le mode opératoire est représenté sur la Figure 20 pour trois segments. La durée totale de balayage pour la fréquence concernée T_{scan} est calculée de la manière suivante:

$$T_{\text{balayage}} = T_m N_{\text{seg}} \quad (18)$$

où

T_m est la durée de mesure pour chaque segment, et

N_{seg} est le nombre de segments.

Les appareils de mesure à FFT peuvent également fournir des méthodes pour améliorer la résolution en fréquence sur une plage de fréquences donnée. Un appareil de mesure à FFT a généralement un pas de fréquence fixe $f_{\text{pas,FFT}}$ qui est déterminé par le nombre de fréquences de la FFT. On obtient une résolution de fréquence accrue en effectuant des

calculs répétés sur une plage de fréquences donnée. Pour chaque calcul répété, la fréquence la plus basse est incrémentée d'un pas de fréquence $f_{\text{pas final}}$.

Ainsi, le premier calcul sur la plage de fréquences données prend en compte les fréquences suivantes:

$$\begin{aligned} &f_{\text{min}}, \\ &f_{\text{min}} + f_{\text{pas FFT}}, \\ &f_{\text{min}} + 2f_{\text{pas FFT}}, \\ &f_{\text{min}} + 3f_{\text{pas FFT}} \dots \end{aligned}$$

Le deuxième calcul sur la plage de fréquences données prend en compte les fréquences suivantes:

$$\begin{aligned} &f_{\text{min}} + f_{\text{pas final}}, \\ &f_{\text{min}} + f_{\text{pas final}} + f_{\text{pas FFT}}, \\ &f_{\text{min}} + f_{\text{pas final}} + 2f_{\text{pas FFT}}, \\ &f_{\text{min}} + f_{\text{pas final}} + 3f_{\text{pas FFT}} \dots \end{aligned}$$

Ce mode opératoire, appliqué à un rapport de pas de 3, est illustré à la Figure 21.

La durée de balayage T_{balayage} est calculée de la manière suivante:

$$T_{\text{balayage}} = T_m \frac{f_{\text{pas FFT}}}{f_{\text{pas final}}} \quad (19)$$

où

$$\begin{aligned} T_m &\text{ est la durée de mesure, et} \\ \frac{f_{\text{pas FFT}}}{f_{\text{pas final}}} &\text{ est le rapport de pas.} \end{aligned}$$

Pour un système associant les deux méthodes, la durée de balayage T_{scan} est calculée de la manière suivante:

$$T_{\text{balayage}} = T_m N_{\text{seg}} \frac{f_{\text{pas FFT}}}{f_{\text{pas final}}} \quad (20)$$

NOTE 1 Les appareils de mesure à FFT peuvent combiner les deux méthodes, le balayage par pas ainsi qu'une méthode d'amélioration de la résolution en fréquence.

NOTE 2 Des informations contextuelles supplémentaires sur la définition du récepteur de mesure à FFT figurent dans la CISPR/TR 16-3 [2].

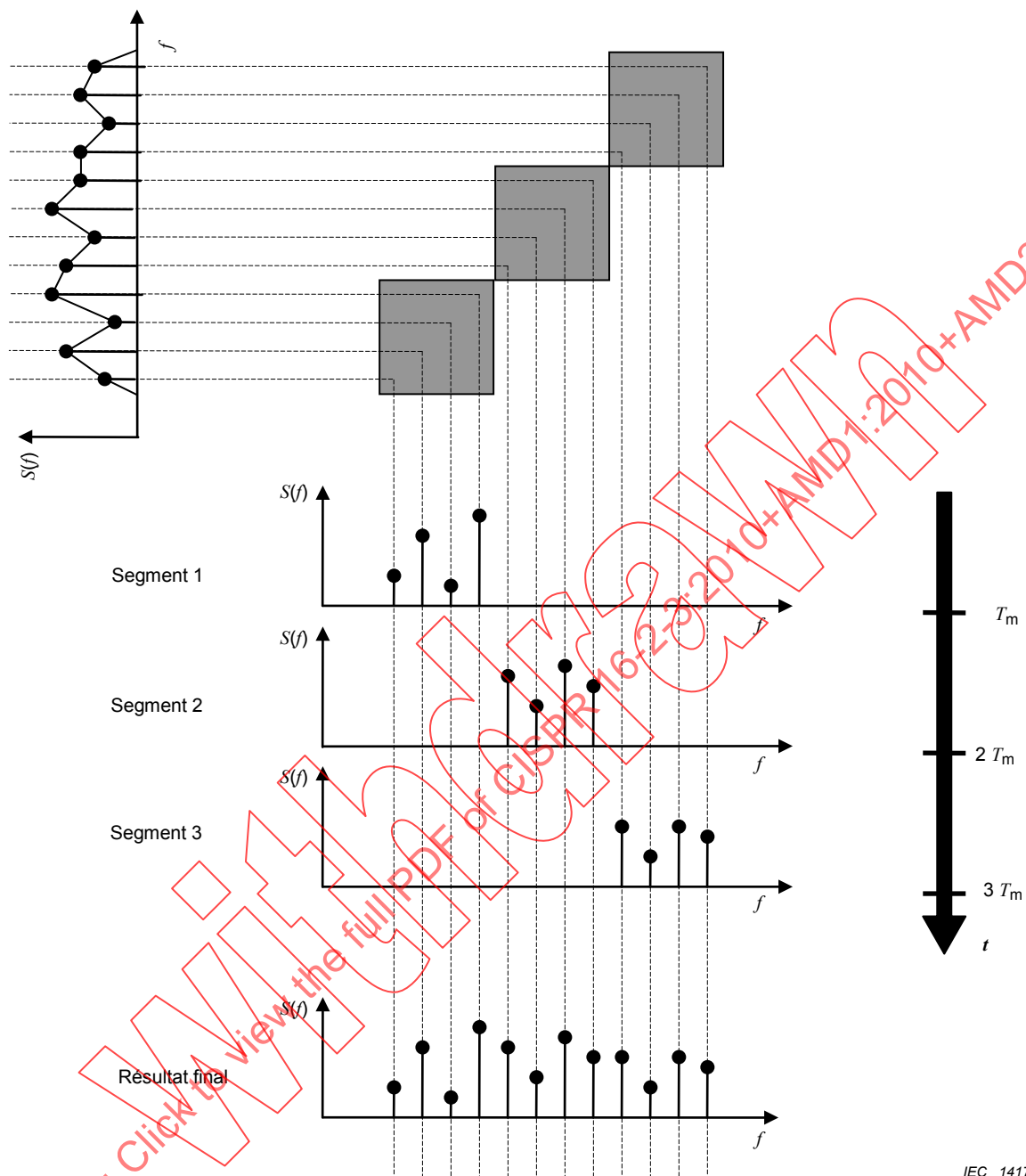
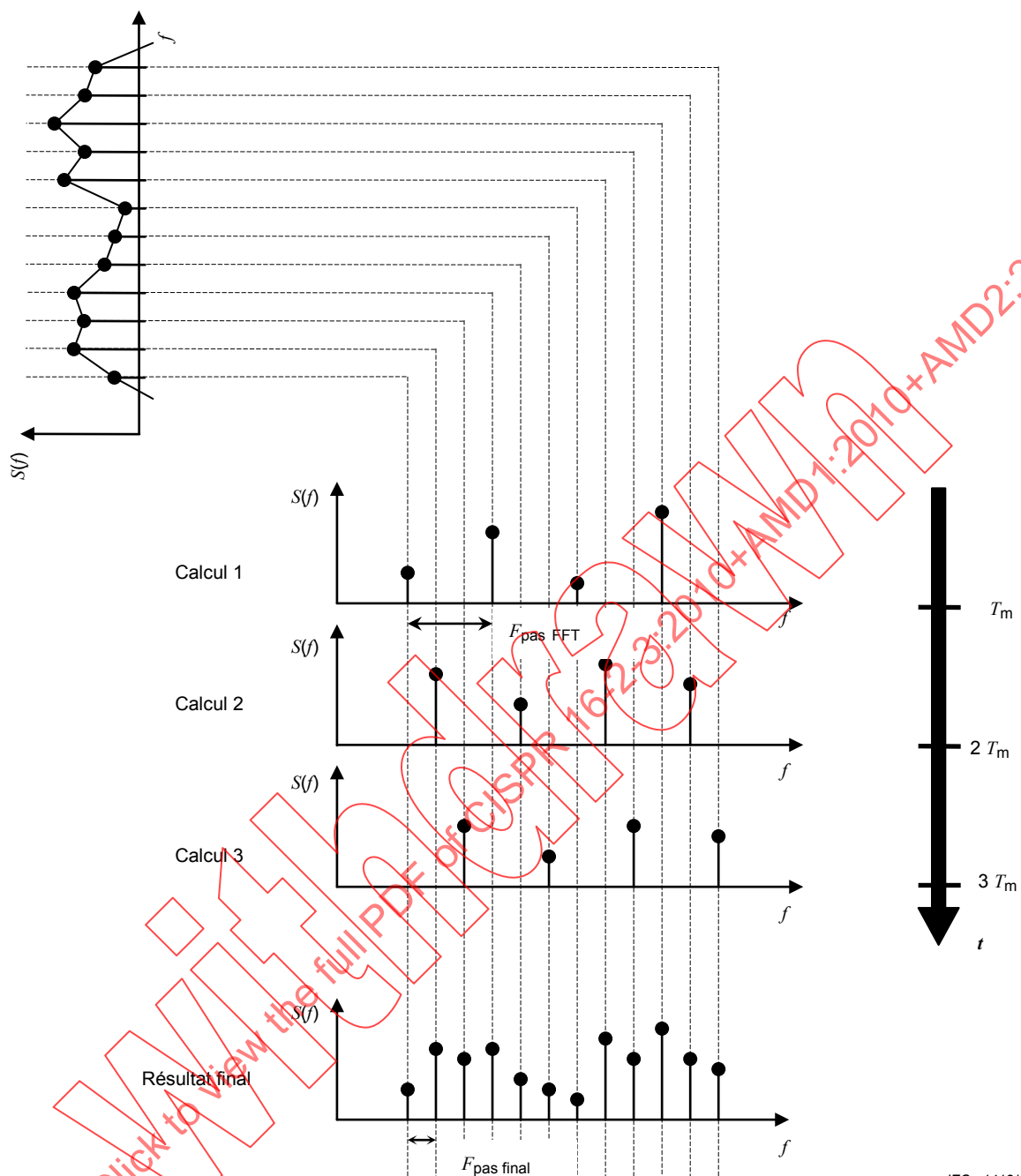


Figure 20 – Balayage de FFT en segments



IEC 1418/10

Figure 21 – Résolution en fréquence améliorée au moyen d'un appareil de mesure à FFT

7 Mesure des perturbations rayonnées

7.1 Remarques introductives

Le présent article établit les procédures générales de mesure de l'amplitude du champ de perturbation radioélectrique produit par des dispositifs et des systèmes. L'expérience en matière de mesure de perturbations rayonnées est moins étendue que celle relative aux mesures de la tension. Les procédures de mesure de perturbations rayonnées sont donc susceptibles de faire l'objet de révisions et d'extensions, à mesure de l'avancée des connaissances et de l'expérience. Une attention toute particulière doit être accordée à l'effet des conducteurs et des câbles associés au matériel en essai. Le Tableau 2 fournit une liste

récapitulative des sites et des méthodes d'essai d'émissions rayonnées CISPR, ainsi que des références croisées associées aux paragraphes du présent document ou à d'autres documents.

Pour certains produits, on peut exiger des mesures des composantes électriques, magnétiques, ou les deux, de la perturbation rayonnée. Parfois, il est plus approprié de mesurer une quantité liée à la puissance rayonnée. Il convient normalement de mesurer à la fois les composantes verticale et horizontale de la perturbation, par rapport au plan de sol de référence. Les résultats de mesure des composantes électriques ou magnétiques peuvent être exprimés en valeurs de crête, de quasi-crête, moyennes ou efficaces.

La composante magnétique de la perturbation est normalement mesurée à des fréquences ne dépassant pas 30 MHz. Lorsqu'on mesure le champ magnétique, seule la composante horizontale du champ à l'emplacement de l'antenne de réception est mesurée lorsqu'on applique la procédure de l'antenne à distance. Si l'on utilise le système à antennes cadre (LAS), on mesure les trois moments dipolaires magnétiques orthogonaux du matériel en essai. (Noter que dans la méthode à antenne unique, la composante horizontale du champ à l'emplacement de l'antenne est déterminée par les moments dipolaires horizontaux et verticaux du matériel en essai, en raison du rôle joué par la réflexion).

Tableau 2 – Gammes de fréquences applicables et références de documents pour les sites et les méthodes d'essai d'émissions rayonnées CISPR

Site / méthode	9 kHz à 30 MHz	30 MHz à 1 000 MHz	1 GHz à 18 GHz
Site en extérieur	tbd	7.3.8	n/a
LAS	7.2	n/a	n/a
OATS ou SAC	tbd	7.3	n/a
FAR	n/a	7.4	7.6
RE/RI commun	n/a	7.5 (RI démarrage 80 MHz)	n/a
OATS à revêtement absorbant	n/a	n/a	7.6
Sur site	7.7.2	7.7.3, 7.7.4.2	7.7.3, 7.7.4.3
Remplacement	n/a	7.8	7.8
Chambre réverbérante	n/a	7.9 (Démarrage 80 MHz)	7.9
Guide d'onde TEM	CEI 61000-4-20	7.10	7.10

n/a = non applicable; tbd = à déterminer ou pris en considération

7.2 Mesures du système à antennes cadre (9 kHz à 30 MHz)

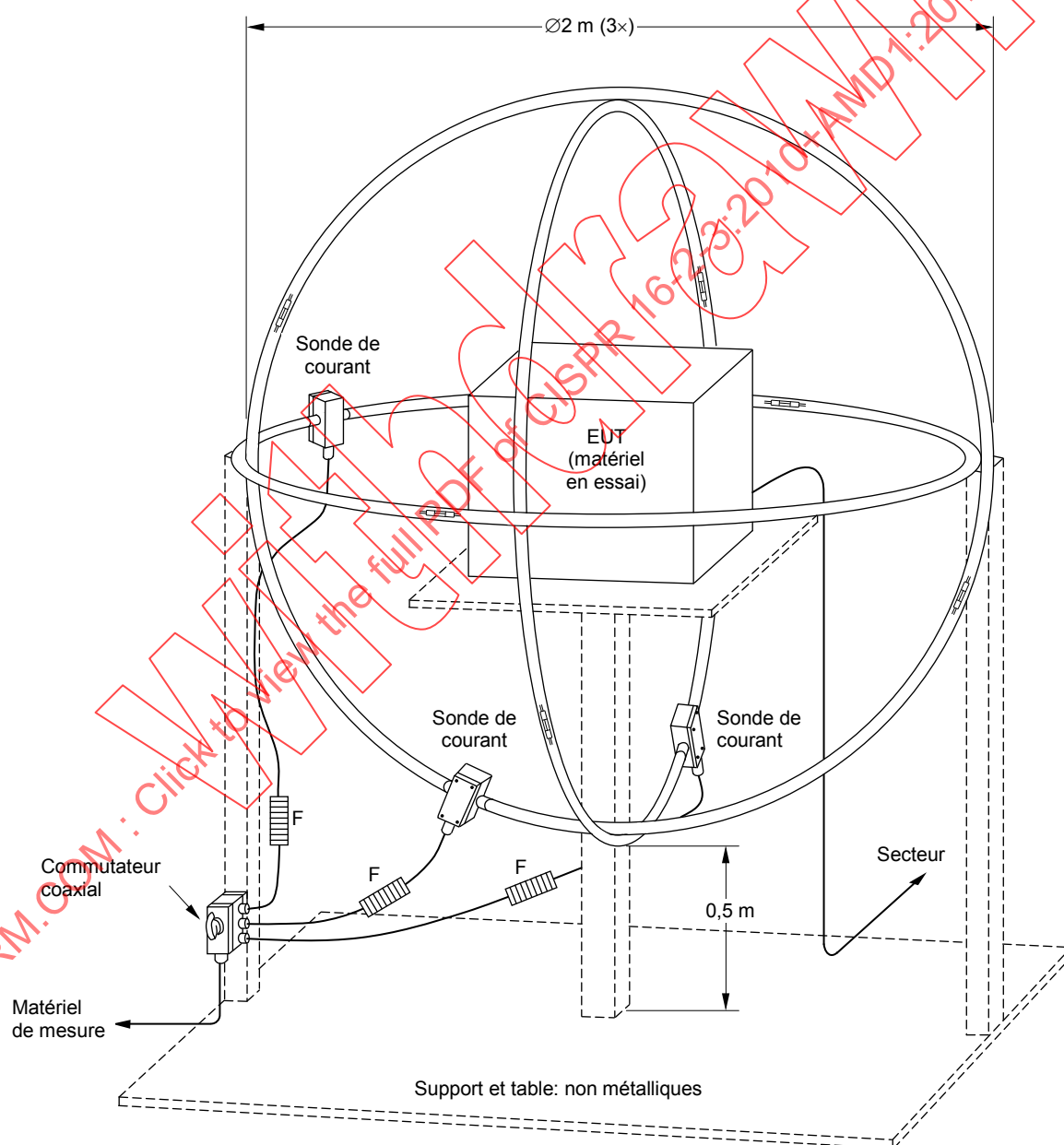
7.2.1 Généralités

Le système à antennes cadre (LAS) étudié dans le présent paragraphe est adapté à la mesure en chambre de l'amplitude du champ magnétique émis par un seul matériel en essai dans la gamme de fréquences comprises entre 9 kHz et 30 MHz. L'amplitude du champ magnétique se mesure en termes de courants induits dans le système à antennes cadre par le champ magnétique perturbateur du matériel en essai. Le système à antennes cadre doit être validé régulièrement en appliquant la méthode décrite dans la CISPR 16-1-4. La CISPR 16-1-4 fournit également une description complète du système à antennes cadre et une relation entre les résultats des mesures obtenus avec le LAS et ceux obtenus conformément à la description de ce paragraphe.

7.2.2 Méthode générale de mesure

La Figure 5 décrit le concept général sur lequel reposent les mesures réalisées avec le système à antennes cadre. Le matériel en essai est installé au centre du système à antennes cadre. Le courant induit par le champ magnétique du matériel en essai dans chacune des trois grandes antennes cadre du LAS est mesuré en connectant la sonde de courant de la grande antenne cadre au récepteur de mesure (ou équivalent). Au cours des mesures, le matériel en essai reste en position fixe.

Les courants dans les trois grandes antennes cadre, issus des trois composantes de champ magnétique mutuellement orthogonales, sont mesurés à la suite. Chacune des amplitudes mesurées doit respecter la limite d'émission, exprimée en dB(μ A), selon la spécification de la norme de produits. La limite d'émission doit s'appliquer à un LAS comportant de grandes antennes cadre de diamètre normalisé égal à 2 m.



F: matériaux absorbants en ferrite

IEC 756/10

Figure 5 – Principe des mesures des courants induits par un champ magnétique avec le système à antennes cadre

7.2.3 Environnement d'essai

La distance entre le périmètre extérieur du système à antennes cadre et les objets environnants, tels que le sol et les murs, doit être au moins égale à 0,5 m. Les courants induits dans le LAS par un champ RF ambiant doivent être évalués conformément à la CISPR 16-1-4.

7.2.4 Configuration du matériel en essai

Afin d'éviter un couplage capacitif indésirable entre le matériel en essai et le système à antennes cadre (LAS), les dimensions maximales du matériel en essai doivent laisser une marge minimale de 0,20 m entre ce dernier et les grandes antennes cadre de 2 m normalisées du LAS.

La position du cordon d'alimentation doit être optimisée pour permettre une induction maximale du courant. En général, cette position n'est pas critique lorsque le matériel en essai respecte la limite d'émission conduite.

Dans le cas d'un matériel en essai de taille importante, on peut augmenter le diamètre des antennes cadre du LAS jusqu'à 4 m. Dans ce cas:

- a) les valeurs du courant mesurées doivent être corrigées conformément à B.6 de la CISPR 16-1-2; et
- b) les dimensions maximales du matériel en essai doivent laisser, entre le matériel en essai et les grands cadres une distance minimale de $(0,1 \times D)$ m, D représentant le diamètre du cadre non normalisé.

7.2.5 Incertitude de mesure du système à antennes cadre

Les éléments généraux et fondamentaux à prendre en compte concernant les incertitudes des mesures des émissions sont mentionnés dans la CISPR 16-4-1.

7.3 Mesures sur site d'essai en espace libre (OATS) ou en chambre semi-anéchoïque (SAC) (30 MHz à 1 GHz)

7.3.1 Mesurande

La grandeur à mesurer est l'amplitude de champ électrique maximale émise par le matériel en essai en fonction de la polarisation horizontale et verticale et à des hauteurs comprises entre 1 m et 4 m, et avec une distance horizontale de 10 m par rapport audit matériel, sur tous les angles dans le plan d'azimut. Cette grandeur doit être déterminée compte tenu des dispositions suivantes:

- d) la gamme de fréquences concernée est comprise entre 30 MHz et 1 000 MHz;
- e) la grandeur doit être exprimée en termes d'unités d'amplitude de champ qui correspondent aux unités utilisées pour exprimer les niveaux limites relatifs à cette grandeur;
- f) un site de mesure et une table de positionnement propres au SAC/OATS et conformes aux exigences de validation CISPR applicables doivent être utilisés;
- g) un récepteur de mesure conforme à la CISPR 16-1-1 doit être utilisé;
- h) l'application de distances de mesure alternatives, telles que 3 m ou 30 m en lieu et place de 10 m, doit être considérée comme une méthode de mesure alternative;
- i) la distance de mesure est la projection horizontale de la distance entre la limite du matériel en essai et le point de référence de l'antenne par rapport au plan de sol;
- j) la configuration et le fonctionnement du matériel en essai sont conformes aux spécifications CISPR;
- k) des facteurs d'antenne en espace libre doivent être utilisés.

Le mesurande E est déduit du relevé de tension maximale V_r en utilisant le facteur d'antenne en espace libre F_a :

$$E = V_r + A_c + F_a \quad (4)$$

où

E est l'amplitude de champ exprimée en dB(μ V/m) comme dans la description du mesurande;

V_r est la tension de réception maximale exprimée en dB(μ V), en appliquant la procédure définie dans la description du mesurande;

A_c est la perte en dB du câble de mesure entre l'antenne et le récepteur;

F_a est le facteur d'antenne en espace libre de l'antenne de réception, exprimé en dB(m^{-1}).

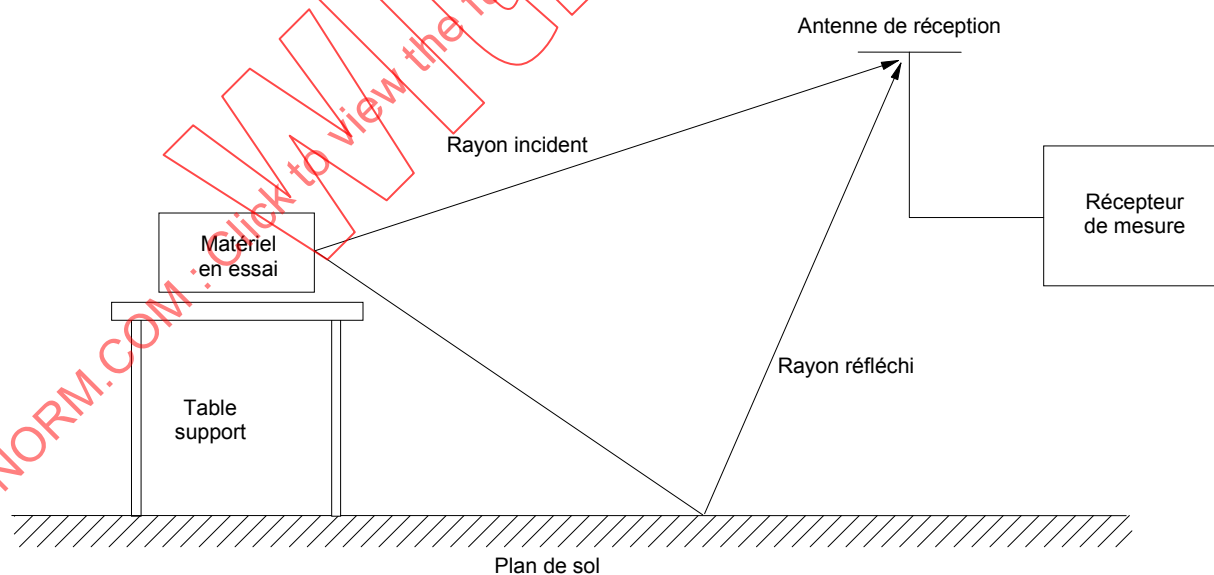
NOTE Les facteurs d'antenne en espace libre sont utilisés comme facteur de mérite de l'antenne. Il convient de noter que l'amplitude du champ est mesurée au-dessus d'un plan de sol et non dans un environnement en espace libre.

7.3.2 Exigences relatives au site d'essai

Le site d'essai doit être conforme aux spécifications pertinentes de la CISPR 16-1-4 concernant ses propriétés physiques et électriques, ainsi que sa validation.

7.3.3 Méthode générale de mesure

La Figure 6 illustre le concept des mesures effectuées sur un site d'essai en espace libre (OATS) ou dans une chambre semi-anéchoïque (SAC) avec des rayons incidents et réfléchis par le sol arrivant sur l'antenne de réception.



IEC 757/10

Figure 6 – Concept des mesures de l'amplitude de champ électrique effectuées sur un site d'essai en espace libre (OATS) ou dans une chambre semi-anéchoïque (SAC) illustrant les rayons incidents et réfléchis par le sol arrivant sur l'antenne de réception

Le matériel en essai est installé à une hauteur spécifiée au-dessus du plan de sol. Il est configuré pour représenter des conditions de fonctionnement normales. L'antenne est placée à la distance de séparation spécifiée. On fait effectuer une rotation au matériel en essai dans le plan horizontal et la lecture maximale est consignée. La hauteur de l'antenne est réglée de manière que les rayons directs et réfléchis soient en phase ou approximativement en phase. Les étapes de la procédure sont interchangeables et peuvent devoir être répétées afin de déterminer la perturbation maximale. Pour des raisons d'ordre pratique, la variation de la hauteur est limitée; une parfaite addition en phase peut, par conséquent, ne pas être atteinte.

7.3.4 Distance de mesure

Il convient qu'un matériel en essai soumis à une limite de perturbation rayonnée à une distance spécifiée soit mesuré à cette distance, à moins d'une impossibilité due à la taille du matériel, etc. La distance de mesure est la longueur de la projection entre le point du matériel en essai le plus proche de l'antenne et le point de référence d'étalonnage de l'antenne sur le plan de sol. Si le point de référence de l'antenne n'est pas spécifié dans le rapport d'étalonnage de cette dernière, le point de référence, pour les antennes log-périodiques est un point situé le long de la perche horizontale de l'antenne, à mi-chemin entre les éléments de l'antenne doublet, qui correspondent à une demi longueur d'onde à la fréquence centrale de la gamme de fréquences des antennes.

NOTE La fréquence centrale est définie par: $\log(f_{\text{centre}}) = (\log f_{\text{min}} + \log f_{\text{max}})/2$, $f_{\text{centre}} = 10^{\log(f_{\text{centre}})}$

Une distance de 10 m est préférable pour la plupart des sites en extérieur, dans la mesure où, à cette distance, le niveau attendu des perturbations mesurées est suffisamment supérieur au niveau général de bruit ambiant pour permettre une réalisation des essais qui soit efficace. Des distances inférieures à 3 m ou supérieures à 30 m ne sont généralement pas utilisées. Si une distance de mesure autre que la distance spécifiée est nécessaire, il convient d'extrapoler les résultats à l'aide des procédures spécifiées dans les normes de produits. Si aucune indication n'est donnée, une justification convenable pour l'extrapolation doit être fournie. En général, l'extrapolation ne suit pas une loi simple de fonction inverse de la distance.

Il convient, dans toute la mesure du possible, d'effectuer les mesures en champ lointain. La région de champ lointain peut être définie par les conditions ci-dessous. La distance de mesure d est choisie de telle sorte que:

- $d \geq \lambda/6$. A cette distance, $E/H = Z_0 = 120 \pi = 377 \Omega$, c'est-à-dire que les composantes d'amplitude de champs électrique et magnétique sont perpendiculaires les unes par rapport aux autres, et l'erreur de mesure est de l'ordre de 3 dB si le matériel en essai est considéré comme une antenne doublet accordée; ou
- $d \geq \lambda$, condition pour une onde plane, où l'erreur est de l'ordre de 0,5 dB si le matériel en essai est considéré comme une antenne doublet accordée; ou
- $d \geq 2D^2 / \lambda$, où D est la dimension la plus grande du matériel en essai ou de l'antenne, qui détermine l'ouverture minimale pour l'illumination du matériel en essai, qui s'applique aux cas dans lesquels $D \gg \lambda$.

7.3.5 Variation de la hauteur d'antenne

Pour mesurer l'amplitude du champ électrique, on doit faire varier la hauteur d'antenne au-dessus du plan de sol à l'intérieur d'une gamme spécifiée afin d'obtenir une lecture maximale lorsque les rayons directs et réfléchis sont en phase. En règle générale, pour des distances de mesure inférieures ou égales à 10 m, la hauteur d'antenne, pour mesurer l'amplitude du champ électrique, doit varier entre 1 m et 4 m. A des distances supérieures jusqu'à 30 m, la hauteur doit varier de préférence entre 2 m et 6 m. Il peut s'avérer nécessaire d'ajuster la hauteur minimale de l'antenne au-dessus du sol à 1 m, afin de maximiser la lecture. Ces balayages de la hauteur s'appliquent à la fois aux polarisations horizontale et verticale. Cependant, pour la polarisation verticale, la hauteur minimale doit être augmentée de sorte que le point le plus bas de l'antenne soit à au moins 25 cm de la surface au sol du site d'essai.

7.3.6 Détails à fournir dans la spécification de produits

7.3.6.1 Généralités

Outre la spécification de la méthode de mesure détaillée et des paramètres de perturbation à mesurer, les normes de produits doivent inclure d'autres détails pertinents, exposés ci-dessous.

7.3.6.2 Environnement d'essai

L'influence de l'environnement d'essai doit être prise en compte afin d'assurer un fonctionnement correct du matériel en essai. Les paramètres importants de l'environnement physique doivent être spécifiés, par exemple la température et l'humidité.

L'environnement électromagnétique nécessite une considération toute particulière afin d'assurer la précision des mesures de perturbations. Il convient que le bruit radioélectrique ambiant et les niveaux de signaux mesurés sur le site d'essai avec le matériel en essai hors fonctionnement soient au moins de 6 dB inférieurs à la limite. Il est admis que ceci n'est pas toujours réalisable à toutes les fréquences. Cependant, dans le cas où les niveaux mesurés des émissions de bruit radioélectrique ambiants plus celles du matériel en essai ne sont pas supérieurs à la limite, le matériel en essai doit être considéré comme étant conforme à cette dernière. Pour des indications supplémentaires concernant les niveaux de bruit ambiant et les erreurs de mesure résultantes, se reporter à 6.2.2 et à l'Annexe A.

Si le niveau d'amplitude du champ ambiant à des fréquences s'inscrivant dans les ~~gammes~~ ~~plages~~ de mesures spécifiées, à la distance de mesure spécifiée, dépasse la (ou les) limite(s), les solutions suivantes peuvent être appliquées pour montrer la conformité du matériel en essai:

a) Effectuer les mesures à une distance plus courte et extrapoler les résultats à la distance pour laquelle la limite est spécifiée. ~~La formule d'extrapolation doit être celle recommandée dans la norme de produits ou doit être vérifiée en effectuant des mesures pour trois distances différentes au moins; Extrapoler les résultats en utilisant l'une des méthodes suivantes:~~

- 1) déterminer L_2 correspondant à la distance de fermeture d_2 en appliquant la relation $L_2 = L_1(d_1/d_2)$, où L_1 est la limite spécifiée en $\mu\text{V/m}$ à la distance d_1 ;

NOTE Cette méthode d'extrapolation peut seulement être utilisée lorsque les deux valeurs d_1 et d_2 se situent dans la zone du champ lointain du matériel en essai à toutes les fréquences de mesure.

- 2) utiliser la formule comme recommandé par la norme du produit;
- 3) déterminer la limite L_2 à une distance d_2 en appliquant une formule d'extrapolation vérifiée par des mesures à au moins trois distances différentes.

b) Dans les bandes de fréquences où les valeurs du bruit ambiant sont dépassées (valeurs mesurées supérieures à 6 dB au-dessous de la limite), les valeurs de perturbation du matériel en essai peuvent être interpolées d'après les valeurs de perturbation adjacentes. La valeur obtenue par interpolation doit être sur la courbe représentant une fonction continue des valeurs de perturbation aux fréquences adjacentes au bruit ambiant.

~~bc)~~ Effectuer les mesures dans les bandes de fréquences critiques pendant les heures où les stations de radiodiffusion n'émettent pas et où les conditions ambiantes dues aux matériels industriels sont plus faibles;

~~ed)~~ Comparer l'amplitude de la perturbation du matériel en essai à la fréquence étudiée et l'amplitude de la perturbation sur des fréquences adjacentes, à l'intérieur d'une chambre blindée ou d'une chambre à revêtement absorbant blindée. L'amplitude de la perturbation du matériel en essai à la fréquence étudiée peut être estimée en mesurant l'amplitude de la perturbation de fréquence adjacente et en établissant une comparaison;

~~de)~~ Lorsque l'on oriente l'axe d'un ~~site d'essai en espace libre~~ OATS (Open Field Area Test Site), il est souhaitable de considérer les directions des signaux ambiants forts pour que

l'orientation de l'antenne de réception sur le site discrimine ces signaux, dans la mesure du possible;

- ef) Utiliser un appareil de mesure avec une bande plus étroite pour les perturbations à bande étroite du matériel en essai proches d'un signal RF ambiant, qui sont tous deux situés dans la largeur de bande normalisée.

7.3.6.3 Configuration du matériel en essai EUT

~~Les conditions de fonctionnement du matériel en essai doivent être spécifiées, par exemple les caractéristiques des signaux d'entrée, les modes de fonctionnement, la disposition des composants, les longueurs et types de câbles d'interconnexion, etc.~~

~~Les essais de systèmes individuels ou à composants multiples doivent satisfaire aux deux conditions suivantes:~~

- ~~a) le système est configuré pour une utilisation type;~~
- ~~b) le système est configuré afin de rendre maximales les perturbations.~~

~~Le terme **système** se rapporte au matériel en essai combiné aux composants qui lui sont connectés et à tous les câbles de connexion nécessaires.~~

~~Le terme **configuration** se rapporte à l'orientation du matériel en essai, des autres composants du système, des câbles d'interconnexion et des cordons d'alimentation qui composent le système. Pendant toutes les mesures, la configuration du système doit être réglée de manière à ce que les deux conditions ci-dessus soient remplies, la condition a) précédant la condition b), selon les indications données aux alinéas suivants.~~

~~Le terme **type** est utilisé pour décrire la façon dont le matériel en essai est réellement utilisé. Les indications relatives à l'installation d'une configuration type sont données ci-dessous.~~

~~Pour les matériels conçus comme partie intégrante d'un système à composants multiples, le matériel en essai doit être installé dans un système type et configuré conformément aux instructions du fabricant. Il doit également fonctionner d'une façon qui corresponde à l'utilisation type qui en est faite. Pendant toute la durée des essais, le matériel en essai et tous les composants du système doivent être manipulés aux limites de l'utilisation type afin de maximiser chaque perturbation.~~

~~Les câbles d'interface doivent être connectés à chaque accès d'interface du matériel en essai. L'effet du changement de position de chaque câble doit être analysé afin de déterminer la configuration qui maximise chaque perturbation, en fonction de sa configuration type lors d'une utilisation réelle. Le nombre de manipulations peut être limité si certaines configurations de câbles de ce type permettent d'obtenir des perturbations maximales dans la gamme de fréquences analysée.~~

~~Le type et la longueur des câbles d'interface doivent être spécifiés par le fabricant du matériel. Toute longueur de câble supplémentaire doit être groupée séparément en forme de serpent au centre approximatif du câble, le faisceau ayant une longueur de 30 cm à 40 cm. Si la pratique ne permet pas cette opération à cause de l'encombrement ou de la rigidité du câble, ou parce que les essais sont effectués sur les installations de l'utilisateur, la disposition de la longueur de câble supplémentaire est alors laissée à la discrétion de l'ingénieur chargé des essais, et il convient qu'elle soit notifiée dans le rapport d'essai. Des exigences différentes, relatives au câblage supplémentaire, peuvent être spécifiées dans la norme de produits.~~

~~Les câbles ne doivent pas être placés au dessous, en haut du matériel en essai ou sur les composants du système, à moins qu'il ne soit approprié de procéder ainsi; par exemple un câble est normalement acheminé au moyen de supports de câbles aériens ou sous le plan de sol. Les câbles doivent être adjacents aux enveloppes extérieures du matériel en essai et de~~

~~tous les composants du système uniquement dans le cas où ceci correspond à une utilisation type. Il convient d'analyser le matériel en essai dans différents modes de fonctionnement.~~

~~Pour un matériel en essai en fonctionnement normal, posé sur une table, il convient d'effectuer les essais d'émissions rayonnées sur une table non conductrice, dont le dessus est de dimension convenable. Il convient de placer la table sur une plate-forme tournante télécommandée construite avec des matériaux non conducteurs. Il convient que le haut de la plate-forme tournante soit normalement placé à moins de 0,5 m au-dessus du plan de sol et que la hauteur de la table et de la plate-forme réunies ne dépasse pas 0,8 m au-dessus du plan de sol. Si la plate-forme tournante est à la même hauteur que le plan de sol, sa surface doit être composée de matériaux conducteurs et la hauteur de 0,8 m doit être mesurée à partir du haut de la plate-forme tournante. Un matériel en essai placé normalement au sol est mesuré au sol. Une plate-forme tournante encastrée (plateau tournant) est utile dans cette situation. Un matériel en essai qui peut normalement être placé sur le sol ou sur le dessus de la table doit être soumis à l'essai comme un dispositif placé sur le dessus de la table.~~

~~Le matériel en essai doit être mis à la masse conformément aux exigences du fabricant et aux conditions d'utilisation normale. Si le matériel en essai fonctionne sans connexion à la masse, il doit être soumis à des essais sans liaison à la masse. Lorsque le matériel en essai est fourni avec une borne de masse ou un fil de masse connecté dans des conditions réelles d'installation, le fil ou la borne de masse doit être connecté(e) au plan de sol (ou au dispositif de mise à la masse), simulant des conditions réelles d'installation. Tout fil de masse à connexion interne inclus dans la fiche du cordon d'alimentation en courant alternatif du matériel en essai doit être connecté à la masse par le réseau d'alimentation. Un matériel en essai posé au sol doit, sauf aux sites de connexion prévus par le fabricant, être isolé du plan de masse au moyen d'un matériau diélectrique d'une épaisseur allant jusqu'à 15 cm.~~

~~Les conditions de fonctionnement et la configuration du matériel en essai sont détaillées en 6.4.~~

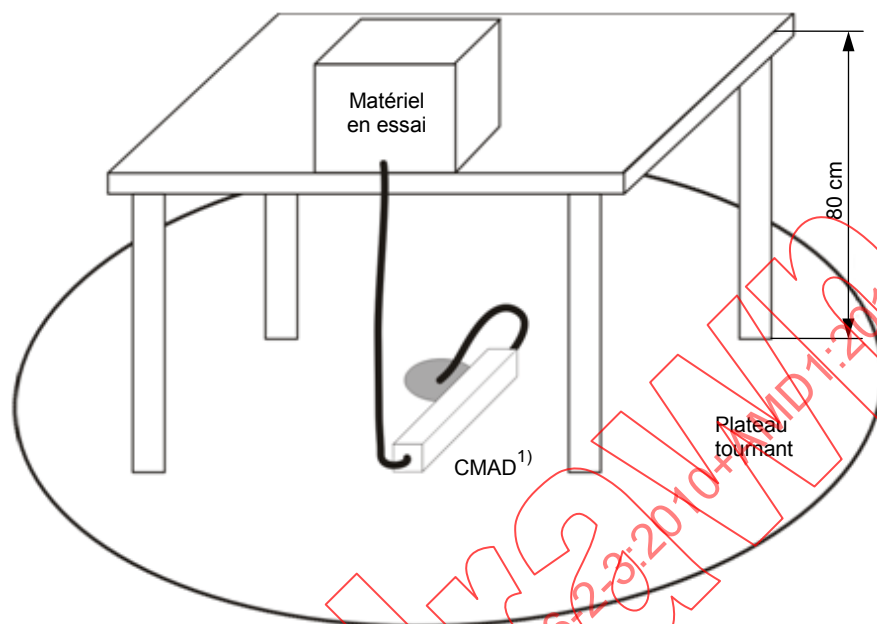
~~Des dispositifs d'absorption de mode commun (CMAD) de type à pinces ferrites sont utilisés pour réduire l'influence des câbles à l'extérieur du volume d'essai sur les résultats des mesures des perturbations rayonnées. Si des dispositifs d'absorption de mode commun (CMAD) sont utilisés, le câble quittant le volume d'essai doit entrer dans le dispositif d'absorption de mode commun au point où il atteint le plan de sol comme le montre la Figure 22. Le dispositif d'absorption de mode commun (CMAD) doit toujours être placé à plat sur le plan de sol. La partie du câble située entre le point de sortie du dispositif d'absorption de mode commun et le point de sortie du plateau tournant doit être conservée aussi petite que possible. Chaque câble doit être traité avec un dispositif d'absorption de mode commun distinct. Les câbles de diamètres supérieurs aux ouvertures des câbles des dispositifs d'absorption de mode commun (CMAD) disponibles dans le commerce n'ont pas besoin d'être traités avec des CMAD.~~

~~NOTE 1 Pour éviter une saturation, il convient de ne pas traiter les câbles de puissance pour courants de mode commun élevés (par exemple le port de sortie d'inverseurs) avec des CMAD sauf si ces CMAD sont conçus spécifiquement pour des courants de mode commun élevés.~~

~~Pour des matériels en essai comportant jusqu'à trois câbles quittant le volume d'essai, chaque câble doit être traité avec un dispositif d'absorption de mode commun pendant les mesures des perturbations rayonnées. Cette exigence s'applique à n'importe quel type de câble (par exemple, des câbles de puissance, de télécommunication ou de commande). Pour une installation d'essai comportant plus de trois câbles quittant le volume d'essai, seuls les trois câbles sur lesquels on attend l'émission la plus forte doivent être équipés de CMAD. Les câbles sur lesquels des dispositifs d'absorption de mode commun ont été appliqués doivent figurer dans le rapport d'essai.~~

~~NOTE 2 La limite du nombre de CMAD est examinée au [10]. Lors de sa comparaison des matériels en essai de grande taille et de petite taille, ainsi que celle des matériels en essai à un câble et à deux câbles, l'auteur en a conclu qu'un petit matériel en essai comportant un seul câble quittant le volume d'essai constituait le cas le plus défavorable. L'étude de cet auteur a englobé l'application des CMAD aux appareils sur table comportant trois câbles ou un nombre inférieur.~~

Des informations générales sur le but et l'application des dispositifs d'absorption de mode commun de type à ferrite figurent dans le 4.9.1 de la CISPR/TR 16-3 [2].



¹⁾ Les CMAD doivent être conformes aux spécifications applicables de la CISPR 16-1-4; leur utilisation doit être documentée dans le rapport d'essai.

Figure 22 – Position d'un CMAD pour un matériel posé sur table sur un site d'essai en espace libre (OATS) ou dans une chambre semi-anéchoïque (SAC)

7.3.7 Instrumentation de mesure

L'instrumentation de mesure, antennes comprises, doit être conforme aux exigences applicables de la CISPR 16-1-1 et de la CISPR 16-1-4.

7.3.8 Mesures de l'amplitude du champ électromagnétique sur d'autres sites en extérieur

Les sites d'essai en extérieur similaires au site d'essai en espace libre mais sans plan de sol en métal, peuvent être prescrits pour certains produits, et ce, pour des raisons d'ordre pratique, par exemple les appareils ISM et les véhicules à moteur. Les dispositions de 7.3.4 à 7.3.7 doivent rester applicables.

7.3.9 Incertitude de mesure pour les OATS et les SAC

Les éléments généraux et fondamentaux à prendre en compte concernant les incertitudes de mesure des émissions sont mentionnés dans la CISPR 16-4-1. Les aspects liés à l'incertitude, spécifiques aux mesures des émissions rayonnées sur un OATS ou un SAC (30 MHz à 1 GHz), sont mentionnés dans la CISPR 16-4-2.

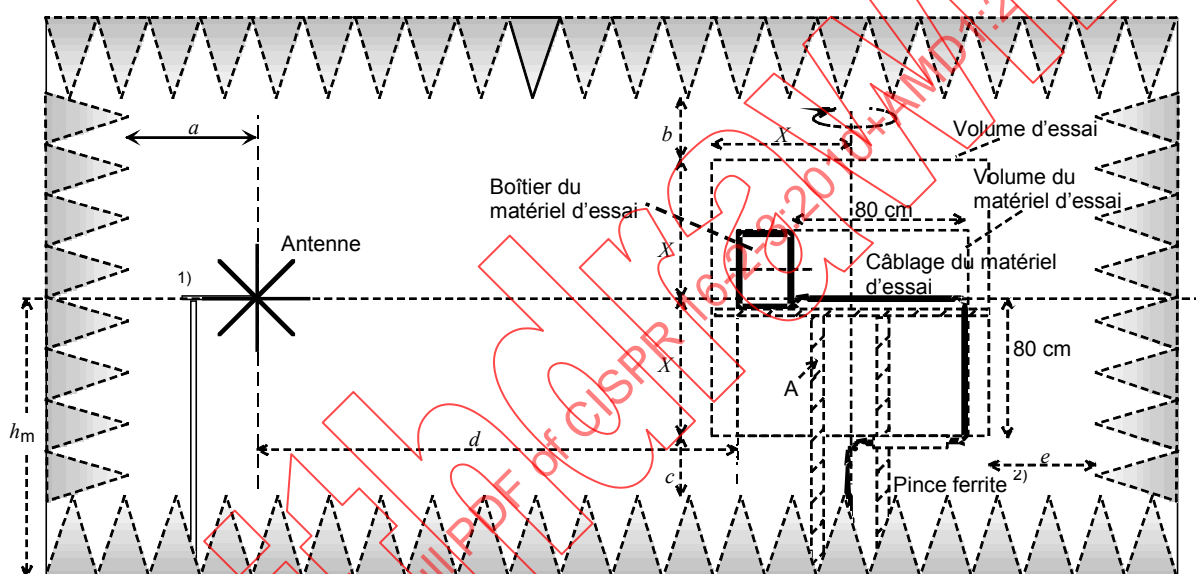
7.4 Mesures en chambre entièrement anéchoïque (30 MHz à 1 GHz)

7.4.1 Installation d'essai et géométrie du site

Le type d'antenne utilisé pour les essais d'émission du matériel en essai doit être le même que celui de l'antenne de réception utilisée pour les essais de validation de la chambre entièrement anéchoïque. La hauteur de l'antenne est fixée au milieu géométrique de la

hauteur du volume d'essai. Les mesures sont effectuées avec les polarisations horizontale et verticale de l'antenne de réception. Il convient que l'émission soit mesurée pendant la rotation du plateau tournant dans au moins trois positions successives en azimut (0° , 45° , 90°) du matériel en essai, lorsqu'une rotation continue n'est pas prescrite. La Figure 7 illustre la géométrie type d'une chambre entièrement anéchoïque, avec les dimensions correspondantes.

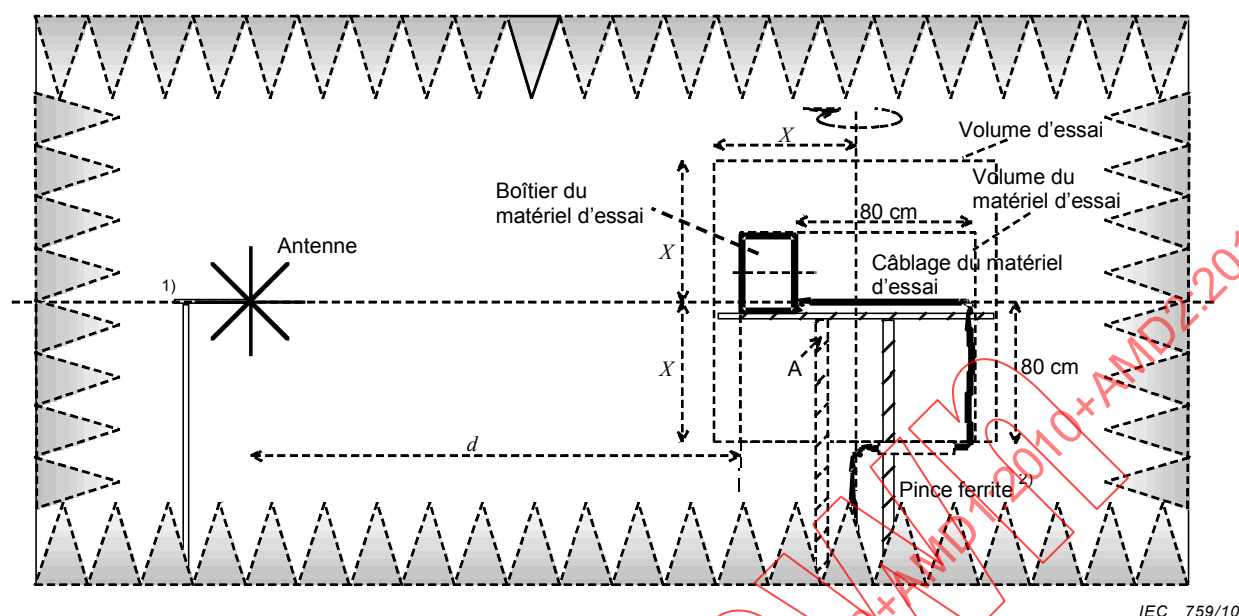
Le matériel en essai doit être placé sur un plateau tournant. Les Figures 7, 8 et 9 expliquent les différentes dimensions à l'intérieur de la chambre entièrement anéchoïque. Le plateau tournant, le mât d'antenne et le plancher d'appui doivent être en place pendant la procédure de validation du site, et sont constitués en grande partie de matériau transparent aux ondes électromagnétiques. Les distances a , b , c et e peuvent être limitées par les dimensions du volume d'essai. Le niveau du plan inférieur (hauteur des absorbants plus c) est le niveau pour les appareils posés au sol (la hauteur de la palette de transport est en dehors du volume d'essai).



IEC 758/10

- A plateau tournant et fixation du support du matériel en essai;
- $2X$ 1,5 m, 2,5 m, 5 m – correspond à la distance d'essai utilisée (3 m, 5 m ou 10 m respectivement);
- h_m milieu du volume d'essai;
- a, b, c, e $\geq 0,5$ m recommandé (≥ 1 m est plus pratique), la valeur réelle est cohérente avec la procédure d'étalonnage de la chambre entièrement anéchoïque, définie dans la CISPR 16-1-4;
- d 3 m, 5 m, ou 10 m.
- 1) Les dispositions de l'antenne et du câble doivent être validées ensemble et utilisées dans la même configuration pendant l'essai du matériel.
- 2) Les ~~pinc~~ ~~fer~~ ~~rites~~ ~~CMAD~~ doivent être ~~utilisées conformément à la norme de produits conformes aux spécifications applicables de la CISPR 16-1-4~~; leur utilisation ~~(si nécessaire)~~ doit être documentée dans le rapport d'essai.

**Figure 7 – Géométrie type d'une chambre entièrement anéchoïque,
où a , b , c , e dépendent des performances de la chambre**



- A plateau tournant et fixation du support du matériel en essai;
 $2X$ 1,5 m, 2,5 m, ou 5 m;
 d 3 m; 5 m ou 10 m (pour une distance d'essai de 3 m, 5 m ou 10 m respectivement).

- 1) La disposition du câble d'antenne doit être la même que pendant la procédure de validation du site (voir Figure 7).
 2) Les ~~pinc~~ ~~fer~~ ~~rit~~ ~~es~~ ~~CMAD~~ doivent être utilisées conformément à la norme de produits conformes aux spécifications applicables de la CISPR 16-1-4; leur utilisation (si nécessaire) doit être documentée dans le rapport d'essai.

Figure 8 – Installation type d'essai pour un appareil sur table dans le volume d'essai d'une chambre entièrement anéchoïque

La distance d'essai est mesurée à partir du point de référence de l'antenne jusqu'au périmètre du matériel en essai. S'il existe une différence entre le point de référence sur une antenne et le centre de phase, un facteur de correction peut être appliqué pour obtenir l'amplitude du champ à la distance d'essai.

Le facteur de correction, C_{dr} en dB, dans l'Équation (5), peut être ajouté à la valeur de l'amplitude du champ afin de réduire son incertitude. Dans la procédure d'étalonnage de l'antenne, un facteur de correction de phase C_{dr} est mesuré à chaque fréquence. La procédure de mesure est définie avec l'étalonnage de l'antenne, ou calculée à partir de l'espacement mécanique des éléments log-périodiques, ainsi que le facteur d'antenne F_a . Les deux facteurs (C_{dr} et F_a) donnés en dB, sont ajoutés à la tension de sortie de l'antenne pour obtenir l'amplitude du champ, selon l'Équation (6). Si une correction de centre de phase n'est pas incluse, il est nécessaire d'ajouter un terme complémentaire dans le budget d'incertitude.

$$C_{dr} = 20 \log[(d + P_f - r)/d] \quad (5)$$

L'amplitude de champ est donnée par l'équation:

$$E_f = V_f + F_a + C_{dr} \quad (6)$$

où

- f est la fréquence (MHz);
- d est le point de séparation requis entre la limite du matériel en essai et le point de référence sur l'antenne (m);
- P_f est la position du centre de phase en fonction de la fréquence, (m à partir de la terminaison de l'antenne);
- r est la distance entre le point de référence sur l'antenne et l'extrémité de l'antenne (m);
- E_f est le champ E à la distance d de la source, [dB(μV/m)];
- V_f est la tension à la sortie de l'antenne à la fréquence f [dB(μV)];
- C_{dr} est le facteur de correction du centre de phase (dB);
- F_a est le facteur d'antenne (en espace libre) pour le champ E au centre de phase [dB (m⁻¹)].



- 1) La disposition du câble d'antenne doit être la même que pendant la procédure de validation (voir Figure 7).
- 2) La disposition des câbles dépend de la position de leurs prises de sortie et doit être proche de la surface du boîtier.
- 3) ~~Les pinces ferries CMAD doivent être utilisées conformément à la norme de produits conformes aux spécifications applicables de la CISPR 16-1-4; leur utilisation (si nécessaire) doit être documentée dans le~~

Figure 9 – Installation type d'essai pour un appareil reposant sur le sol dans le volume d'essai d'une chambre entièrement anéchoïque

7.4.2 Position du matériel en essai

Les Figures 8 et 9 illustrent les installations d'essai dans une chambre entièrement anéchoïque pour des matériels en essai sur table et reposant sur le sol type, respectivement. Le matériel en essai doit être configuré, installé, disposé et doit fonctionner d'une façon compatible avec ses applications types. L'ensemble du matériel en essai doit être compris dans le volume d'essai. Le matériel associé, qui est nécessaire au fonctionnement du matériel en essai sans toutefois en faire partie, doit être placé à l'extérieur de la chambre blindée.

Les câbles d'interface doivent être reliés à chaque type d'accès d'interface du matériel en essai. Si le matériel en essai est constitué de dispositifs séparés, l'espacement entre les dispositifs doit être celui de la configuration normale mais si possible de 10 cm. Les câbles d'interface doivent être repliés en faisceau. Le faisceau doit avoir une longueur de 30 cm à 40 cm et doit être longitudinal au câble.

Pour améliorer la répétabilité de la mesure, les lignes directrices suivantes doivent être prises en compte:

- a) Le matériel en essai (y compris la disposition des câbles conformément à 7.4.3) doit être placé de sorte que son centre soit à la même hauteur que le centre du volume d'essai. Un support non-conducteur de hauteur appropriée peut être utilisé dans ce but.
- b) Lorsqu'il n'est pas physiquement possible de surélever un matériel de grande dimension jusqu'au centre du volume d'essai (Figures 7 et 8), le matériel en essai peut rester sur une palette de transport non-conductrice pendant l'essai (Figure 9). La hauteur de la palette doit être consignée dans le rapport d'essai.

Les spécifications d'installation pour certains matériels reposant sur le sol exigent que l'unité soit installée et fixée directement sur un sol conducteur. Les éléments suivants s'appliquent aux essais des matériels reposant sur le sol dans une chambre entièrement anéchoïque: si des résultats d'essai obtenus dans une chambre entièrement anéchoïque avec des matériels reposant sur le sol destinés à être installés et fixés directement sur un sol conducteur, révèlent une non-conformité avec une limite d'émission applicable aux sites d'essai dans une chambre entièrement anéchoïque, les émissions réelles peuvent être inférieures si le matériel en essai est mesuré sur un plan de sol qui simule mieux l'environnement de l'installation finale. Ceci est particulièrement vrai pour des émissions dont la fréquence est inférieure à 200 MHz, en polarisation horizontale et si la source d'émissions se situe en un point du matériel qui correspondrait à une hauteur au-dessus du sol de 0,4 m ou moins dans une installation type. Il est recommandé au lecteur de procéder à une investigation supplémentaire dans un environnement d'essai avec plan de sol (c'est-à-dire un site d'essai en espace libre ou une chambre semi-anéchoïque), simulant mieux les conditions prévues pour l'installation finale du matériel, avant de déterminer une non-conformité sur la base de mesures en chambre entièrement anéchoïque.

7.4.3 Disposition et terminaison des câbles

Dans les essais de CEM, la reproductibilité des résultats de mesure est souvent mauvaise à cause des différences de disposition et de terminaison des câbles, lorsqu'un même matériel est mesuré sur des sites d'essai différents. Les points suivants constituent des conditions générales pour l'installation d'essai afin de fournir une bonne reproductibilité (voir Figures 8 et 9). De façon idéale, il convient que tous les rayonnements à mesurer proviennent du seul volume d'essai. Les câbles utilisés pendant l'essai doivent être conformes aux spécifications du fabricant. Le matériel en essai peut utiliser des câbles sans terminaison si des câbles avec terminaisons ne sont pas disponibles. Les spécifications des câbles et des terminaisons utilisés pendant les essais doivent être clairement décrites dans le rapport d'essai.

- a) Les câbles connectés au matériel en essai et aux matériels auxiliaires ou à l'alimentation doivent comporter un trajet horizontal de 0,8 m et un trajet vertical de 0,8 m (sans aucun faisceau) à l'intérieur du volume d'essai (voir Figures 8 et 9). Toute longueur de câble

supérieure à 1,6 m, avec une tolérance relative de $\pm 5 \%$, doit être acheminée à l'extérieur du volume d'essai.

- b) Si le fabricant spécifie une longueur de câble inférieure à 1,6 m, alors et dans toute la mesure du possible, le câble doit être orienté de telle sorte que la moitié de sa longueur soit horizontale et l'autre moitié verticale, dans le volume d'essai.
- c) Les câbles qui ne sont pas utilisés pendant l'essai, par l'intermédiaire d'un matériel associé, doivent comporter une terminaison appropriée:
 - 1) les câbles coaxiaux (blindés) avec une terminaison coaxiale d'impédance correcte (50Ω ou 75Ω);
 - 2) les câbles blindés avec plus d'un conducteur intérieur doivent avoir des terminaisons en mode commun (entre ligne et masse ou terre de référence) et en mode différentiel (entre lignes) conformément aux spécifications du fabricant;
 - 3) les câbles non blindés doivent avoir des terminaisons en mode différentiel et en mode commun conformément aux spécifications du fabricant.
- d) Si le matériel en essai nécessite un matériel associé pour fonctionner correctement, on doit veiller à ce qu'aucune émission de ce matériel ne puisse influencer la mesure de rayonnement. Le matériel associé doit être placé dans toute la mesure du possible à l'extérieur de la chambre blindée. Des mesures doivent être prises contre les fuites RF entrant dans la chambre entièrement anéchoïque par les câbles d'interconnexion
- e) L'installation d'essai, y compris la disposition des câbles, ~~les spécifications des câbles connectés et des et les informations détaillées sur les terminaisons et les câbles attachés, ainsi que les mesures prises pour supprimer l'influence des émissions des longueurs de câble à l'extérieur du volume d'essai (par exemple l'utilisation de pinces ferrites)~~ sont spécifiées dans les différentes normes de produits.
- f) Des CMAD de type à pinces ferrites sont utilisés pour réduire l'influence des câbles à l'extérieur du volume d'essai sur les résultats des mesures des perturbations rayonnées. Le câble quittant le volume d'essai doit entrer dans le dispositif d'absorption de mode commun au point où il atteint le fond du volume d'essai (plateau tournant) comme le montrent les Figures 7, 8 et 9. Chaque câble doit être traité avec un CMAD distinct. Les câbles de diamètres supérieurs aux ouvertures des câbles des CMAD disponibles dans le commerce ne nécessitent pas d'être traités avec des CMAD.

NOTE Pour éviter une saturation, il convient de ne pas traiter les câbles de puissance pour courants de mode commun élevés (par exemple le port de sortie d'inverseurs) avec des CMAD sauf si ces CMAD sont conçus spécifiquement pour des courants de mode commun élevés.

Pour des matériels en essai comportant jusqu'à trois câbles quittant le volume d'essai, chaque câble doit être traité avec un CMAD pendant les mesures des perturbations rayonnées. Ces exigences s'appliquent à n'importe quel type de câble (par exemple, des câbles de puissance, de télécommunication ou de commande). Pour une installation d'essai comportant plus de trois câbles quittant le volume d'essai, seuls les trois câbles sur lesquels on attend l'émission la plus forte doivent être équipés de CMAD. Les câbles sur lesquels des dispositifs d'absorption de mode commun ont été appliqués doivent figurer dans le rapport d'essai.

Des informations générales sur le but et l'application des CMAD de type à ferrite figurent dans le 4.9.1 de la CISPR/TR 16-3 [2].

Compte tenu de la nature différente du grand nombre possible de matériels en essai différents, les normes de produits peuvent présenter des différences importantes par rapport aux exigences du présent paragraphe (par exemple 10.5 de la CISPR 22 [3])¹².

7.4.4 Incertitude de mesure de la chambre entièrement anéchoïque

Les éléments généraux et fondamentaux à prendre en compte concernant les incertitudes des mesures des émissions sont mentionnés dans la CISPR 16-4-1. Les conditions d'utilisation de méthodes d'essai alternatives sont spécifiées dans la CISPR 16-4-5. Un exemple de budget

¹² Les chiffres entre crochets se réfèrent à la Bibliographie.

d'incertitude pour une mesure des émissions à une distance de 3 m dans une chambre entièrement anéchoïque est donné à la CISPR 16-4-2.

7.5 Méthode de mesure des émissions rayonnées (de 30 MHz à 1 GHz) et méthode d'essai d'immunité aux rayonnements (de 80 MHz à 1 GHz) avec une installation d'essai commune en chambre semi-anéchoïque

7.5.1 Applicabilité

Comme alternative aux différentes installations d'essai pour les essais d'émissions rayonnées et les essais d'immunité aux rayonnements, les essais relatifs aux deux exigences peuvent être effectués, à la discrétion des comités de produits, en utilisant une installation commune du matériel en essai conformément aux dispositions du présent article. L'installation d'essai décrite dans le présent article est applicable lorsque les essais d'émissions rayonnées et les essais d'immunité du matériel en essai utilisant la même configuration et la même installation d'essai sont techniquement justifiés. L'installation d'essai est considérée comme tout particulièrement applicable aux matériels en essai de configuration simple, par exemple, des enveloppes simples, des combinaisons de petites enveloppes ou moins de cinq câbles raccordés au matériel en essai. Cette installation d'essai alternative est autorisée pour les matériels en essai dont les normes d'émissions de produits autorisent la réalisation d'essais d'émissions rayonnées à une distance de séparation de 3 m.

L'essai d'immunité aux rayonnements peut être réalisé avec du matériau absorbant placé sur des parties du plan de sol, entre le matériel en essai et l'antenne émettrice, si nécessaire afin d'assurer l'uniformité du champ, comme décrit dans la CEI 61000-4-3 (c'est-à-dire un SAC à revêtement absorbant, analogue à un OATS également à revêtement absorbant). Dans le cas des mesures d'émissions, les caractéristiques normalisées d'atténuation d'emplacement de la chambre semi-anéchoïque, sans plan de sol en revêtement absorbant, doivent satisfaire aux exigences de la CISPR 16-1-4.

7.5.2 Définition du périmètre du matériel en essai et distance de séparation antenne-matériel en essai

Les essais d'émissions rayonnées et d'immunité doivent être effectués avec l'antenne de réception ou d'émission située à une distance horizontale de 3 m augmentée de la moitié de la largeur maximale du matériel soumis à l'essai, mesurée depuis le centre du matériel. Le point de référence de l'antenne utilisé lors de la détermination de sa distance par rapport au matériel en essai est le point de référence identifié. Cependant, si le point de référence n'est pas spécifié, il correspond à un point situé le long de la perche horizontale de l'antenne, à mi-chemin entre les éléments de l'antenne doublet qui correspondent à une demie longueur d'onde des limites de fréquences supérieure et inférieure à évaluer.

NOTE Pour une antenne log-périodique, le fabricant peut spécifier le point de référence.

Le périmètre du matériel en essai est défini par le plus petit rectangle virtuel (imaginaire) qui englobe le matériel en essai. Tous les câbles inter-systèmes doivent être inclus à l'intérieur de cette limite (voir Figure 10). Chacun des bords de ce périmètre doit s'appuyer sur l'une des quatre faces planes du matériel en essai, et être coplanaire (et si possible inclus à l'intérieur) aux zones de champ uniforme (UFA) étalonnées pour les essais d'immunité, en fonction de la distance d'essai horizontale.

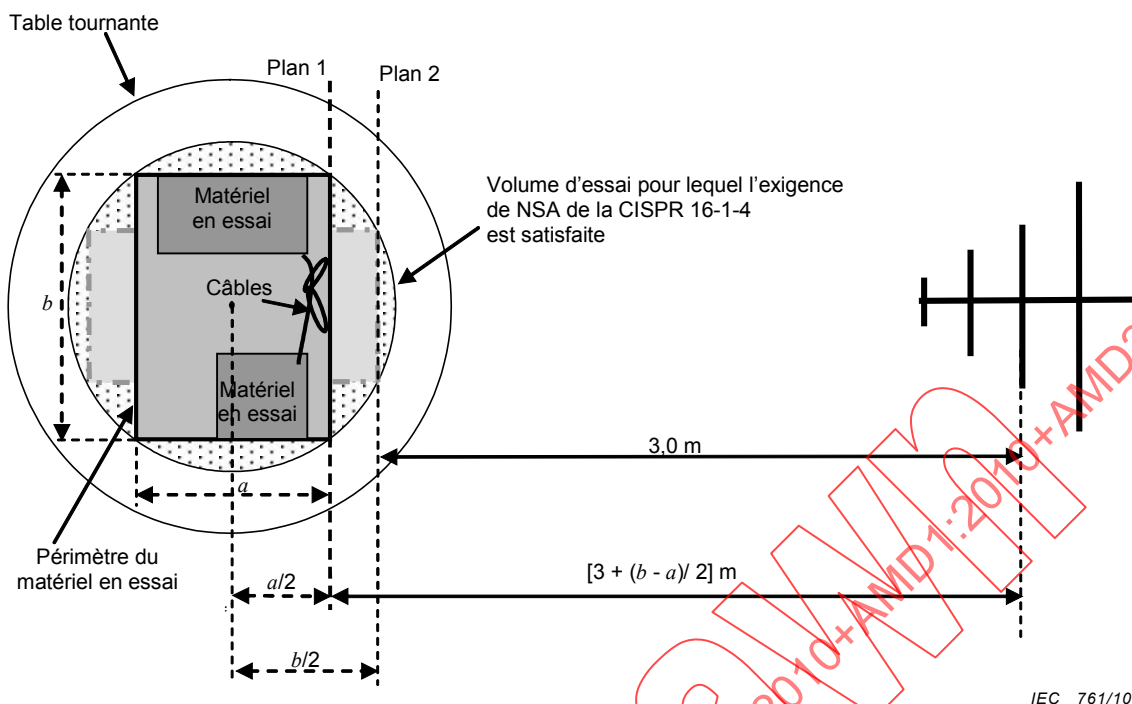


Figure 10 – Positions des plans de référence pour l'étalonnage du champ uniforme (vue de dessus)

7.5.3 Volume d'essai uniforme

Le volume d'essai uniforme est défini par les conditions suivantes:

- Le matériel en essai et son matériel auxiliaire (AuxEq) (par exemple, périphériques et câbles), doivent tenir à l'intérieur d'un volume d'essai où les exigences de validation de site de la CISPR 16-1-4 sont satisfaites. Se référer à la procédure de validation de site des sites d'essai alternatifs pour la mesure des émissions définies dans la CISPR 16-1-4;
- Le matériel en essai et son matériel auxiliaire (AuxEq) doivent tenir à l'intérieur d'un volume d'essai qui autorise chacune des faces du matériel et de son AuxEq à être alignée sur la zone de champ uniforme conformément aux exigences de la CEI 61000-4-3 et comme décrit dans le présent paragraphe.

L'évaluation des matériels en essai ayant des limites inégales ou non symétriques à deux distances de séparation d'antenne nécessite des étalonnages de la zone de champ uniforme conformément aux exigences de la CEI 61000-4-3. Dans l'exemple illustré à la Figure 10, ceci se situe au plan avec la longueur b le long de la face avant du matériel en essai (azimut 0°) et au plan de longueur a le long de la face latérale dudit matériel (azimut 90°).

Pour accueillir des matériels en essai avec une largeur maximale de 1,5 m, la zone de champ uniforme peut être étalonnée en suivant les deux conditions ci-dessous:

- dans un plan orthogonal à l'axe de l'antenne passant à travers le centre du plateau tournant;
- dans un plan orthogonal à l'axe de l'antenne à 0,75 m en avant du centre du plateau tournant, perpendiculairement à l'axe de mesure.

Une interpolation linéaire peut être réalisée pour mesurer un matériel en essai dont la face exposée se situe entre les deux zones de champ uniforme étalonnées. Il est supposé que:

- le critère compris entre -0 dB et +6 dB est satisfait pour le nombre de points défini par la CEI 61000-4-3 pour chacune des deux surfaces, et

- les amplitudes de champ moyennes des points satisfaisant au critère -0 dB à +6 dB dans les deux zones de champ uniforme sont inversement proportionnelles à la distance entre l'antenne et la zone de champ uniforme lorsqu'on applique une puissance incidente constante à l'antenne.

Désigner P_{c1} comme la puissance directe (échelle logarithmique) pour la zone de champ uniforme au centre du plateau tournant, évaluée soit par l'étalonnage avec une amplitude de champ constante, soit par la méthode d'étalonnage à puissance constante, et désigner P_{c2} comme la puissance directe correspondante pour la zone de champ uniforme, à 0,75 m du centre du plateau tournant. La puissance incidente nécessaire pour illuminer la surface du matériel en essai peut être calculée par l'interpolation linéaire de P_{c1} et P_{c2} et les distances à l'antenne correspondantes (également en échelle logarithmique). Se référer au 6.2 de la CEI 61000-4-3, étalonnage du champ, pour des détails et des descriptions supplémentaires relatifs aux mesures.

Pour des variations de dimensions de périmètre d'enveloppe d'un matériel en essai inférieures ou égales à 20 % de la distance de séparation de 3 m (soit 0,6 m ou moins), un seul étalonnage de la zone de champ uniforme se révèle nécessaire à la distance de séparation correspondant au Plan 1 de la Figure 10 (la face la plus large du matériel en essai).

NOTE Lorsque la méthode décrite dans l'alinéa ci-dessus est utilisée, deux faces du matériel en essai seront soumises à l'essai à un niveau d'amplitude de champ d'immunité supérieur, du fait de leur distance plus proche de l'antenne émettrice.

Le périmètre du matériel en essai, incluant les câbles de connexion, doit tenir à l'intérieur du volume d'essai pour lequel l'exigence de validation de site est satisfaite. Pour les installations communes d'émission/immunité, le site doit être étalonné selon deux plans verticaux correspondant aux dimensions minimale et maximale du périmètre du matériel en essai à des angles de 0°, 90°, 180° et 270° par rapport aux faces dudit matériel. Les types de matériel à soumettre à l'essai dans l'installation peuvent être pris en compte pour la sélection de la localisation des deux plans.

Si des absorbants au sol sont utilisés pour obtenir le critère d'uniformité du champ, ces derniers doivent être placés entre l'antenne émettrice et le Plan 2. Si un seul plan est étalonné (c'est-à-dire pour un matériel en essai ayant une différence entre les deux dimensions limites inférieure à 0,6 m), les absorbants au sol, lorsqu'ils sont utilisés, doivent être placés entre l'antenne émettrice et le plan étalonné.

7.5.4 Spécifications pour les installations d'essai communes pour les essais d'émissions/immunité

Les essais doivent être effectués avec le matériel configuré de manière aussi proche que possible de son mode type de fonctionnement pratique. Sauf indication contraire, les câbles et les conducteurs doivent être tels que spécifiés par le fabricant et le matériel doit être placé dans son support (ou armoire) avec tous les couvercles et panneaux d'accès en place. Tout écart par rapport aux conditions normales de fonctionnement du matériel en essai doit être consigné dans le rapport d'essai. Les spécifications de 7.3.6.3 s'appliquent. Le matériel en essai (sur une structure d'appui non conductrice, le cas échéant) doit être placé sur un plateau tournant télécommandé, comme spécifié en 7.3.6.3, afin de permettre une rotation dudit matériel.

La hauteur du matériel en essai au-dessus du plan de sol doit être définie conformément aux exigences suivantes:

- un matériel sur table est placé sur une table d'essai non conductrice d'une hauteur de $0,8 \text{ m} \pm 0,01 \text{ m}$, voir 7.3.6.3. La CISPR 16-1-4 spécifie la méthode à utiliser pour déterminer l'impact de la table d'essai non conductrice sur les résultats d'essai;
- un matériel au sol est placé sur un support non conducteur, comme spécifié dans la norme de produits applicable. Si la norme de produits ne comporte aucune exigence de

positionnement en hauteur du matériel en essai, ce dernier doit être placé sur un support non conducteur à une hauteur de 5 cm à 15 cm au dessus du plan de sol.

Les matériels conçus pour être montés en saillie sur un mur doivent être soumis à l'essai comme des matériels sur table. L'orientation du matériel en essai doit correspondre à celle d'une utilisation normale (c'est-à-dire position conforme à une installation normale).

Il convient de raccorder les câbles, charges et dispositifs d'interface à au moins un des accès d'interface de chaque type du matériel en essai et, lorsque la pratique le permet, chaque câble doit être raccordé à un dispositif caractéristique de son utilisation réelle. Lorsqu'il existe plusieurs accès d'interface du même type, un nombre représentatif de ces appareils doit être raccordé à des dispositifs ou à des charges. Il suffit de ne connecter qu'une seule des charges, à condition de pouvoir démontrer, par exemple par un essai préliminaire, que le raccordement d'accès supplémentaires n'augmenterait pas de manière significative le niveau de perturbation (c'est-à-dire de plus de 2 dB) ou ne dégraderait pas de manière significative le niveau d'immunité. Les justifications concernant la configuration et la charge des accès doivent être consignées dans le rapport d'essai.

Il convient de limiter le nombre de câbles supplémentaires à la condition que l'ajout d'un autre câble ne diminue pas de manière significative (2 dB par exemple) la marge par rapport à la limite. Dans certains cas, l'agencement optimum des éléments, charges, types d'interfaces et câbles s'avère différent pour les essais d'émissions et d'immunité, ce qui peut résulter en une reconfiguration nécessaire du matériel en essai à l'intérieur de l'arrangement uniforme de ce dernier.

La disposition et les terminaisons des câbles doivent être conformes aux exigences suivantes:

- Les câbles doivent être orientés de manière à ne pas exclure les champs de rayonnement polarisés horizontalement ou verticalement. Les règles de disposition et de longueur des câbles définies dans les normes de produits applicables pour les émissions et l'immunité doivent être observées. Toutefois, dans le cas d'exigences contradictoires, la disposition et la longueur maximale des câbles définies dans la norme de produits pour les émissions doivent ~~prévaloir~~ être utilisées. Ces règles peuvent être respectées par l'utilisation des règles de positionnement des câbles édictées dans les normes d'émission, et par l'exposition d'une longueur minimale de 1 m de câble, avec une combinaison de parties horizontales ou verticales, au champ électromagnétique pendant les essais d'immunité (à moins que les spécifications du fabricant ne requièrent des câbles plus courts). Il convient de disposer en faisceau les longueurs de câbles en excès, approximativement au milieu de la longueur du câble afin de former un faisceau de 30 cm à 40 cm de longueur. Si la norme de produits pour les émissions ne contient aucune information concernant la disposition des câbles, la disposition suivante est appliquée:

- Pour un matériel en essai posé sur table (Figures 11 et 12), les câbles quittant le volume d'essai uniforme (c'est-à-dire ceux qui connectent le matériel à l'environnement extérieur) doivent être exposés au champ électromagnétique comme indiqué aux Figures 11 et 12 sur une longueur totale de 1 m ($\pm 0,1$ m), puis étendus verticalement vers le sol (avec une longueur minimale de 0,8 m imposée par la hauteur de la table sur laquelle repose le matériel en essai). Les câbles d'interconnexion qui pendent de la table doivent être à une distance minimale de 0,4 m ($\pm 0,04$ m) du plan de sol. Si les câbles qui pendent à moins de 40 cm du plan de sol ne peuvent pas être raccourcis à la longueur appropriée, la longueur de câble en excès doit être repliée dans un sens et dans l'autre, pour former un faisceau de 30 cm à 40 cm de long. Si pour certains câbles la longueur maximale déclarée par le fabricant ne permet pas une disposition horizontale de 1 m de câble, incluant une longueur suffisante pour atteindre le plan de sol pour les produits posés sur table (placés sur la table haute de 0,8 m), la disposition horizontale doit dépendre de la longueur de câble excédant 0,8 m. L'arrangement en faisceau n'est pas exigé.
- Pour un matériel en essai posé au sol (Figures 13 et 14), les câbles quittant le volume d'essai uniforme doivent être disposés avec une longueur minimale de 0,3 m placée horizontalement à l'intérieur du volume d'essai, et avec une longueur disposée verticalement conformément à une utilisation normale type (dépendant de la hauteur des accès E/S au dessus du sol). Les câbles horizontaux doivent être isolés des plans de sol par une hauteur minimale de 10 cm sur toute la longueur de câble qu'il est envisagé d'étendre au sol.

Le câblage entre les enveloppes du matériel en essai doit être considéré comme suit:

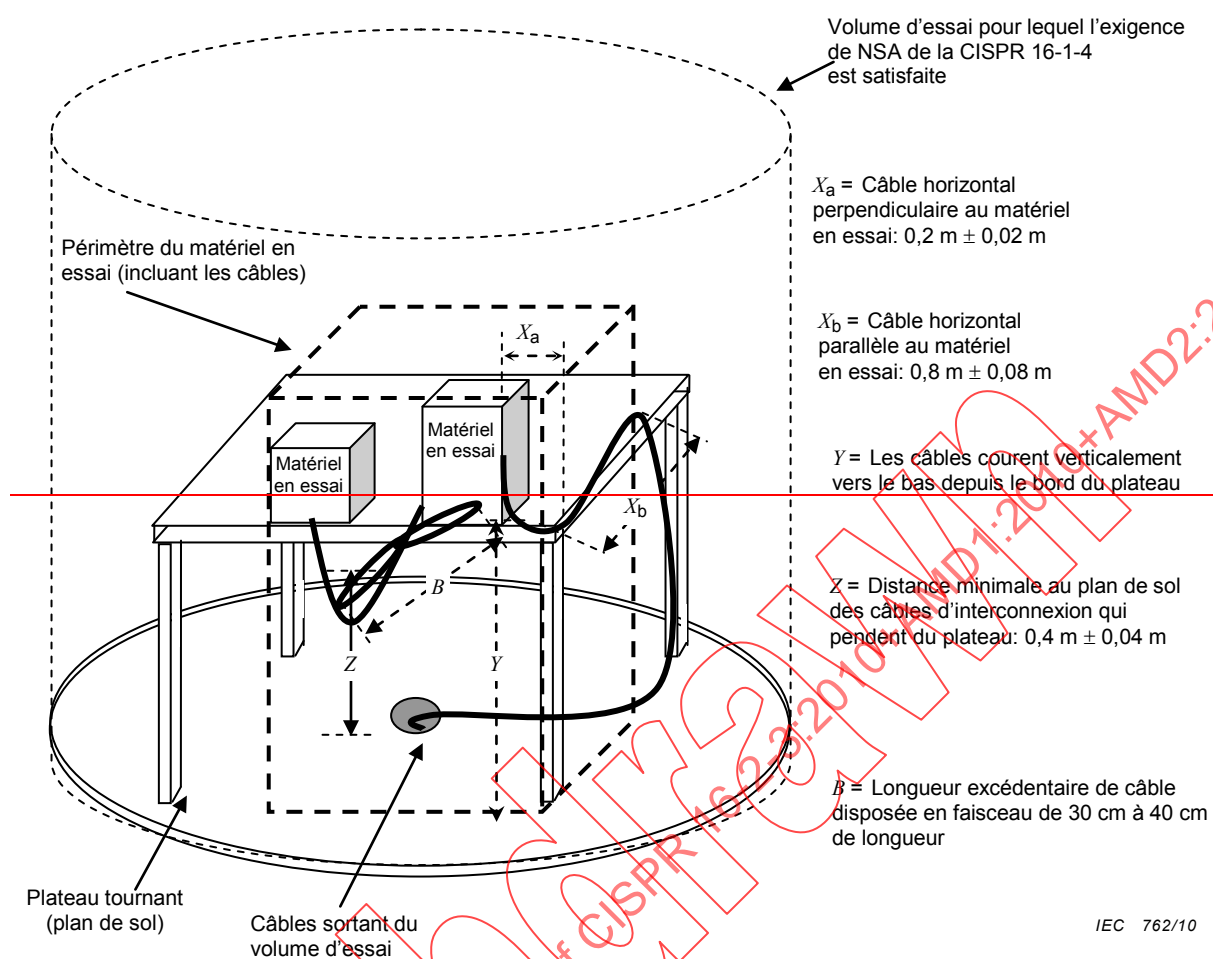
- Les types de câblage et les connecteurs spécifiés par le fabricant doivent être utilisés.
- Si les spécifications du fabricant exigent un câble de longueur inférieure ou égale à 3 m, alors la longueur spécifiée doit être utilisée. Les câbles doivent être exposés sur une longueur de 1 m ($\pm 0,1$ m) et la longueur en excès doit être pliée dans un sens et dans l'autre, pour former un faisceau de 30 cm à 40 cm de longueur, pour les matériels posés sur table (voir Figures 11 et 12) et approximativement de 1 m pour les matériels posés au sol (voir Figures 13 et 14).
- Si la longueur spécifiée est supérieure à 3 m ou n'est pas spécifiée, alors la longueur éclairée doit être de 1 m. Les longueurs de câbles en excès doivent être étendues à l'extérieur du volume d'essai.
- Les combinaisons de matériels en essai posés sur table et de matériels en essai posés au sol doivent être agencées selon la configuration d'installation de chaque matériel individuel, et les câbles d'interconnexion entre les matériels posés sur table et les matériels posés au sol doivent se conformer à ces règles.
- Pour les câbles non raccordés à un matériel auxiliaire, il convient de simuler les terminaisons en mode différentiel et en mode commun pour représenter le matériel

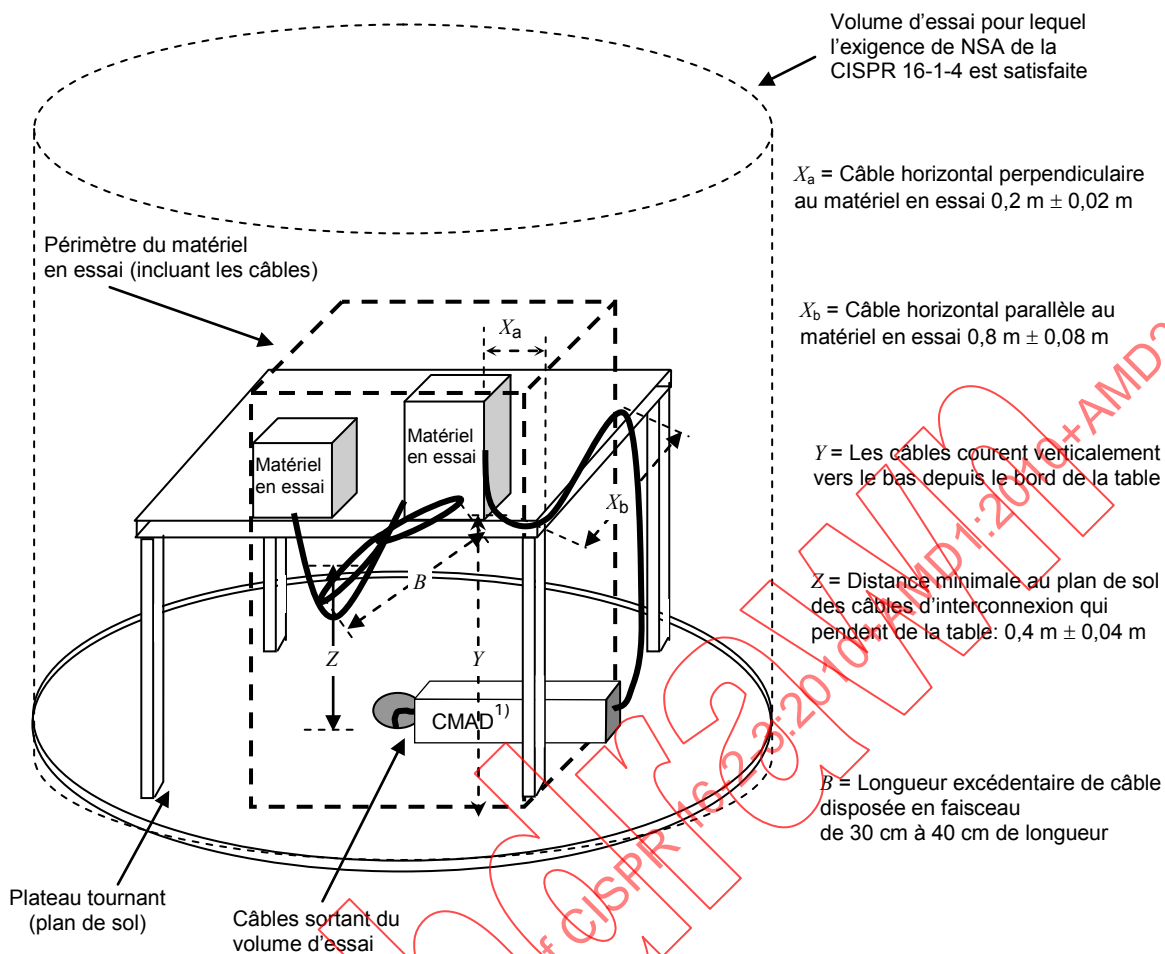
auxiliaire qui serait connecté aux câbles et représenterait l'impédance fonctionnelle requise.

- Les terminaisons des câbles non raccordés à un autre équipement peuvent se présenter comme suit (voir également 7.3.6.3).
 - Les câbles coaxiaux blindés doivent être terminés par une terminaison coaxiale (généralement 50 Ω ou 75 Ω).
 - Il convient que les câbles blindés avec plus d'un conducteur intérieur comportent des terminaisons en mode commun et en mode différentiel conformément aux spécifications du fabricant du matériel en essai. Cette terminaison en mode commun doit être raccordée de manière appropriée entre les conducteurs intérieurs ou leur terminaison en mode différentiel et le blindage du câble. Si aucune information n'est disponible concernant les terminaisons en mode commun, il convient d'utiliser des terminaisons en mode commun de 150 Ω .
 - Les câbles non blindés doivent avoir une terminaison en mode différentiel conformément aux spécifications du fabricant.
 - Il convient que tous les câbles qui ont été raccourcis par rapport à leur longueur maximale déclarée par le fabricant et fournis avec des terminaisons artificielles pour des raisons de commodité des essais, conformément au présent alinéa, soient également équipés de terminaisons supplémentaires en mode commun de 150 Ω avec la paroi ou le sol de la chambre d'essai.

Il convient de prendre en considération les éléments suivants avec ceux de 7.3.6.3.

- Si le matériel en essai requiert un matériel associé (AE) pour fonctionner correctement, il faut veiller à s'assurer que l'AE n'affecte ni les mesures d'émissions rayonnées, ni les essais d'immunité rayonnée. Les matériels auxiliaires peuvent être situés à l'extérieur de la chambre anéchoïque pendant les essais si des interfaces de raccordement appropriées sont disponibles sur le blindage de la chambre. Des mesures préventives contre les fuites RF à l'intérieur ou à l'extérieur de la chambre anéchoïque à travers le câble d'interconnexion peuvent s'avérer nécessaires.
- Les autres dispositifs ou matériels utilisés pour supprimer les émissions indésirables des matériels auxiliaires doivent être situés à l'extérieur de l'enceinte d'essai ou en dessous d'un sol surélevé.
- L'installation d'essai, incluant la disposition des câbles, les spécifications des câbles raccordés et de leurs terminaisons, l'utilisation de la ou des pinces ferrites sur les câbles quittant le volume d'essai, ainsi que d'autres mesures prises pour supprimer les émissions des matériels auxiliaires à l'extérieur du volume d'essai, doivent être clairement décrits dans le rapport d'essai.

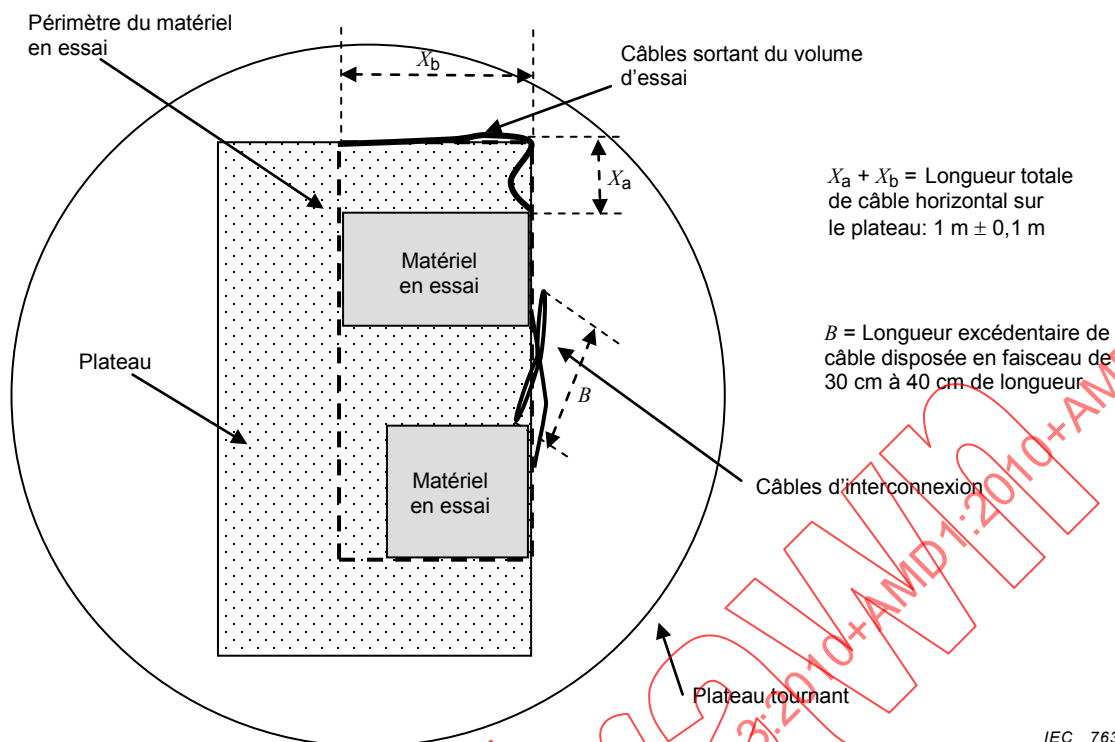




IEC 0839/14

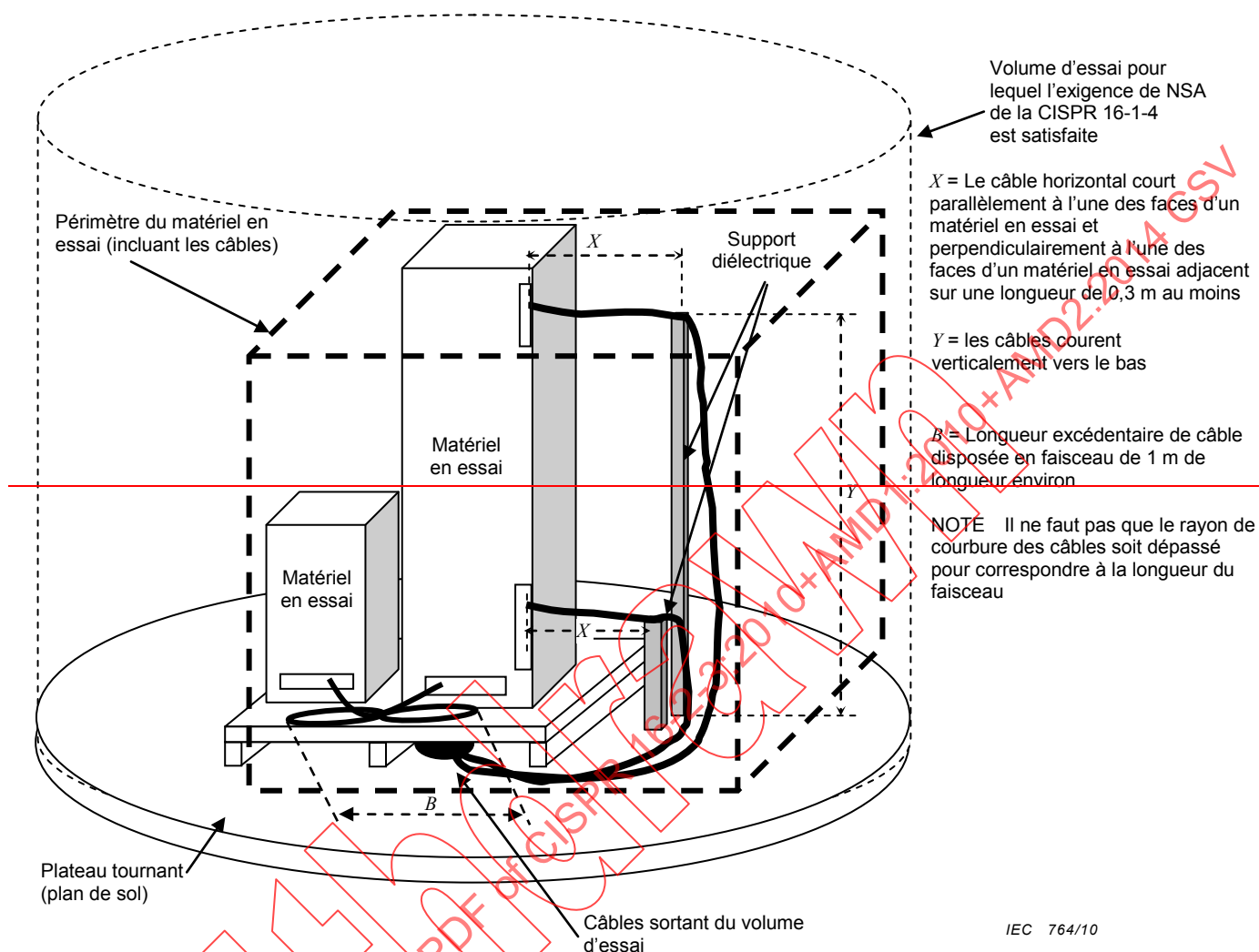
¹⁾ Les CMAD doivent être conformes aux spécifications applicables de la CISPR 16-1-4; leur utilisation doit être documentée dans le rapport d'essai.

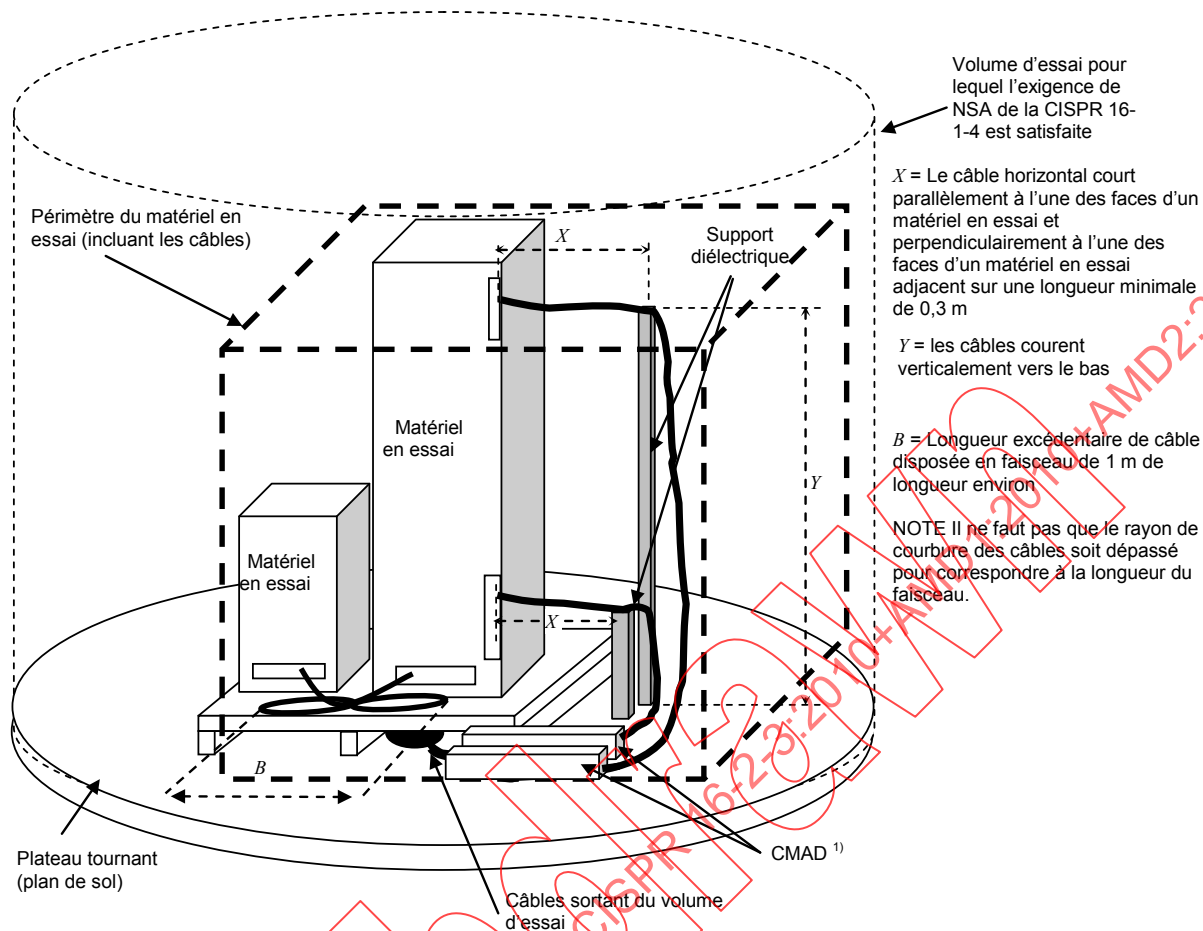
Figure 11 – Installation d'essai pour un matériel posé sur table



IEC 763/10

Figure 12 – Installation d'essai pour un matériel posé sur table – Vue de dessus





IEC 1094/06

¹⁾ Les CMAD doivent être conformes aux spécifications applicables de la CISPR 16-1-4; leur utilisation doit être documentée dans le rapport d'essai.

Figure 13 – Installation d'essai pour un matériel posé au sol

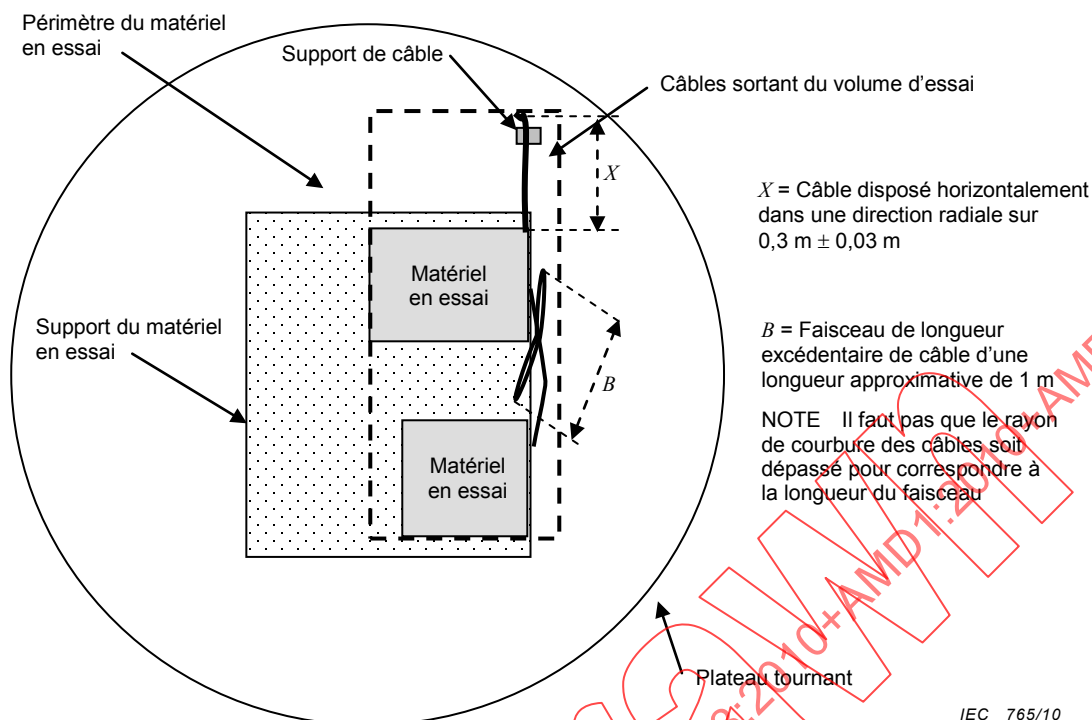


Figure 14 – Installation d'essai pour un matériel posé au sol, vue de dessus

7.5.5 Incertitude de mesure pour une installation et une méthode d'émission/immunité communes

Les éléments généraux et fondamentaux à prendre en compte concernant les incertitudes des mesures des émissions sont mentionnés dans la CISPR 16-4-1.

7.6 Mesures en chambre entièrement anéchoïque et mesures en OATS/SAC à revêtement absorbant (1 GHz à 18 GHz)

7.6.1 Grandeur à mesurer

L'amplitude du champ électrique émis par le matériel en essai à la distance de mesure est la grandeur à mesurer. Le résultat doit être exprimé en termes d'amplitude de champ.

Dans certaines normes, les limites d'émission pour les matériels sont exprimées en termes de puissance apparente rayonnée (P_{RE}) en dB(pW) au-dessus de 1 GHz. Dans les conditions de champ lointain en espace libre, l'équation de conversion de P_{RE} en amplitude de champ, en dB($\mu\text{V/m}$), à une distance de 3 m est la suivante:

$$E_{3\text{m}} = P_{RE} + 7,4 \quad (7)$$

Pour des distances d , en m, autres que 3 m:

$$E_d = P_{RE} + 7,4 + 20 \log\left(\frac{3}{d}\right) \quad (8)$$

7.6.2 Distance de mesure

L'amplitude du champ émis par le matériel en essai est mesurée à une distance préférentielle de 3 m. La distance de mesure, d , est la distance horizontale entre la périphérie du matériel en essai et le point de référence de l'antenne de réception (voir Figure 15). Le matériel en

essai englobe toutes les parties qui le constituent, y compris les supports des câbles et le matériel connexe, et une longueur de câble minimale de 30 cm.

Des distances différentes peuvent être utilisées dans la pratique, c'est-à-dire:

- des distances inférieures en cas de bruit ambiant élevé, ou pour réduire l'effet de réflexions non désirées, mais il convient de s'assurer que la distance de mesure est supérieure ou égale à $D^2/(2\lambda)$;
- des distances supérieures pour des matériels en essai de grandes dimensions de façon à permettre au faisceau de l'antenne d'englober le matériel en essai.

NOTE Compte tenu du fait que les composantes dominantes des signaux de perturbation du matériel en essai peuvent être considérées comme incohérentes et rayonnées à partir d'une source ponctuelle, il est nécessaire d'appliquer la distance minimale mentionnée ci-dessus, c'est-à-dire $D^2/(2\lambda)$, en utilisant les dimensions de l'antenne de mesure et non celles du matériel en essai.

Si les mesures sont effectuées à une distance différente de 3 m (voir note ci-dessus), la distance de mesure doit être supérieure ou égale à 1 m et inférieure ou égale à 10 m. Dans un tel cas, les données de mesure doivent être ajustées à une distance de 3 m, en supposant une propagation en espace libre. Les utilisateurs sont informés que la comparaison des mesures à des distances différentes et l'extrapolation des résultats ne seront pas en aussi bonne corrélation que les mesures effectuées à la même distance. Il convient que les normes ou les spécifications qui font référence à cette méthode d'essai identifient une distance de mesure préférentielle.

7.6.3 Installation et conditions de fonctionnement du matériel en essai (EUT)

De manière générale, les installations d'essai et les conditions de fonctionnement du matériel en essai doivent être les mêmes que celles utilisées en dessous de 1 GHz. Chaque fois que cela est possible, il convient que l'installation d'essai soit représentative de la configuration la plus caractéristique du matériel (posé sur une table, posé au sol, monté en baie, à montage mural, etc.).

Il convient également que l'installation d'essai considère que les absorbants sont généralement nécessaires sur le sol entre l'antenne et le matériel en essai pour les mesures au-dessus de 1 GHz. Lorsque la pratique le permet, pour les mesures d'émissions au-dessus de 1 GHz, il convient que le matériel en essai soit élevé au-dessus de la hauteur des absorbants. S'il n'est pas possible d'élever l'ensemble du matériel en essai au-dessus des absorbants (c'est-à-dire pour du matériel monté en baie ou posé sur le sol), il convient de configurer le matériel en essai (dans une baie ou un châssis, par exemple), de telle sorte que les éléments rayonnants soient situés au-dessus des absorbants. Le matériel en essai doit être situé dans le volume d'essai déterminé lors de la validation du site, comme décrit dans la CISPR 16-1-4. Si la pratique ne permet pas d'élever le matériel en essai ou ses éléments rayonnants au-dessus de la hauteur des absorbants en toute sécurité, la portion maximale du matériel en essai qui peut être située en dessous du point le plus haut des absorbants est de 30 cm (voir 7.6.6.1 et Figure 15).

La configuration réelle du matériel en essai et l'installation utilisée pour les essais doivent être indiquées dans le rapport d'essai avec des photographies ou des schémas présentant clairement l'emplacement du matériel en essai par rapport au sol de l'installation ou à la surface du plateau tournant, la mise en place de l'absorbant sur le sol (hauteur et emplacement), et l'emplacement de l'antenne de réception.

7.6.4 Site de mesure

Le site de mesure doit être conforme aux exigences décrites dans la CISPR 16-1-4.

7.6.5 Instrumentation de mesure

L'instrumentation de mesure doit être conforme aux exigences décrites dans les normes CISPR 16-1-1 et CISPR 16-1-4.

Les mesures pour vérifier la conformité à une limite de crête doivent être réalisées avec l'analyseur de spectre de mesure de crête ou le récepteur en utilisant une largeur de bande de mesure de 1 MHz (largeur de bande d'impulsion), comme défini dans la CISPR 16-1-1.

Les mesures pour vérifier la conformité à une limite moyenne doivent être réalisées avec un analyseur de spectre de mesure de crête utilisant une largeur de bande de mesure de 1 MHz (largeur de bande d'impulsion) et une largeur de bande vidéo réduite, réglée comme défini dans la CISPR 16-1-1. La valeur de la largeur de bande vidéo requise pour une mesure moyenne doit être inférieure à la composante spectrale la plus faible des signaux d'entrée à mesurer.

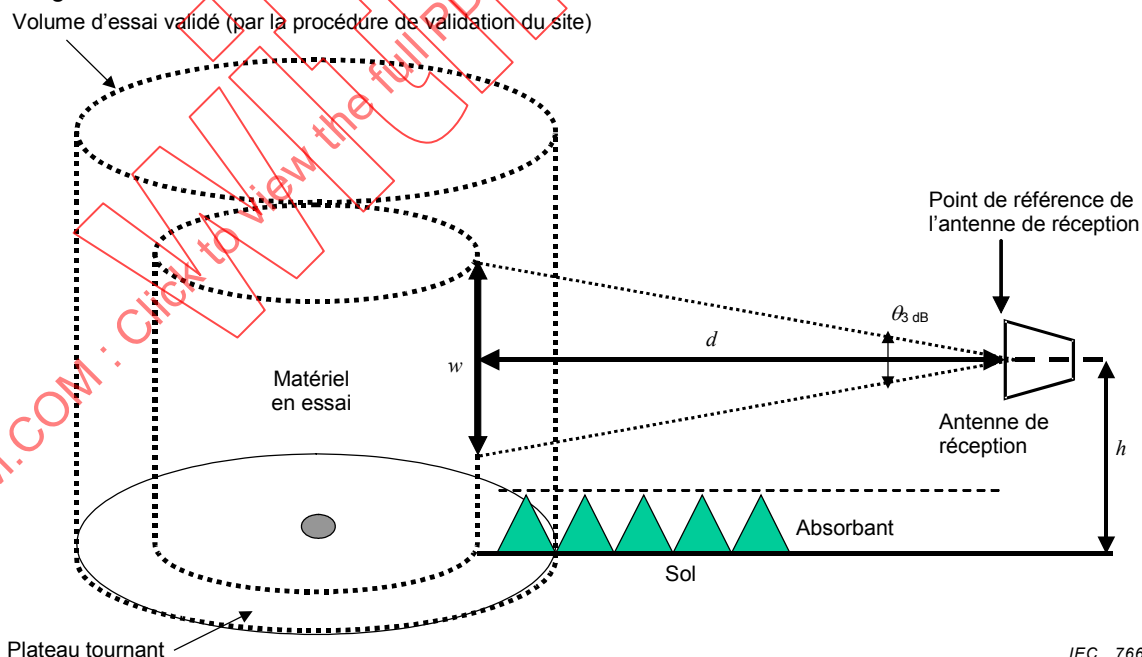
NOTE Pour réaliser des mesures moyennes, on peut utiliser un analyseur de spectre en réglant l'affichage en mode linéaire et la largeur de bande vidéo à une valeur inférieure à la plus petite composante spectrale du signal d'entrée à mesurer. Par exemple, si le signal d'entrée a une fréquence de répétition d'impulsion (PRF) de 1 kHz, pour une largeur de bande vidéo inférieure à 1 kHz, seule la composante continue du signal (c'est-à-dire la valeur moyenne) traversera le filtre vidéo.

L'utilisation d'autres types de détecteurs linéaires de valeur moyenne conformes à ces exigences est autorisée. En général, l'analyseur de spectre doit être réglé sur le mode d'affichage linéaire lors de la réalisation de mesures moyennes, et pas sur le mode logarithmique. La durée de balayage de l'analyseur de spectre doit être augmentée, en raison de l'utilisation de largeurs de bande vidéo plus étroites, afin de garantir des résultats de mesure précis. Le mode logarithmique est autorisé pour des mesures moyennes, lorsque les limites de spécification supposent qu'un détecteur logarithmique sera utilisé.

7.6.6 Mode opératoire de mesure

7.6.6.1 Description générale de la méthode de mesure du champ rayonné au-dessus de 1 GHz

La méthode de mesure du champ rayonné au-dessus de 1 GHz est basée sur la mesure du champ électrique maximum émis par le matériel en essai, avec une installation comme illustré à la Figure 15.



IEC 766/10

NOTE Le matériel anéchoïque placé sur le plan de sol sert uniquement à des fins d'illustration. Consulter la CISPR 16-1-4 pour des indications plus détaillées concernant la mise en place de l'absorbant, afin de satisfaire aux exigences de validation du site.

**Figure 15 – Méthode de mesure au-dessus de 1 GHz,
antenne de réception en polarisation verticale**

Les descriptions suivantes s'appliquent aux paramètres et aux termes indiqués à la Figure 15.

- Volume d'essai validé: le volume évalué au cours de la procédure de validation du site (CISPR 16-1-4). Généralement, cela permet de déterminer le matériel en essai du diamètre le plus grand pouvant être mesuré sur le site d'essai.
- Matériel en essai (volume): cylindre du plus petit diamètre qui englobera complètement toutes les parties du matériel en essai réel, y compris les supports des câbles et une longueur minimale de 30 cm de câbles. Le matériel en essai qui est situé dans ce cylindre doit pouvoir tourner autour de son axe (généralement par un plateau tournant télécommandé). Le matériel en essai doit être situé dans le volume d'essai validé. Une portion de w d'une hauteur maximale de 30 cm (voir définition de w ci-dessous) peut être située en dessous du sommet des absorbants sur le sol, uniquement lorsque le matériel en essai est posé sur le sol et ne peut pas être élevé au-dessus des absorbants (voir 7.6.3).
- $\theta_{3\text{ dB}}$: Largeur minimale de faisceau à 3 dB de l'antenne de réception à chaque fréquence considérée. $\theta_{3\text{ dB}}$ est la valeur minimale des valeurs du plan E et du plan H à chaque fréquence. $\theta_{3\text{ dB}}$ peut être obtenue à partir des données fournies par le fabricant pour l'antenne de réception.
- d : Distance de mesure (en mètres). Elle est mesurée comme la distance horizontale entre la périphérie du matériel en essai et le point de référence de l'antenne de réception.
- w : Dimension de la droite tangente au matériel en essai formée par $\theta_{3\text{ dB}}$ à la distance de mesure, d . L'Equation (9) doit être appliquée pour calculer w pour chaque antenne et chaque distance de mesure réelles utilisées. Les valeurs de w doivent être incluses dans le rapport d'essai. Ce calcul peut être basé sur les spécifications de largeur de faisceau de l'antenne de réception fournies par le fabricant:

$$w = 2d \tan(0,5 \theta_{3\text{ dB}}) \quad (9)$$

w doit avoir la dimension minimale spécifiée au Tableau 3.

- h : Hauteur de l'antenne de réception, mesurée entre son point de référence et le sol.

Le Tableau 3 spécifie la dimension minimale acceptable pour w ($w_{\min}$). Les exigences minimales énoncées dans le Tableau 3 sont calculées à partir de l'Equation (9) basée sur les essais effectués à la distance de mesure minimale autorisée de 1 m spécifiée en 7.6.2, et sur les valeurs de $\theta_{3\text{ dB}(\min)}$ présentées. La sélection de la distance de mesure d et du type d'antenne doit être effectuée de telle sorte que w soit égale ou supérieure aux valeurs indiquées dans le Tableau 3 à toutes les fréquences où le champ est mesuré. Aux fréquences non indiquées dans le Tableau 3, la limite de $w_{\min}$ doit être interpolée linéairement entre les deux fréquences énoncées les plus proches. Le Tableau 4 fournit des exemples de valeurs de w calculées en utilisant l'Equation (9) pour trois types d'antennes à des distances de mesure de 1 m, 3 m et 10 m.

L'émission maximale est mesurée en déplaçant l'antenne de réception en hauteur tout en opérant une rotation de l'azimut du matériel en essai (angle de 0° à 360°). Les exigences relatives à la scrutation en hauteur sont spécifiées ci-dessous et illustrées à la Figure 16 pour deux catégories types de matériels en essai.

Tableau 3 – Dimension minimale de w ($w_{\min}$)

Fréquence GHz	θ_3 dB, min °	$w_{\min}$ m
1,00	60	1,15
2,00	35	0,63
4,00	35	0,63
6,00	27	0,48
8,00	25	0,44
10,00	25	0,44
12,00	25	0,44
14,00	25	0,44
16,00	5	0,09
18,00	5	0,09

NOTE 1 La dimension w peut être supérieure à la dimension minimale indiquée, et d'autres antennes et distances peuvent être utilisées pour satisfaire à la valeur minimale requise de $w = w_{\min}$ indiquée, à condition que l'Équation (9) soit satisfaite.

NOTE 2 Dans la mesure où il est nécessaire de mesurer les deux polarisations, pour chaque hauteur de l'antenne de réception, w forme une zone minimale d'observation carrée égale à w^2 (m²).

NOTE 3 Dans certains cas, w peut englober plusieurs composants physiques du matériel en essai qui sont séparés physiquement. Par exemple, plusieurs boîtiers distincts d'un système de boîtiers multiples qui sont soumis à l'essai simultanément.

NOTE 4 L'exigence de hauteur de scrutation dépend de w de telle sorte qu'il peut s'avérer avantageux de maximiser w par la sélection d'une antenne avec une largeur de faisceau et une distance de mesure supérieures aux exigences minimales énoncées.

NOTE 5 Le diagramme et la largeur de faisceau de l'antenne utilisée peuvent affecter le résultat de la mesure. L'antenne possède au moins deux facteurs d'influence en plus de l'incertitude relative au facteur d'antenne: 1) des irrégularités ou autres anomalies du diagramme d'antenne et 2) des différences de largeur de faisceau entre les antennes, qui peuvent fournir des résultats différents en fonction du nombre d'émissions pouvant être captées par la largeur de faisceau de l'antenne, provenant (par construction) de localisations physiques distinctes sur le matériel en essai.

Tableau 4 – Exemples de valeurs de w pour trois types d'antenne

Fréquence GHz	θ_3 dB °	Cornet DRG			θ_3 dB °	LPDA ou LPDA-V ^a		
		$d = 1$ m	$d = 3$ m	$d = 10$ m		$d = 1$ m	$d = 3$ m	$d = 10$ m
		w m	w m	w m		w m	w m	w m
1,00	60	1,15	3,46	11,55	60	1,15	3,46	11,55
2,00	35	0,63	1,89	6,31	55	1,04	3,12	10,41
4,00	35	0,63	1,89	6,31	55	1,04	3,12	10,41
6,00	27	0,48	1,44	4,80	55	1,04	3,12	10,41
8,00	25	0,44	1,33	4,43	50	0,93	2,80	9,33
10,00	25	0,44	1,33	4,43	50	0,93	2,80	9,33
12,00	25	0,44	1,33	4,43	50	0,93	2,80	9,33
14,00	25	0,44	1,33	4,43	45	0,83	2,49	8,28
16,00	5	0,09	0,26	0,87	40	0,73	2,18	7,28
18,00	5	0,09	0,26	0,87	40	0,73	2,18	7,28

^a LPDA-V: antenne log-périodique de type V. Les valeurs énoncées pour θ_3 dB et w sont des valeurs types à la fois du LPDA et du LPDA-V. Toutefois ces antennes possèdent typiquement un gain différent.

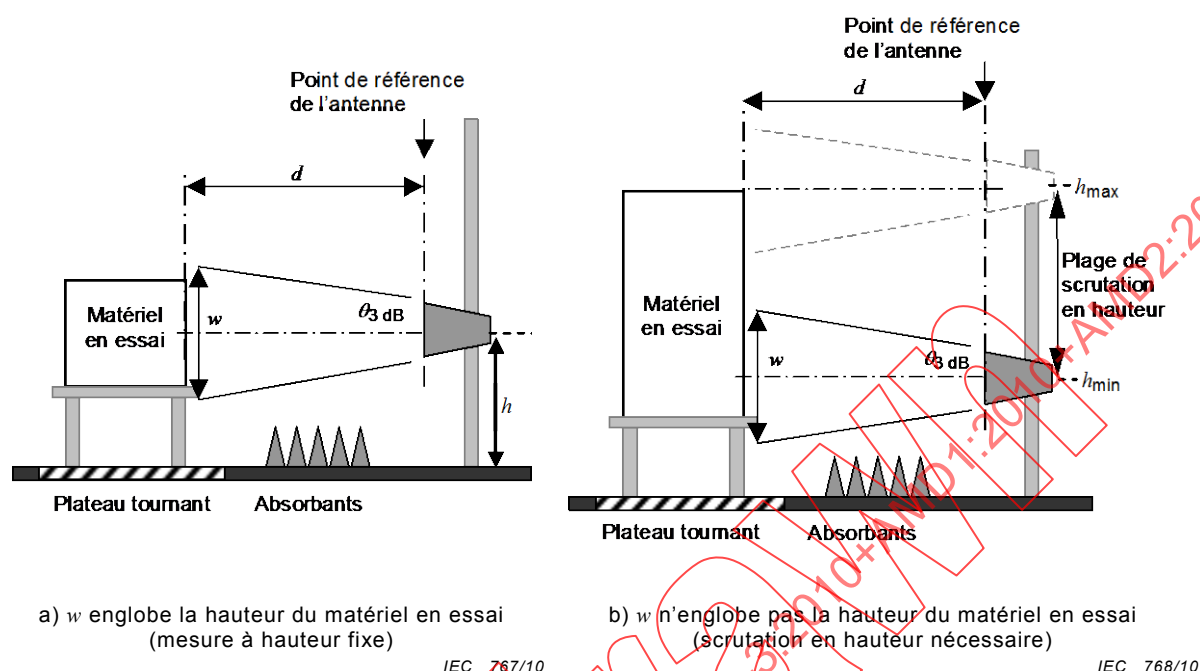


Figure 16 – Illustration des exigences relatives à la scrutation en hauteur pour deux catégories différentes de matériels en essai

Pour tout matériel en essai de dimensions maximales inférieures ou égales à w , le centre de l'antenne de réception doit être fixé au niveau de la hauteur du centre du matériel en essai (Figure 16a)). Pour tout matériel en essai de dimension verticale maximale supérieure à w , le centre de l'antenne doit être scruté verticalement le long de la ligne parallèle à w , comme illustré à la Figure 16 b). La plage de scrutation requise pour h est comprise entre 1 m et 4 m. Si la hauteur du matériel en essai est inférieure à 4 m, il n'est pas nécessaire d'effectuer une scrutation du centre de l'antenne de réception à des hauteurs supérieures à la partie supérieure du matériel en essai. Dans les deux cas, la hauteur fixe, h , ou la plage des hauteurs analysées doit être consignée dans le rapport d'essai.

NOTE Lorsqu'une scrutation en hauteur est exigée par l'alinéa précédent, une scrutation continue en hauteur dans la plage des hauteurs requise est recommandée afin d'obtenir l'émission maximale finale. Si une scrutation en hauteur par incrément est réalisée, il est recommandé de s'assurer que les incréments de hauteur sont suffisamment petits afin de capturer l'émission maximale.

Concernant l'étendue horizontale de w , il n'est pas nécessaire que le matériel en essai soit complètement inclus dans w . Dans les cas où la largeur du matériel en essai est supérieure à w , le matériel en essai doit être centré horizontalement sur l'axe de mesure, et la rotation du matériel en essai fournit la scrutation horizontale nécessaire pour la détermination de l'amplitude de champ maximale. Une scrutation horizontale (latérale, transversale) en déplaçant l'antenne de réception horizontalement en dehors de l'axe de mesure n'est pas nécessaire, mais peut être utilisée si elle est spécifiée dans une norme de produits.

7.6.6.2 Mesures utilisant des détecteurs classiques (non statistiques)

7.6.6.2.1 Procédure générale de mesure

Pour tout matériel en essai, il convient d'abord de détecter les fréquences d'émission par une maximisation préliminaire des émissions (voir 7.6.6.2.2). L'essai final d'émission est réalisé ensuite (voir 7.6.6.2.3). Ces deux mesures doivent être effectuées de préférence à la distance limite spécifique. Si, pour une raison justifiée, la mesure finale est effectuée à une autre distance que celle correspondant à la distance limite, il convient d'abord d'effectuer une

mesure à la distance limite, afin de faciliter l'interprétation des données résultantes ~~en cas de litige.~~

Lors de la réalisation de ces mesures, la sensibilité de l'appareil de mesure par rapport à la limite doit être déterminée avant l'essai. Si la sensibilité globale de la mesure est inadéquate, des amplificateurs à faible bruit, des distances de mesure plus faibles ou des antennes à gain plus élevé peuvent être utilisés. Si des distances de mesure plus faibles ou des antennes à gain plus élevé sont utilisées, la relation entre la largeur de faisceau de l'antenne et la taille du matériel en essai doit être prise en compte. En outre, lorsque des préamplificateurs sont utilisés, les niveaux de saturation du système de mesure doivent être déterminés comme appropriés.

La protection contre la saturation et la destruction de l'instrumentation de mesure est nécessaire lorsque des émissions à faible niveau doivent être mesurées en présence d'un signal d'un niveau élevé. Une combinaison de filtres passe-bande, coupe-bande, passe-bas et passe-haut peut être utilisée. Cependant, la perte d'insertion de ceux-ci ou de tous autres dispositifs, aux fréquences de mesure, doit être connue et comprise dans les calculs dans le rapport de mesure.

NOTE Une méthode simple pour déterminer si des effets non linéaires (surcharge, saturation, etc.) se produisent, consiste à insérer un atténuateur de 10 dB à l'entrée de l'appareil de mesure (avant tout préamplificateur si l'on en utilise un) et à vérifier que l'amplitude de tous les harmoniques du signal de forte amplitude (qui peuvent produire des effets non linéaires) est réduite de 10 dB.

7.6.6.2.2 Procédure d'essai conditionnel

Si la fréquence interne la plus élevée du matériel en essai (voir 3.27) est inférieure à 108 MHz, les émissions doivent être mesurées au minimum jusqu'à 1 GHz.

Si la fréquence interne la plus élevée du matériel en essai est comprise entre 108 MHz et 500 MHz, les émissions doivent être mesurées au moins jusqu'à 2 GHz.

Si la fréquence interne la plus élevée du matériel en essai est comprise entre 500 MHz et 1 GHz, les émissions doivent être mesurées au moins jusqu'à 5 GHz.

Si la fréquence interne la plus élevée du matériel en essai est supérieure à 1 GHz, les émissions doivent être mesurées jusqu'à la plus petite fréquence entre 5 fois la fréquence interne la plus élevée ou la fréquence la plus élevée à laquelle les limites sont définies.

7.6.6.2.2.7.6.6.2.3 Procédure de mesure préliminaire

Les procédures ~~définies~~ figurant dans le présent paragraphe sont fournies à des fins informatives – les exigences de mesure normatives sont énumérées en 7.6.6.2.34. ~~L'émission~~ La ~~perturbation~~ rayonnée maximale pour un mode de fonctionnement donné peut être déterminée pendant un essai préliminaire. Afin de réduire la durée de mesure, il est proposé d'effectuer en premier lieu des mesures en utilisant une détection de crête, puis de comparer les résultats d'essai à la limite moyenne. Les mesures suivantes avec le détecteur de valeur moyenne et la comparaison des résultats ~~par rapport~~ à la limite moyenne ne seront effectuées que dans les ~~gammes plages~~ de fréquences où la limite moyenne a été dépassée par les données recueillies avec la détection de crête.

Les ~~principes directeurs~~ directives pour une procédure préliminaire visant à identifier ~~les émissions la perturbation~~ rayonnées sont les suivantes:

- Utiliser le mode scrutation ou balayage sur la totalité de la ~~gamme plage~~ de fréquences de l'antenne en utilisant la détection de crête et le mode « maintien du maximum ».
- ~~Il convient de~~ Déterminer la durée de balayage ou de scrutation appropriée afin d'assurer une interception adéquate du signal.

- c) Si nécessaire, pendant les essais préliminaires, **réduire** la largeur de bande de résolution ~~peut être réduite~~ en mode balayage afin de réduire par ailleurs le niveau de bruit affiché ~~de l'analyseur de spectre ou~~ du récepteur de mesure. A noter que ceci peut réduire l'amplitude ~~des émissions de la~~ perturbation à large bande; de ce fait, des recherches complémentaires peuvent s'avérer nécessaires afin de déterminer si ~~les émissions sont la~~ perturbation est à large bande ou à bande étroite.
- d) Faire tourner le matériel en essai de façon continue ou par paliers de 15° ou moins, puis répéter l'opération pour l'autre polarisation. Il convient de soumettre le matériel en essai à une rotation de 360° en azimut pour les deux polarisations afin de déterminer ~~les émissions la~~ perturbation maximales à chaque fréquence concernée.
- e) En mode rotation en continu du plateau tournant, il convient de régler la durée de balayage ~~de l'analyseur de spectre du récepteur de mesure~~ de telle sorte que l'intervalle de fréquence sélectionné puisse être balayé en un temps inférieur ou égal au temps nécessaire au plateau tournant pour effectuer une rotation de 15°. Si la vitesse de rotation du plateau tournant est telle qu'un angle supérieur à 15° est couvert au cours d'un balayage complet ou d'une scrutation complète ~~de l'analyseur de spectre du récepteur de mesure~~, il convient d'utiliser une **gamme plage** de fréquences plus petite afin de réduire la durée de balayage ~~de l'analyseur de spectre du récepteur de mesure~~ et de réaliser la rotation du plateau tournant de 15° au maximum par balayage.
- f) Si son utilisation est nécessaire pour identifier les fréquences ~~des émissions correspondant à la~~ perturbation maximales, **appliquer** la méthode décrite ci-dessus ~~peut être appliquée~~ pour tous les niveaux de hauteur requis par 7.6.6.1 (et la Figure 16), ainsi que pour les différents modes de fonctionnement du matériel en essai.
- g) Afin de mieux évaluer les fréquences déterminées aux étapes a) à d), utiliser un intervalle de fréquence réduit (généralement de 5 MHz ou moins) et effectuer une recherche au voisinage des fréquences proches de la limite en utilisant des incréments de rotation du plateau tournant et des pas de balayage en hauteur supplémentaires plus petits. Généralement, toutes les fréquences se situant à environ 10 dB de la limite de spécification garantissent une recherche approfondie dans un intervalle de fréquence étroit et avec des incréments supplémentaires en rotation ou en hauteur plus précis.

7.6.6.2.37.6.6.2.4 Procédure finale de mesure

L'~~amplitude~~ intensité du champ émis par le matériel en essai à la distance de mesure spécifiée est mesurée dans la configuration (hauteur d'antenne, orientation azimut du matériel en essai, etc.) qui produit ~~l'émission la~~ perturbation maximale, telle que déterminée lors de la maximisation préliminaire de ~~l'émission la~~ perturbation (~~l'antenne de réception étant alignée avec cette émission maximale~~). Les mesures finales doivent être effectuées suivant le mode opérationnel du matériel en essai identifié par les mesures préliminaires comme produisant ~~les émissions les~~ la perturbation la plus élevées.

Cette mesure finale doit être le résultat d'un maintien du maximum sur ~~l'analyseur de spectre le récepteur de mesure~~ pendant une durée donnée proportionnelle à l'intervalle de fréquence utilisé. Il convient de définir cette durée pour chaque produit ou famille de produits, en tenant compte de la durée des modes de fonctionnement et des constantes de temps associées à chaque produit spécifique à soumettre à l'essai. Les mesures finales doivent être effectuées en utilisant tous les détecteurs requis. On peut également utiliser les résultats des mesures en crête pour démontrer la conformité à toutes les limites spécifiées.

Si la configuration du matériel en essai (hauteur d'antenne, azimut du matériel en essai, mode de fonctionnement, etc.) produisant ~~l'émission la~~ perturbation maximale n'a pas été déterminée de manière ~~conclusive~~ concluante par une mesure préliminaire, les mesures complémentaires indiquées ci-dessous doivent être effectuées:

- a) pour tout matériel en essai de dimension maximale inférieure ou égale à w , le centre de l'antenne de réception doit être fixé au niveau de la hauteur du centre du matériel en essai [voir Figure 16 a)].

- b) pour tout matériel en essai de dimension verticale maximale supérieure à w , la scrutation en hauteur doit être effectuée conformément aux exigences relatives à la scrutation en hauteur (limites supérieure et inférieure) spécifiées en 7.6.6.1.
- c) dans tous les cas, afin de déterminer ~~les émissions~~ la perturbation maximales, le matériel en essai doit effectuer une rotation en azimut sur toute la plage d'angles compris entre 0° et 360° , et les mesures doivent être effectuées pour les polarisations horizontale et verticale.

En résumé, les exigences relatives aux mesures finales au-dessus de 1 GHz sont les suivantes:

~~Les émissions~~ La perturbation maximales doivent être enregistrées à partir des recherches requises suivantes, certaines d'entre elles pouvant être réalisées pendant la procédure de mesure préliminaire.

- 1) le matériel en essai doit effectuer une rotation en azimut ~~selon un passant par tous les angles de situés dans la plage comprise entre 0° à et 360°~~ , soit par un plateau tournant, soit par le mouvement de l'antenne de réception autour du volume.

NOTE Si une mesure préliminaire a été réalisée avec des pas azimutaux de $1^\circ \leq a \leq 15^\circ$, la mesure finale doit comprendre une recherche d'azimut en continu passant par tous les angles de $\pm a$ minimum autour de l'angle d'azimut obtenu lors de la mesure préliminaire, où a est l'angle d'azimut.

- 2) une scrutation en hauteur de l'antenne de réception doit être effectuée si la hauteur du matériel en essai est supérieure à w dans la direction verticale.
- 3) les polarisations horizontale et verticale doivent être analysées.

7.6.6.3 Mesures à l'aide de la fonction (statistique) DPA

7.6.6.3.1 Généralités

La mesure de la distribution de probabilité d'amplitude (DPA) d'un signal perturbateur fournit une caractérisation statistique du signal perturbateur concerné. Le contexte général sur l'application de la fonction de mesure de la DPA est fourni ~~en dans le 4.6 4.7~~ de la CISPR/TR 16-3 [2]. Un comité de produits peut choisir la mesure de DPA comme méthode à utiliser pour les essais relatifs aux émissions finales. La mesure de DPA doit être réalisée aux fréquences où le matériel en essai génère des amplitudes de champ perturbateur élevées. Le nombre de fréquences et leur méthode de sélection doivent être déterminés par un comité des produits.

La mesure de DPA doit être réalisée en utilisant l'une des deux méthodes suivantes. La première méthode consiste à mesurer le niveau de perturbation E_{meas} en dB(μ V/m) relativement à la probabilité de durée spécifiée p_{limit} , désignée comme la Méthode 1 (voir 7.6.6.3.2). La seconde méthode consiste à mesurer la probabilité de durée p_{meas} durant laquelle l'enveloppe de la perturbation dépasse un niveau spécifié E_{limit} en dB(μ V/m), désignée comme la Méthode 2, (voir 7.6.6.3.3). Les informations et les figures supplémentaires sont fournies en Annexe D afin d'illustrer les spécificités des deux méthodes de mesure de DPA.

Si un comité de produits décide d'utiliser l'approche DPA, il doit choisir soit la Méthode 1 soit la Méthode 2. Si l'instrumentation de mesure de DPA ne comporte pas de convertisseur A/N (analogique/numérique), seule la Méthode 2 doit être utilisée. Si l'instrumentation de mesure de DPA comporte un convertisseur A/N, l'une ou l'autre des deux méthodes peut être appliquée.

Le nombre de paires de limites (E_{limit} , p_{limit}) et les valeurs correspondantes doivent être spécifiés par le comité de produits. Le comité de produits doit également décider de l'utilisation d'une limite en valeur crête conjointement aux limites de DPA.

7.6.6.3.2 Méthode 1 – Mesure du niveau de perturbation

Cette mesure doit être réalisée en appliquant la procédure suivante:

- 1) Régler la largeur de bande de résolution (RBW) et la largeur de bande vidéo (VBW) de l'analyseur de spectre conformément à la CISPR 16-1-1 (pour les mesures au-dessus de 1 GHz).
- 2) Identifier les fréquences auxquelles des perturbations importantes sont observées. Ceci peut être réalisé en utilisant la fonction « maintien du maximum » dans l'intervalle de fréquence considéré. La détection de crête doit être utilisée lors de la mise en œuvre de cette procédure.

NOTE Dans les cas où des émissions en bande étroite se trouvent masquées par des émissions en large bande, le mode « maintien du maximum » combiné avec le détecteur de crête peut permettre de négliger les émissions en bande étroite. En conséquence, une mesure supplémentaire peut s'avérer nécessaire pour déterminer les fréquences des émissions en bande étroite à mesurer. Le comité de produits peut exiger des balayages supplémentaires en utilisant le détecteur de valeur moyenne ou un moyennage vidéo numérique. De plus, le nombre de fréquences pour la mesure de DPA peut également être spécifié par le comité de produits.

- 3) Déterminer les fréquences pour la mesure de DPA. Le nombre de fréquences doit être spécifié par le comité de produits.
- 4) Régler la fréquence centrale de l'analyseur de spectre sur la fréquence à laquelle le plus haut niveau de perturbation est observé pendant l'application de l'étape 2) de cette procédure.
- 5) Régler le niveau de référence de l'analyseur de spectre à au moins 5 dB au-dessus du niveau maximum de perturbation qui est obtenu à l'étape 2).
- 6) Régler l'analyseur de spectre en mode d'intervalle de fréquence nul et mesurer la DPA de la perturbation pendant la durée de la mesure qui est spécifiée par le comité de produits. La durée de la mesure doit être supérieure à la période de la perturbation.

Dans le cas de fréquences de perturbations fluctuantes, le comité de produits doit spécifier la gamme de fréquences XX (en MHz) sur laquelle les DPA de la perturbation doivent être mesurées. Les mesures de DPA dans la gamme de fréquences XX MHz doivent être réalisées avec un pas d'incrément de fréquence de 1 MHz. Cependant, dans les gammes de fréquences où les valeurs de mesures de DPA sont supérieures de -6 dB à la limite de DPA, des mesures complémentaires peuvent s'avérer nécessaires avec un pas d'incrément de fréquence plus petit (par exemple 0,5 MHz). Le comité de produits doit définir le pas d'incrément de fréquence inférieur.

- 7) Changer la fréquence centrale de l'analyseur de spectre et la régler à la fréquence suivante déterminée à l'étape 2), puis répéter les procédures des étapes 4) à 6) jusqu'à ce que les mesures de DPA soient effectuées pour toutes les fréquences.
- 8) Lire le niveau de perturbation E_{meas} en dB($\mu\text{V}/\text{m}$) relatif à la probabilité spécifiée p_{limit} à partir des résultats de l'étape 6).
- 9) Comparer E_{meas} dB($\mu\text{V}/\text{m}$) à la limite E_{limit} dB($\mu\text{V}/\text{m}$). Le matériel en essai est conforme si E_{meas} est inférieur ou égal à E_{limit} à toutes les fréquences.

7.6.6.3.3 Méthode 2 – Mesure de la probabilité de durée

Cette mesure doit être réalisée en appliquant la procédure suivante:

Les étapes 1), 2), 3), 4), 5) et 7) de la Méthode 2 sont similaires aux étapes correspondantes de la Méthode 1 (7.6.6.3.2).

Pour la Méthode 2, modifier les étapes 6), 8) et 9) de la Méthode 1 comme suit:

- 6) Régler l'analyseur de spectre en mode d'intervalle de fréquence nul et mesurer la DPA (ou mesurer directement la probabilité p_{meas} relative aux niveaux spécifiés) de la perturbation pendant la durée de mesure qui doit être spécifiée par le comité des produits.
- 8) Lire les probabilités p_{meas} pendant lesquelles l'enveloppe de la perturbation dépasse un niveau spécifié E_{limit} en dB($\mu\text{V}/\text{m}$) à partir des résultats de l'étape 6).

- 9) Comparer p_{meas} aux limites p_{limit} . Le matériel en essai est conforme si p_{meas} est inférieur ou égal à p_{limit} à toutes les fréquences.

7.6.7 Incertitude de mesure de la chambre entièrement anéchoïque

Les éléments généraux et fondamentaux à prendre en compte concernant les incertitudes des mesures des émissions sont mentionnés dans la CISPR 16-4-1.

7.7 Mesures *in situ* (9 kHz à 18 GHz)

7.7.1 Applicabilité et préparation à des mesures *in situ*

Des mesures *In situ* peuvent être nécessaires pour l'étude d'un problème de perturbation en un lieu particulier, c'est-à-dire lorsque l'on soupçonne un matériel électrique de provoquer des brouillages de la réception radio dans son environnement immédiat. Si la norme de produits applicable le permet, des mesures *in situ* peuvent être effectuées pour l'évaluation de la conformité, dans les cas où les mesures d'émissions rayonnées ne peuvent pas être effectuées, pour des raisons techniques, sur un site d'essai normalisé. Des dimensions et/ou un poids excessifs du matériel en essai, ou des coûts trop élevés de la connexion du matériel en essai à son infrastructure pour des mesures sur un site d'essai normalisé, constituent les motifs techniques conduisant à des mesures *in situ*. Les résultats de mesure *in situ* d'un type de matériel en essai donné varient normalement d'un site à l'autre ou diffèrent des résultats obtenus sur un site d'essai normalisé, et ne peuvent, en conséquence, pas être utilisés pour des essais de type.

NOTE 1 En général, toutefois, les imperfections telles que le couplage réciproque entre les structures conductrices présentes dans l'environnement *in situ*, qui peuvent également être plus ou moins aggravées par les champs électromagnétiques ambiants, ou entre les antennes de mesure et le matériel en essai, font que les mesures *in situ* ne peuvent cependant pas remplacer complètement les mesures effectuées sur un site d'essai approprié [site d'essai en espace libre ou site d'essai alternatif, par exemple chambre (semi-)anéchoïque] comme décrit dans la CISPR 16-1-4.

Le matériel en essai comporte habituellement un ou plusieurs éléments et/ou systèmes, et fait partie intégrante d'une installation ou est relié à une installation. Le périmètre reliant les parties extérieures du matériel en essai est généralement pris comme point de référence qui permet de déterminer la distance de mesure. Dans certaines normes de produits, les murs extérieurs ou les limites des parcs d'activités ou des zones industrielles sont pris comme points de référence.

Des mesures préliminaires doivent être effectuées pour identifier la fréquence et l'amplitude des champs perturbateurs parmi les signaux ambiants, compte tenu des sources potentielles de perturbation (par exemple, oscillateurs) du matériel en essai. Pour ces mesures, il est recommandé d'utiliser un analyseur de spectre au lieu d'un récepteur, ce qui permet d'analyser un spectre de fréquences plus large. Pour identifier la fréquence et l'amplitude des signaux perturbateurs, l'utilisation d'une sonde de courant sur les câbles connectés, de sondes de champ proche ou des antennes de mesure placées plus près du matériel en essai, est recommandée.

Des mesures doivent également être effectuées à des fréquences choisies pour déterminer, si possible, les modes de fonctionnement pour lesquels le matériel en essai produit les champs perturbateurs les plus élevés. Les mesures suivantes doivent être effectuées avec le matériel en essai fonctionnant dans ces modes.

NOTE 2 Lorsque le matériel en essai constitue une partie d'un ensemble et que son fonctionnement ne peut être indépendant du fonctionnement des autres parties, il peut se révéler impossible de choisir les conditions produisant les perturbations les plus élevées. Pour certains matériels et certains modes de fonctionnement, ces conditions peuvent dépendre du temps, plus particulièrement s'il s'agit de fonctionnements cycliques. Dans ces cas, il convient de choisir la période d'observation s'approchant le plus des conditions de production des perturbations les plus élevées.

Les mesures doivent être effectuées autour du matériel en essai à une distance approximativement identique pour chaque fréquence choisie afin de déterminer la direction du

champ perturbateur le plus élevé. Il convient que les mesures sur le matériel en essai soient effectuées au moins dans trois directions différentes. Les mesures finales des champs perturbateurs, à chaque fréquence, doivent être effectuées dans les directions des champs perturbateurs les plus élevés, ce qui peut varier d'une fréquence à l'autre compte tenu des conditions (ambiantes) locales. Les champs perturbateurs les plus élevés doivent être mesurés avec l'antenne en polarisation verticale et en polarisation horizontale. Si le rapport du champ perturbateur mesuré et de toute émission ambiante est inférieur à 6 dB, les méthodes de mesure décrites en Annexe A peuvent être utilisées.

7.7.2 Mesures du champ électromagnétique *in situ* dans la gamme de fréquences de 9 kHz à 30 MHz

7.7.2.1 Méthode de mesure

L'amplitude du champ magnétique perturbateur doit être mesurée dans la direction de rayonnement maximum avec le matériel en essai fonctionnant dans le mode créant le champ perturbateur le plus élevé.

L'amplitude du champ perturbateur polarisé horizontalement doit être mesurée à la distance normalisée d_{limit} en utilisant une antenne cadre comme décrit en 4.3.2 de la CISPR 16-1-4, à une hauteur de 1 m (entre le sol et la partie inférieure de l'antenne). L'amplitude maximale du champ perturbateur doit être déterminée par rotation de l'antenne.

NOTE Pour la mesure de l'amplitude maximale du champ perturbateur le long de lignes radiales disposées dans une direction quelconque, il convient d'orienter l'antenne selon trois axes orthogonaux et l'amplitude mesurée du champ est calculée par

$$E_{\text{sum}} = \sqrt{E_x^2 + E_y^2 + E_z^2}$$

Dans les cas où des limites sont données pour le champ E équivalent alors que ce sont les composantes du champ magnétique qui représentent l'amplitude mesurée du champ, l'amplitude du champ H peut être convertie en amplitude du champ électrique E correspondante en utilisant l'impédance d'espace libre de 377Ω et en multipliant la valeur lue pour le champ H par 377. Dans ce cas, le champ H est donné par

$$H_{\text{sum}} = \sqrt{H_x^2 + H_y^2 + H_z^2}$$

Cette valeur du champ H peut être utilisée directement dans les cas où les limites sont directement données pour l'amplitude du champ magnétique.

Si l'antenne ne peut pas être déplacée selon trois axes orthogonaux, elle peut être tournée manuellement vers la direction donnant la valeur maximale de mesure de l'amplitude du champ perturbateur maximale.

7.7.2.2 Distances de mesure autres que la distance normalisée

S'il n'est pas possible de maintenir la distance normalisée d_{limit} comme spécifié dans la norme de produits ou la norme générique, il convient d'effectuer les mesures à des distances inférieures ou supérieures à la distance de mesure normalisée dans la direction du rayonnement maximum. Au moins trois mesures doivent être effectuées à des distances différentes, supérieures ou inférieures à la distance de mesure normalisée, s'il n'est pas possible d'utiliser cette dernière.

Les résultats (en décibels) des mesures doivent être reportés sur un graphique en fonction de la distance de mesure sur une échelle logarithmique. Une ligne doit relier les résultats de mesure obtenus. Cette ligne représente la décroissance de l'amplitude du champ et peut servir à déterminer l'amplitude du champ perturbateur à des distances autres que la distance de mesure, par exemple à la distance normalisée.

7.7.3 Mesures d'amplitude du champ *in situ* dans la gamme de fréquences supérieures à 30 MHz

7.7.3.1 Méthode de mesure

L'amplitude du champ électrique perturbateur doit être mesurée dans la direction de rayonnement maximum à la distance normalisée avec le matériel en essai fonctionnant dans le mode produisant l'amplitude de champ perturbateur la plus élevée. Les amplitudes maximales, en polarisation verticale et en polarisation horizontale, du champ perturbateur, doivent être mesurées à l'aide d'antennes à large bande ayant, dans toute la mesure du possible, une hauteur variant entre 1 m et 4 m. La valeur maximale doit être prise comme valeur mesurée.

Il est recommandé d'utiliser des antennes biconiques pour les mesures effectuées dans la gamme de fréquences jusqu'à 200 MHz et des antennes log-périodiques pour les mesures effectuées dans la gamme de fréquences au-dessus de 200 MHz. Il convient que la distance entre l'antenne de mesure et tous obstacles métalliques voisins (y compris les câbles) soit supérieure à 2 m.

7.7.3.2 Distances de mesure autres que la distance normalisée

La distance de mesure normalisée d_{std} est spécifiée dans la norme de produits ou la norme générique. En cas d'impossibilité de respecter la distance de mesure normalisée, la mesure de l'amplitude du champ perturbateur doit être effectuée à des distances différentes comme il est décrit en 7.7.2.2. Un balayage en hauteur de l'antenne doit être effectué pour chaque mesure. L'amplitude du champ perturbateur à la distance normalisée d_{std} doit être déterminée conformément à 7.7.2.2 par report sur un graphique donnant l'amplitude du champ mesuré en fonction de la distance de mesure, sur une échelle logarithmique.

S'il n'est pas possible d'effectuer des mesures à des distances différentes, et si la distance de mesure se réfère au mur extérieur d'un bâtiment ou à la limite des locaux, les résultats des mesures doivent être ramenés à la distance normalisée à l'aide de l'Équation (10).

$$E_{std} = E_{meas} + 20n \log \frac{d_{meas}}{d_{std}} \quad (10)$$

où

E_{std} est l'amplitude du champ à la distance normalisée, en dB(μV/m), pour comparaison à la limite d'émission;

E_{meas} est l'amplitude du champ à la distance de mesure, en dB(μV/m);

d_{meas} est la distance de mesure, en mètres;

d_{std} est la distance normalisée, en mètres.

Le facteur n dépend de la distance d_{meas} comme suit:

- | | | |
|----|---|-------------|
| si | $30 \text{ m} \leq d_{meas}$, | $n = 1$; |
| si | $10 \text{ m} \leq d_{meas} < 30 \text{ m}$, | $n = 0,8$; |
| si | $3 \text{ m} \leq d_{meas} < 10 \text{ m}$, | $n = 0,6$. |

NOTE La valeur $n < 1$ tient compte de la différence entre la distance de mesure et la distance par rapport au matériel en essai.

Les distances de mesures inférieures à 3 m ne doivent pas être utilisées.

S'il n'est pas possible d'effectuer des mesures à des distances différentes et si l'Équation (10) n'est pas utilisée parce que la distance de mesure ne se réfère pas au mur

extérieur d'un bâtiment ou à la limite de locaux, il convient de déterminer l'amplitude du champ par la mesure de la puissance perturbatrice rayonnée (voir 7.7.4).

7.7.4 Mesure *in situ* de la puissance perturbatrice efficace rayonnée avec la méthode de substitution

7.7.4.1 Conditions générales de mesure

La méthode de substitution peut être utilisée sans condition supplémentaire si, et seulement si, le matériel en essai peut être déconnecté et enlevé pour la substitution.

Si le matériel en essai ne peut pas être enlevé, et si sa face avant est une grande surface plane, l'influence de cette surface sur la méthode de substitution doit être prise en compte [voir Équation (12)]. Si la face avant du matériel en essai ne rentre pas dans un plan bidimensionnel dans la direction de mesure, l'incertitude de mesure supplémentaire n'est pas prise en considération.

Si le matériel en essai ne peut être déconnecté, une mesure par substitution de la puissance rayonnée d'une perturbation demeure possible à une fréquence particulière, en utilisant une fréquence voisine à laquelle le champ perturbateur du matériel en essai est au moins 20 dB plus bas que celui à la fréquence considérée (« voisine » signifie à une valeur correspondant à une ou deux fois les largeurs de bande FI du récepteur). Il convient que la fréquence soit choisie en tenant compte, dans toute la mesure du possible, du brouillage éventuel des services radioélectriques.

7.7.4.2 Gamme de fréquences de 30 MHz à 1 000 MHz

7.7.4.2.1 Distance de mesure

La distance de mesure choisie doit être telle que la mesure est effectuée en champ lointain. Cette exigence est en général satisfaite si :

- d est plus grand que $\lambda/(2\pi)$ et
 - $d \geq 2D^2/\lambda$
- (11)

où

- d est la distance de mesure, en mètres;
- D est la dimension maximale du matériel en essai et de son câblage, en mètres;
- λ est la longueur d'onde, en mètres;

ou si la distance de mesure d est égale ou supérieure à 30 m. En champ lointain, l'exposant n de l'Équation (10) peut être supposé égal à un (1). Si une mesure à une distance inférieure est adoptée, cette hypothèse peut être validée en utilisant la procédure indiquée en 7.7.3.2 pour vérifier que l'amplitude du champ diminue inversement avec la distance. Si les conditions locales exigent qu'une mesure à une distance inférieure soit choisie, ceci doit être indiqué.

7.7.4.2.2 Méthode de mesure

La puissance efficace rayonnée d'une perturbation doit être mesurée dans la direction du rayonnement maximum avec le matériel en essai placé dans le mode de fonctionnement produisant le champ perturbateur maximum. La distance de mesure doit être choisie conformément à 7.7.4.2.1 et l'amplitude la plus élevée du champ perturbateur à la fréquence choisie doit être déterminée en faisant varier la hauteur de l'antenne au moins entre 1 m et 4 m, dans la mesure où la pratique le permet.

Pour la mesure de la puissance efficace rayonnée de la perturbation, les étapes a) à g) suivantes doivent être suivies.

- a) Le matériel en essai doit être déconnecté et enlevé. Un doublet demi-onde, ou une antenne ayant des caractéristiques de rayonnement similaires et un gain G connu par rapport à un doublet demi-onde, lui est substitué(e). Si la pratique ne permet pas d'enlever le matériel en essai, un doublet demi-onde ou à large bande (dans la gamme de fréquences inférieure à 150 MHz environ, pour réduire le couplage mutuel avec le matériel en essai) est placé dans le voisinage du matériel en essai. Le voisinage est défini comme étant une zone allant jusqu'à 3 m.
- b) Le doublet demi-onde (ou à large bande) doit alors être alimenté par un générateur de signal réglé à la même fréquence.
- c) La position et la polarisation du doublet demi-onde (ou d'une antenne à large bande) doivent être telles que le récepteur de mesure reçoit l'amplitude de champ la plus élevée. Si le matériel en essai n'est pas enlevé, il doit alors, si possible, être déconnecté et le doublet est déplacé dans une zone allant jusqu'à 3 m du matériel en essai.
- d) La puissance du signal produit doit être ajustée jusqu'à ce que le récepteur de mesure donne la même indication que celle correspondant à l'amplitude du champ perturbateur la plus élevée du matériel en essai.
- e) Si le matériel en essai constitue la partie avant d'une grande surface plane (par exemple un bâtiment équipé d'un réseau de télévision par câble), l'antenne de substitution (doublet demi-onde) est placée à environ 1 m devant cette surface (par exemple le mur avant d'un bâtiment). Le site de la mesure de substitution doit être choisi de sorte qu'une ligne fictive entre l'antenne de substitution et l'antenne de mesure soit perpendiculaire à la face du bâtiment.
- f) La hauteur, la polarisation et la distance entre le doublet demi-onde (ou l'antenne à large bande) et la surface plane doivent être réglées pour que le récepteur affiche le relevé de l'amplitude de champ la plus élevée.
- g) La puissance du générateur de signal doit être réglée comme décrit en d).

Pour les matériels en essai enlevés et les matériels en essai qui ne peuvent pas être enlevés [voir les étapes a) et c), respectivement], la puissance au niveau du générateur de signal, P_g , plus le gain G de l'antenne émettrice par rapport à un doublet demi-onde génère la puissance efficace rayonnée de la perturbation, P_r , à mesurer:

$$P_r = P_g + G \quad (12)$$

Pour les matériels en essai ayant une grande surface plane (par exemple des bâtiments équipés de réseaux de télécommunications), l'augmentation du gain du doublet placé devant cette surface est donnée par:

$$P_r = P_g + G + 4 \text{ dB} \quad (13)$$

où

P_r est en dB(pW);
 P_g est en dB(pW); et
 G est en dB.

La puissance efficace rayonnée de la perturbation peut être utilisée pour calculer l'amplitude du champ perturbateur à la distance de mesure normalisée d_{std} . L'amplitude du champ en espace libre E_{free} doit être calculée en utilisant l'équation suivante:

$$E_{free} = \frac{7\sqrt{P_r}}{d_{std}} \quad (14)$$

où

E_{free} est en $\mu\text{V/m}$;
 P_r est en pW ; et
 d_{std} est en m.

Si l'amplitude de champ en espace libre calculée selon l'Equation (14) est comparée aux limites de l'amplitude du champ perturbateur mesurée sur un site d'essai normalisé, on doit considérer que l'amplitude du champ mesurée sur un site d'essai normalisé est approximativement 6 dB au-dessus de l'amplitude de champ en espace libre de l'Equation (14) en raison des réflexions du plan de sol. L'Equation (14) peut être modifiée pour tenir compte de cette différence. L'amplitude du champ perturbateur à la distance normalisée E_{std} peut donc être calculée pour la polarisation verticale avec l'équation suivante:

$$E_{\text{std}} = P_r - 20 \log d_{\text{std}} + 22,9 \quad (15)$$

Pour une polarisation horizontale en dessous de 160 MHz, l'amplitude maximale du champ n'est pas mesurée sur des sites d'essai normalisés. Par conséquent, le facteur de 6 dB doit être corrigé à l'aide de l'équation suivante, pour laquelle le Tableau 5 indique plusieurs valeurs calculées:

$$E_{\text{std}} = P_r - 20 \log d_{\text{std}} + 16,9 + (6 - c_c) \quad (16)$$

où

E_{std} est en $\text{dB}(\mu\text{V/m})$;
 f est la fréquence de mesure;
 d_{std} est en m; et
 c_c est le facteur de correction en polarisation horizontale. Celui-ci a été établi en supposant une source rayonnante à 1 m de hauteur.

Cette méthode de détermination de l'amplitude du champ perturbateur peut être employée principalement s'il existe des obstacles entre l'antenne de mesure et le matériel en essai.

Tableau 5 – Facteurs de correction de la polarisation horizontale en fonction de la fréquence

f MHz	30	40	50	60	70	90	100	120	140	160	180	200	750	1 000
c_c dB	11	10,2	9,3	8,5	7,6	5,9	5,1	3,4	1,7	0	0	0	0	0

7.7.4.3 Gamme de fréquences de 1 GHz à 18 GHz

7.7.4.3.1 Distance de mesure

La distance de mesure choisie doit être telle que la mesure est effectuée en champ lointain. La condition de champ lointain doit être vérifiée en mesurant la puissance perturbatrice rayonnée, en fonction de la distance, avec un cornet de guide d'onde à double moulure ou avec une antenne log-périodique. Cette exigence est satisfaite si la distance de mesure est égale ou supérieure à la distance de transition. La distance de transition est signalée par le point de transition qui doit être déterminé comme illustré à la Figure 17. Les résultats des mesures doivent être portés sur un graphique et deux lignes parallèles séparées de 5 dB doivent encadrer la plupart des résultats des mesures; le point de transition est celui où les lignes se coupent et après lequel la puissance rayonnée décroît de 20 dB par décade.

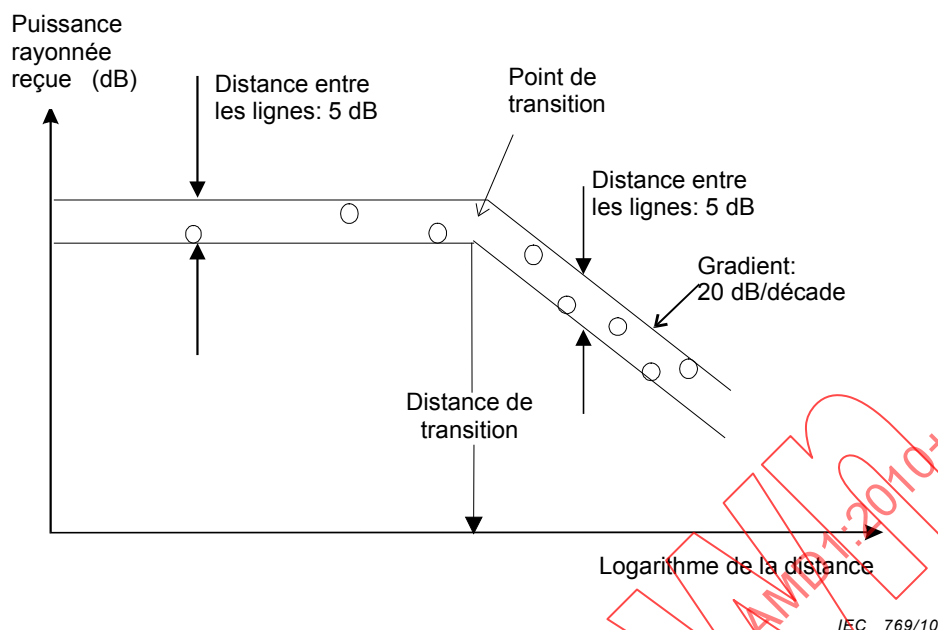


Figure 17 – Détermination de la distance de transition

7.7.4.3.2 Méthode de mesure

La puissance perturbatrice rayonnée doit être mesurée dans la direction de rayonnement maximum du matériel en essai, celui-ci étant dans le mode de fonctionnement produisant le champ perturbateur le plus élevé. Un cornet de guide d'onde à double moulure ou une antenne log-périodique doit être utilisé pour déterminer la direction de rayonnement maximum. La distance de mesure doit alors être choisie conformément à 7.7.4.2.1 et l'amplitude du champ perturbateur est mesurée à la fréquence sélectionnée. La position de l'antenne doit être légèrement modifiée pour confirmer que l'amplitude du champ mesuré ne correspond pas à une valeur minimale locale (par exemple en raison de réflexions).

Pour la mesure de la puissance perturbatrice rayonnée, le matériel en essai doit être déconnecté et un cornet à double moulure ou une antenne log-périodique doit être placé(e) soit à proximité immédiate du matériel en essai soit à la place de ce dernier. L'antenne doit être alors alimentée par un générateur de signal fonctionnant à la même fréquence. L'orientation de l'antenne doit être telle que le récepteur de mesure reçoit l'amplitude de champ la plus élevée. Cette position de l'antenne doit être fixe. La puissance du signal produit doit être ajustée jusqu'à ce que le récepteur d'essai reçoive la même puissance que celle produite par le matériel en essai. La puissance du générateur de signal P_g plus le gain G de l'antenne émettrice par rapport à un doublet demi-onde donne la puissance rayonnée requise pour la perturbation P_r :

$$P_r = P_g + G \quad (17)$$

où

P_r est en dB(pW);
 P_g est en dB(pW); et
 G est en dB.

7.7.5 Documentation des résultats de mesure

Il convient que les circonstances particulières et les conditions des mesures *in situ* soient documentées pour permettre de reproduire les conditions de fonctionnement si les mesures sont répétées. Il convient que la documentation comporte:

- les raisons justifiant les mesures *in situ* au lieu de mesures effectuées sur un site d'essai normalisé;
- la description du matériel en essai;
- la documentation technique;
- les plans à l'échelle du site de mesure, indiquant les points où les mesures ont été effectuées;
- la description de l'installation mesurée;
- les détails de toutes les connexions entre l'installation de mesure et le matériel en essai, les données techniques et les détails de leur position/configuration;
- la description des conditions de fonctionnement;
- les détails concernant les équipements de mesure;
- les résultats des mesures:
 - la polarisation des antennes;
 - les valeurs mesurées: la fréquence, le niveau relevé et le niveau de la perturbation;

NOTE Le niveau de la perturbation est le niveau correspondant à la distance de mesure normalisée.

- l'évaluation du degré de perturbation (s'il y a lieu).

7.7.6 Incertitude de mesure pour la méthode *in situ*

Les éléments généraux et fondamentaux à prendre en compte concernant les incertitudes des mesures des émissions sont mentionnés dans la CISPR 16-4-1.

7.8 Mesures de substitution (30 MHz à 18 GHz)

7.8.1 Généralités

La méthode de substitution a pour objet de mesurer les perturbations radioélectriques rayonnées par l'enveloppe, y compris le câblage et les circuits à l'intérieur de l'enveloppe, d'un matériel soumis à des essais. Le matériel en essai peut être soit une unité autonome sans aucun accès de connexion, soit muni d'un ou plusieurs accès pour l'alimentation et d'autres connexions externes. Pour les futures normes de produits, les comités de produits sont invités à utiliser la méthode de mesure d'intensité de champ décrite en 7.6 pour la gamme de fréquences comprises entre 1 GHz et 18 GHz.

7.8.2 Site d'essai

Le site d'essai doit être une surface plane. Les sites en intérieur peuvent être utilisés, avec parfois des aménagements particuliers, notamment dans la partie supérieure de la gamme de fréquences, afin de satisfaire aux exigences de réflexions stables et non critiques de l'environnement, par exemple, un réflecteur dièdre ajouté à l'antenne de mesure et un mur absorbant derrière le matériel en essai. L'aptitude à l'emploi du site doit être déterminée comme suit.

Deux doublets demi-onde horizontaux, désignés par A et B (voir également 7.8.3), doivent être placés en parallèle, à la même hauteur h , à au moins 1 m du sol et espacés de la distance de mesure d . Le doublet B doit être connecté à un générateur de signal et le doublet A doit être connecté à l'entrée du récepteur de mesure. Le générateur de signal doit être syntonisé afin de donner une indication maximale sur le récepteur de mesure, sa sortie devant être réglée à un niveau convenable. Le site doit être considéré approprié aux objectifs de mesure à la fréquence d'essai si l'indication sur le récepteur de mesure ne varie pas de plus de $\pm 1,5$ dB lorsque l'on déplace le doublet B de 100 mm dans une direction quelconque. L'essai doit être répété dans toute la gamme de fréquences, à des intervalles de fréquences suffisamment petits pour s'assurer que le site satisfait à toutes les mesures prévues. Si un matériel en essai nécessite également d'être mesuré avec une polarisation verticale

(voir 7.8.4), l'essai d'aptitude à l'emploi du site doit être répété avec les deux doublets placés en polarisation verticale.

7.8.3 Antennes d'essai

Les antennes d'essai A et B illustrées à la Figure 18 ont été décrites ci-dessus comme des doublets demi-onde. Pour la gamme de fréquences inférieure à 1 GHz, cette exigence s'applique tout d'abord à l'antenne d'émission B pour laquelle la puissance rayonnée, dans la direction de rayonnement maximum, doit pouvoir être reliée à la puissance aux bornes de l'antenne B. Il convient que l'antenne de mesure A soit également un doublet demi-onde. Sa sensibilité réelle est prise en compte dans l'étalonnage de substitution de la configuration d'essai. Dans la gamme de fréquences de 1 GHz à 18 GHz, des antennes de type cornet à polarisation linéaire sont recommandées.

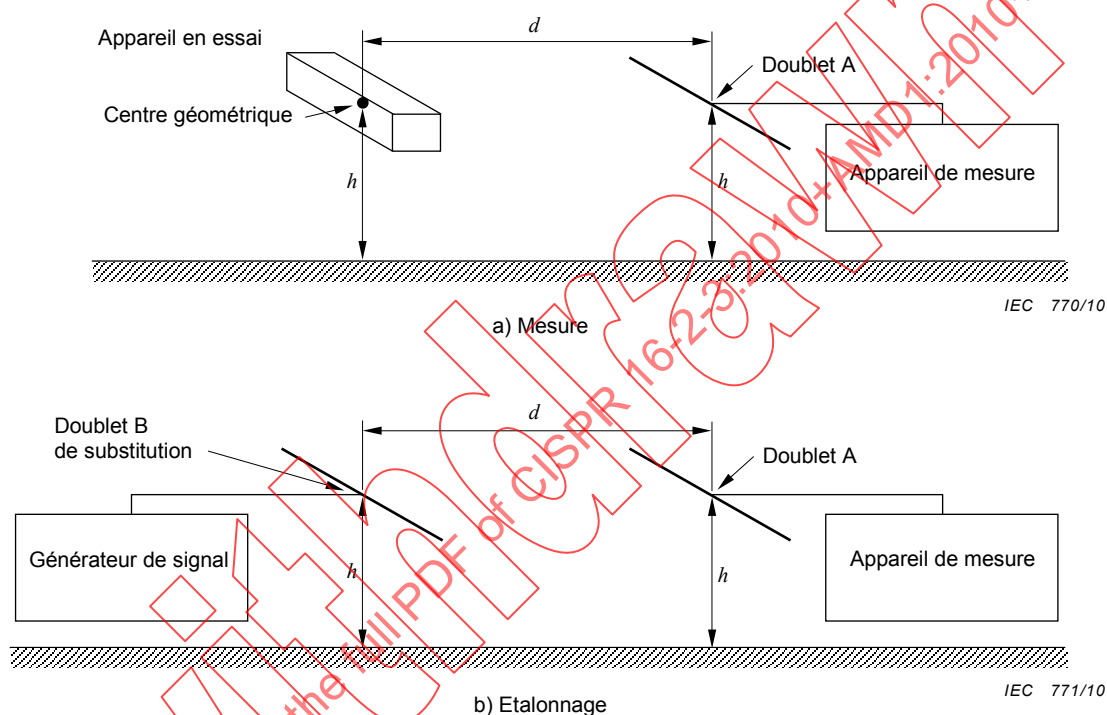


Figure 18 – Géométries d'installation d'essai dans le cas de la méthode de substitution pour: a) mesure, b) étalonnage

7.8.4 Configuration du matériel en essai

Le matériel en essai doit être placé sur une table non conductrice permettant de le faire tourner dans un plan horizontal (azimut). Le matériel en essai doit être disposé de façon que son centre géométrique coïncide avec le point central utilisé précédemment pour le doublet B (Figure 18). Si le matériel en essai comporte plus d'une unité, les mesures doivent être effectuées sur chacune d'entre elles séparément. Il convient d'enlever les câbles détachables du matériel en essai si cela n'affecte pas son fonctionnement. Les câbles nécessaires doivent être équipés d'anneaux de ferrite absorbants et placés de façon à ne pas influencer les mesures. Pour les matériels blindés, tous les connecteurs non utilisés doivent avoir des terminaisons blindées.

7.8.5 Procédure d'essai

Le matériel en essai étant installé comme décrit en 7.8.4, le doublet A de mesure à polarisation horizontale doit être placé dans la même position que lors des vérifications du site d'essai. Le doublet doit être perpendiculaire à un plan vertical passant par son centre et

celui du matériel en essai. Le matériel en essai est d'abord mesuré en position normale sur une table, puis incliné à 90° sur un côté normalement vertical. Dans chaque position, il doit effectuer une rotation de 360° dans le plan horizontal. La lecture la plus élevée doit être la valeur caractéristique du matériel en essai.

Le système de mesure est étalonné en remplaçant le matériel en essai par un doublet B demi-onde. Le centre de ce doublet B d'étalonnage doit être placé au même endroit que le centre géométrique du matériel en essai mesuré précédemment, parallèlement à l'antenne de mesure A et connecté à un générateur de signal. La puissance rayonnée de l'enveloppe du matériel en essai est définie comme étant la puissance aux bornes du doublet B demi-onde lorsque le générateur de signal est réglé pour donner la même lecture sur le récepteur de mesure que la lecture maximale enregistrée précédemment (Y), à chaque fréquence de mesure.

Lorsque les mesures sont effectuées avec des doublets de mesure à polarisation verticale et horizontale, des étalonnages séparés doivent être effectués pour les deux modes.

7.8.6 Incertitude de mesure pour la méthode de substitution

Les éléments généraux et fondamentaux à prendre en compte concernant les incertitudes des mesures des émissions sont mentionnés dans la CISPR 16-4-1.

7.9 Mesures en chambre réverbérante (80 MHz à 18 GHz)

Les mesures des émissions rayonnées peuvent être effectuées dans des chambres réverbérantes en appliquant les méthodes spécifiées dans la CEI 61000-4-21. Les conditions d'utilisation de méthodes d'essai alternatives sont spécifiées dans la CISPR 16-4-5. Les éléments généraux et fondamentaux à prendre en compte concernant les incertitudes des mesures des émissions sont mentionnés dans la CISPR 16-4-1.

7.10 Mesures avec des guides d'ondes TEM (30 MHz à 18 GHz)

Les mesures des émissions rayonnées peuvent être effectuées avec des guides d'ondes TEM en appliquant les méthodes spécifiées dans la CEI 61000-4-20. Les conditions d'utilisation de méthodes d'essai alternatives sont spécifiées dans la CISPR 16-4-5. Les éléments généraux et fondamentaux à prendre en compte concernant les incertitudes des mesures des émissions sont mentionnés dans la CISPR 16-4-1.

8 Mesure automatisée des émissions

8.1 Introduction – précautions à prendre pour les mesures automatisées

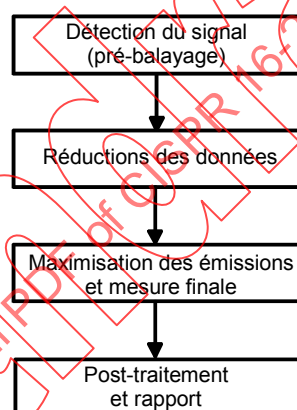
L'automatisation peut supprimer une grande partie du côté fastidieux de l'exécution des mesures répétées de perturbations électromagnétiques. Les erreurs de l'opérateur dans la lecture et l'enregistrement des valeurs mesurées sont réduites. Toutefois l'utilisation d'un ordinateur pour recueillir les données peut introduire de nouvelles formes d'erreurs qui auraient pu être détectées par un opérateur. Les essais automatisés peuvent conduire, dans certaines situations, à une incertitude de mesure dans les données recueillies plus grande que celle des mesures manuelles effectuées par un opérateur qualifié. Fondamentalement, il n'y a pas de différence dans la précision avec laquelle une valeur d'émission est mesurée, que ce soit manuellement ou sous contrôle d'un logiciel. Dans les deux cas, l'incertitude de mesure est basée sur les spécifications de précision de l'instrumentation utilisée dans l'installation d'essai. Des difficultés peuvent toutefois apparaître lorsque la situation réelle de mesure est différente de celle des scénarios pour lesquels le logiciel a été configuré.

Par exemple, l'émission d'un matériel en essai à une fréquence proche d'un signal ambiant de niveau élevé ne peut pas être mesurée avec précision, si le signal ambiant est présent pendant l'essai automatique. Il est plus probable toutefois qu'un opérateur averti distingue la perturbation réelle du signal ambiant, permettant ainsi d'adapter si nécessaire la méthode de

mesure de l'émission du matériel en essai. Toutefois on peut gagner un temps précieux sur les essais en effectuant des balayages ambiants, le matériel en essai étant déconnecté, avant les mesures d'émissions réelles, afin d'enregistrer les signaux ambiants présents sur le site d'essai en espace libre. Dans ce cas, le logiciel peut être capable d'avertir l'opérateur de la présence possible de signaux ambiants à certaines fréquences en utilisant des algorithmes appropriés d'identification du signal. L'interaction de l'opérateur est recommandée si l'émission du matériel en essai varie lentement, si le cycle d'apparition de cette dernière est faible ou si des signaux ambiants transitoires peuvent se produire (par exemple transitoires de soudure à l'arc).

8.2 Procédure générale de mesure

Il est nécessaire que les signaux soient interceptés par le récepteur de perturbations avant qu'ils puissent être maximisés et mesurés. L'utilisation du détecteur de quasi-crête pendant le processus de maximisation des émissions pour toutes les fréquences du spectre considéré conduit à des durées d'essai excessives (voir 6.6.2). Les processus chronophages, comme les scrutations en hauteur de l'antenne, ne sont pas nécessaires pour chaque fréquence d'émission. Il convient que ces processus soient limités aux fréquences auxquelles l'amplitude de crête de l'émission mesurée est supérieure ou proche de la limite d'émission. En conséquence, seules les émissions aux fréquences critiques dont les amplitudes sont proches de la limite ou la dépassent seront maximisées et mesurées. Le processus générique illustré à la Figure 19 conduit à une réduction de la durée de mesure.



IEC 772/10

Figure 19 – Processus de réduction de la durée de mesure

8.3 Mesures par pré-scrutation

8.3.1 Généralités

Les objectifs de cette étape initiale de la procédure complète de mesure sont multiples. La pré-scrutation impose le moins de restrictions et d'exigences au système d'essai du fait que son objectif principal est de réunir une quantité minimale d'informations sur lesquelles sont basés les paramètres des essais ou des scrutations complémentaires. Ce mode de mesure peut être utilisé pour l'essai d'un nouveau produit, lorsque l'on est très peu familiarisé avec son spectre d'émission. En général, la pré-scrutation est une procédure d'acquisition de données utilisée pour déterminer où, dans la gamme de fréquences considérée, sont situés les signaux significatifs. En fonction de l'objectif de cette mesure, l'utilisation d'un pylône d'antenne et d'un plateau tournant en mouvement peut être nécessaire (pour l'essai des émissions rayonnées), ainsi qu'une amélioration de la précision en fréquence (par exemple pour un traitement ultérieur sur un site d'essai en espace libre) et une réduction des données par comparaison des amplitudes. Ces facteurs définissent la séquence de mesure pendant l'exécution de la pré-scrutation. Dans tous les cas, les résultats seront enregistrés dans une liste de signaux pour traitement ultérieur. Lorsqu'une mesure par pré-scrutation est effectuée pour obtenir rapidement des informations sur le spectre d'émission inconnu d'un matériel en

essai, une scrutation en fréquence peut être effectuée en appliquant les considérations de 6.6.

8.3.2 Détermination du temps de mesure nécessaire

Si le spectre d'émission et notamment l'intervalle maximum de répétition des impulsions T_p du matériel en essai est inconnu, cet élément doit être analysé pour s'assurer que le temps de mesure T_m n'est pas plus court que T_p . Le caractère intermittent des émissions d'un matériel en essai est spécialement important pour les crêtes critiques du spectre d'émission. Il convient de déterminer en premier lieu à quelles fréquences l'amplitude de l'émission n'est pas stable. Ceci peut être effectué en comparant le maintien du maximum avec le maintien du minimum ou la fonction « effacer/écrire » de l'appareil de mesure ou du logiciel, et en observant l'émission pendant 15 s. Pendant cette période, il convient de n'effectuer aucune modification de l'installation d'essai (pas de changement de câble dans le cas d'une émission conduite, pas de mouvement de la pince absorbante, pas de mouvement du plateau tournant ou de l'antenne dans le cas d'une émission rayonnée). Les signaux ayant par exemple plus de 2 dB de différence entre le résultat du maintien du maximum et le résultat du maintien du minimum sont notés comme des signaux intermittents. (Il convient de veiller à ne pas noter le bruit comme des signaux intermittents).

Dans le cas des émissions rayonnées, on change la polarisation de l'antenne et on répète la mesure pour réduire le risque que certaines crêtes intermittentes ne soient pas déterminées du fait qu'elles restent en dessous du niveau de bruit. L'intervalle de répétition des impulsions T_p peut être mesuré à partir de chaque signal intermittent, en utilisant le mode intervalle nul ou un oscilloscope relié à la sortie FI du récepteur de mesure. La durée de mesure correcte peut également être déterminée en l'augmentant jusqu'à ce que la différence entre l'affichage du maintien du maximum et celui de la fonction « effacer/écrire » soit inférieure par exemple à 2 dB. Pendant les mesures suivantes (maximisation et mesure finale), on doit s'assurer pour chaque partie de la gamme de fréquences que le temps de mesure T_m n'est pas inférieur à l'intervalle de répétition des impulsions applicable T_p .

8.3.3 Exigences relatives à la pré-scrutation pour différents types de mesures

Le type de mesure détermine la définition d'une mesure de pré-scrutation de la façon suivante:

- Pour les émissions rayonnées dans la gamme de fréquences de 9 kHz à 30 MHz, par exemple conformément à la CISPR 11, il est nécessaire de faire tourner à la fois l'antenne cadre et le matériel en essai pour déterminer l'amplitude de champ maximale pendant que le récepteur balaye le spectre d'émission.
- Dans la gamme de fréquences de 30 MHz à 1 000 MHz, la hauteur de l'antenne peut être préréglée à des hauteurs fixes données dans le Tableau 6, basées sur la distance de mesure, la gamme de fréquences et la polarisation. Les mesures nécessaires par pré-scrutation doivent être effectuées pour un nombre suffisant d'azimuts du matériel en essai. Pour une vue d'ensemble rapide des mesures, cela donnera une indication sur les amplitudes des émissions rayonnées comme point de départ pour la maximisation finale. Si l'on souhaite une détermination plus détaillée du cas le plus défavorable de hauteur d'antenne, de polarisation et d'azimut du matériel en essai, il convient d'utiliser la norme applicable pour déterminer la procédure appropriée de maximisation.
- Dans la gamme de fréquences au-dessus de 1 GHz, il est nécessaire que l'antenne soit en polarisation horizontale et en polarisation verticale et que le matériel en essai effectue une rotation pour déterminer l'amplitude de champ maximale pendant la scrutation du spectre d'émission. Pour les détails de la méthode d'essai, voir 7.6.6.1.

Tableau 6 – Hauteurs d'antenne recommandées pour garantir l'interception du signal (pour le pré-balayage) dans la gamme de fréquences de 30 MHz à 1 000 MHz

Distance de mesure m	Polarisation h - horizontale v - verticale	Gamme de fréquences MHz	Hauteurs d'antenne recommandées pour chaque gamme de fréquences (minimum / maximum) m
3	h	30 à 100 100 à 250 250 à 1 000	2,5 1 / 2 1 / 1,5
	v	30 à 100 100 à 250 250 à 1 000	1 1 / 2 1 / 1,5 / 2
10	h	30 à 100 100 à 200 200 à 400 400 à 1 000	4 2,5 / 4 1,5 / 2,5 / 4 1 / 1,5 / 2,5
	v	30 à 200 200 à 300 300 à 600 600 à 1 000	1 1 / 3,5 1 / 2 / 3,5 1 / 1,5 / 2 / 3,5
30	h	30 à 300 300 à 500 500 à 1 000	4 2,5 / 4 1,5 / 2,5 / 4
	v	30 à 500 500 à 800 800 à 1 000	1 1 / 3,5 1 / 2,5 / 3,5

NOTE 1 Les hauteurs d'antenne recommandées sont déduites des hauteurs du centre de phase de la source, entre 0,8 m et 2,0 m, pour des erreurs maximales de 3 dB (ce qui est acceptable uniquement pour une pré-scrutation). Si la plage de hauteurs du centre de phase est réduite, le nombre de hauteurs de l'antenne de réception peut également être réduit. S'il existe des diagrammes de rayonnement à plusieurs lobes (crêtes et zéros distincts), par exemple dans les gammes des fréquences les plus élevées, il peut être nécessaire d'augmenter le nombre de hauteurs d'antenne.

NOTE 2 Pour des matériels en essai de très grandes dimensions, par exemple des systèmes de télécommunications, il peut être nécessaire de placer l'antenne de réception dans plusieurs positions verticales et horizontales, en fonction de la largeur du faisceau de l'antenne.

8.4 Réduction des données

La seconde étape de la procédure complète de mesure est utilisée pour réduire le nombre des signaux recueillis pendant la pré-scrutation et a donc pour objectif de réduire davantage la durée totale de mesure. Ces procédés peuvent effectuer différentes tâches, par exemple, la détermination des signaux significatifs dans le spectre, la discrimination entre les signaux ambiants ou provenant de matériels auxiliaires et ceux du matériel en essai, la comparaison des signaux à des limites, ou la réduction des données sur la base de règles définissables par l'utilisateur. Un autre exemple des méthodes de réduction des données par l'utilisation en séquence de différents détecteurs et des comparaisons de l'amplitude par rapport à la limite, est donné par l'arbre de décision de l'Annexe C de la CISPR 16-2-1. La réduction des données peut être effectuée de façon entièrement automatique ou interactive en utilisant des outils logiciels ou une interaction manuelle de l'opérateur. Il n'est pas nécessaire qu'elle constitue une partie séparée des essais automatisés, c'est-à-dire qu'elle peut faire partie de la pré-scrutation.

Dans certaines gammes de fréquences, notamment dans la bande de modulation de fréquence, une discrimination acoustique des signaux ambiants est très efficace. Ceci demande une démodulation des signaux pour écouter le contenu de leur modulation. Si une liste en sortie d'une pré-scrutation contient un grand nombre de signaux et si une discrimination acoustique se révèle nécessaire, le processus peut être relativement long. Toutefois, si les gammes de fréquences dans lesquelles un accord et une écoute sont nécessaires peuvent être spécifiées, seuls les signaux dans ces gammes seront démodulés. Les résultats du processus de réduction des données sont enregistrés dans une liste de signaux séparée pour traitement ultérieur.

8.5 Maximisation des émissions et mesures finales

Pendant l'essai final, les émissions sont maximisées pour déterminer leur niveau le plus élevé. Après la maximisation des signaux, l'amplitude des émissions est mesurée avec une détection de quasi-crête et/ou de valeur moyenne, en tenant compte de la durée de mesure appropriée (au moins 15 s si la lecture montre des fluctuations proches de la limite).

Le type de mesure des émissions rayonnées définit le processus de maximisation, produisant les amplitudes les plus élevées du signal:

- dans la gamme de fréquences de 9 kHz à 30 MHz – maximisation du niveau indiqué par variation de l'angle d'azimut du matériel en essai et de l'azimut du plan (vertical) de l'antenne cadre (par exemple essais pour la CISPR 11);
- dans la gamme de fréquences de 30 MHz à 1 000 MHz – maximisation du niveau indiqué par variation de la hauteur et de la polarisation de l'antenne de mesure, ainsi que par variation de l'azimut du matériel en essai;
- dans la gamme de fréquences supérieures à 1 GHz – maximisation du niveau indiqué par variation de la polarisation de l'antenne et par variation de l'azimut du matériel en essai et, si la surface dudit matériel est plus grande que le faisceau de l'antenne, par déplacement de l'antenne sur la surface du matériel en essai.

Avant que la séquence de maximisation réelle puisse être exécutée, l'installation du matériel en essai dans le cas le plus défavorable doit être déterminée pour assurer la détection des amplitudes d'émissions maximales. Le processus de détermination de la configuration du matériel en essai et des câbles, qui conduit au cas le plus défavorable pour les émissions, consiste principalement en une opération manuelle. Pour ce faire, on peut utiliser un récepteur à scrutation avec affichage graphique du spectre d'émission et possibilité de maintien du maximum du signal pour observer les changements des amplitudes lors des manipulations de dispositions des câbles et du matériel en essai. Il convient que la mesure finale automatisée des émissions commence après que la configuration et le mode de fonctionnement les plus défavorables du matériel en essai aient été réalisés.

La mesure d'une émission rayonnée particulière comporte un procédé de maximisation qui implique la rotation du matériel en essai, le balayage en hauteur de l'antenne de réception et la modification de la polarisation de l'antenne. Ce processus de recherche chronophage peut effectivement être automatisé, mais il doit être admis qu'une grande variété de stratégies de recherche peut être utilisée, ce qui peut conduire à des résultats différents. Dans le cas d'une connaissance préalable des caractéristiques de rayonnement d'un matériel en essai, il convient de choisir une séquence de maximisation qui permet de déterminer l'amplitude la plus défavorable dans les gammes de recherche pour le mât d'antenne et pour le plateau tournant. Par exemple, si le matériel en essai émet des signaux très directifs dans le plan horizontal, par exemple du fait de la présence de fentes dans le boîtier, il convient que le plateau tournant effectue une rotation continue pendant la saisie des données avec le récepteur. D'autre part, un mouvement du plateau par pas discrets ne peut pas permettre la détection de l'amplitude maximale ou peut faire manquer complètement le signal si les incréments angulaires choisis des positions sont trop importants. Il convient que la durée de scrutation de l'analyseur de spectre soit inférieure à la durée nécessaire à une rotation de 15° du plateau tournant pour obtenir des données de maximisation efficaces.

Une des stratégies de recherche pourrait consister à faire tourner le plateau tournant de 360° en laissant l'antenne à une hauteur fixe afin de déterminer l'angle pour l'amplitude d'émission maximale. Ensuite, le plateau tournant effectue une rotation en sens inverse sur toute la gamme de fréquences après avoir changé la polarisation de l'antenne (par exemple de la polarisation horizontale à la polarisation verticale). Au cours de ce processus, les données d'essai sont enregistrées de façon continue par le récepteur et, à la fin de la seconde scrutation du plateau, les amplitudes les plus élevées sont déterminées, en fonction de l'angle du plateau tournant et de la polarisation de l'antenne. Ensuite, on choisit les positions les plus défavorables de l'antenne et du plateau tournant avant d'effectuer un balayage en hauteur de l'antenne dans la plage requise pour déterminer la position donnant l'amplitude maximale. A ce stade, on enregistre le niveau d'émission avec le détecteur de quasi-crête du récepteur après être revenu à la hauteur donnant l'émission maximale, ou on poursuit une recherche plus fine avec une rotation par incréments du plateau tournant, suivie d'une recherche incrémentale en hauteur, pour déterminer avec une plus grande précision l'amplitude maximale d'émission à la fréquence donnée. Une fois encore, il est important de connaître dans une certaine mesure le diagramme de rayonnement du matériel en essai, afin de configurer le logiciel pour une stratégie optimale de recherche qui permette de déterminer l'émission maximale du matériel en essai dans le temps le plus court. Une variabilité est introduite dans les résultats d'essai lorsque la mesure finale est effectuée sur la pente du diagramme de rayonnement plutôt que sur sa crête.

NOTE La mesure finale peut être effectuée en parallèle à plusieurs fréquences en utilisant un appareil de mesure à FFT.

8.6 Post-traitement et rapport d'essai

La dernière partie de la procédure d'essai concerne les exigences de documentation. Les fonctionnalités pour définir les méthodes de tri et de comparaison qui peuvent ensuite être appliquées automatiquement ou de façon interactive aux listes de signaux, aident l'utilisateur à compiler les rapports et documents nécessaires. Il convient que les amplitudes corrigées des signaux en valeur de crête, de quasi-crête ou moyenne, soient disponibles sous la forme de critères de tri ou de sélection. Les résultats de ces processus sont enregistrés dans des listes de résultats séparées ou peuvent être rassemblés dans une seule liste et sont disponibles pour la documentation ou pour un traitement ultérieur.

Les résultats doivent être disponibles sous forme de tableaux ou de graphiques pour pouvoir être utilisés dans un rapport d'essai. De plus, il convient que les informations concernant le système d'essai lui-même, par exemple, les transducteurs utilisés, l'instrumentation de mesure, et la documentation relative à l'installation du matériel en essai, telle que requise par la norme de produits, fassent également partie intégrante du rapport d'essai.

8.7 Stratégies de la mesure d'émissions avec des appareils de mesure à FFT

En fonction de la mise en œuvre, les appareils de mesure à FFT peuvent effectuer des mesures pondérées d'une façon significativement plus rapide que les voltmètres sélectifs. Une mesure pondérée sur la plage de fréquences concernée peut alors être plus rapide qu'une mesure constituée d'un pré-balayage et d'un balayage final effectués avec un récepteur superhétérodyne, comme décrit en 8.2.

Annexe A (informative)

Mesure des perturbations en présence d'émissions ambiantes

A.1 Généralités

Il convient de prendre en compte les émissions ambiantes de niveau élevé pendant les essais *in situ* (conduits et rayonnés), ainsi que les essais de type effectué sur un site d'essai en espace libre (OATS). La présente annexe a pour objectif de décrire les procédures de mesure pour un certain nombre de situations différentes.

Dans certaines circonstances, les procédures indiquées ne fourniront pas une solution aux problèmes posés par les signaux ambiants. En particulier, ces procédures ne sont pas censées surmonter les problèmes évoqués en 5.2.4 de la CISPR 16-1-4. Hormis cette exigence, les procédures suivantes peuvent être utilisées.

A.2 Termes et définitions

A.2.1

perturbation du matériel en essai

spectre d'émission du matériel en essai à mesurer

A.2.2

émission ambiante

spectre d'émission superposé au spectre des perturbations du matériel en essai, qui influence la précision de la mesure des perturbations dudit matériel

NOTE — Cette méthode ne prend pas en compte les procédures du 10.8 de la CISPR 22 [3].

A.3 Description du problème

Pendant les essais *in situ* et les essais de type sur un site d'essai en espace libre, il est fréquent que les émissions ambiantes ne correspondent pas aux recommandations d'environnement ambiant de fréquences radioélectriques du site d'essai de la CISPR 16-1-4.

Les perturbations radioélectriques d'un matériel en essai sont souvent localisées dans les bandes de fréquences des émissions ambiantes et ne peuvent pas être mesurées avec un récepteur de mesure de perturbations radioélectriques comme spécifié dans la CISPR 16-1-1, à cause de l'écart de fréquence insuffisant entre la perturbation du matériel et l'émission ambiante, ou du fait d'une superposition.

Le récepteur de mesure de la CISPR est conçu pour fournir des résultats d'essais uniformes pour tous les types d'émissions de fréquences radioélectriques lorsque seules les perturbations du matériel en essai doivent être mesurées. Il n'est toutefois pas recommandé de différencier les perturbations du matériel en essai des émissions ambiantes, ou de mesurer les perturbations dudit matériel dans la situation décrite ci-dessus.

Dans la mesure où il n'y a pas d'alternative aux essais *in situ* dans les situations réelles d'analyse de brouillage, une solution est décrite ci-dessous pour les cas où il est possible de différencier la perturbation du matériel en essai de l'émission ambiante.

A.4 Solution proposée

A.4.1 Vue d'ensemble

Les émissions de perturbations du matériel en essai et les émissions ambiantes peuvent être classées comme indiqué dans le Tableau A.1.

Tableau A.1 – Combinaisons des perturbations du matériel en essai et des émissions ambiantes

Perturbation du matériel en essai	Émission ambiante
Bande étroite	Bande étroite
	Large de bande
Large de bande	Bande étroite
	Large de bande

Les émissions ambiantes à bande étroite peuvent provenir par exemple de signaux modulés en amplitude ou en fréquence; les émissions ambiantes à large bande peuvent, pour leur part, provenir par exemple de signaux de télévision ou de signaux à modulation numérique. Ici, les termes « bande étroite » et « large bande » se rapportent toujours à la largeur de bande du récepteur de mesure, comme spécifié dans la CISPR 16-1-1. Les signaux à bande étroite sont définis comme des signaux ayant une largeur de bande inférieure à celle du récepteur de mesure. Dans ce cas, toutes les composantes spectrales du signal sont contenues dans la largeur de bande du récepteur. Un signal non modulé sera toujours un signal à bande étroite; un signal FM étroit peut être à la fois à bande étroite ou à large bande, en fonction de la largeur de bande réelle du récepteur. A l'inverse, un signal impulsif sera généralement à large bande dans la mesure où certaines de ses composantes spectrales se situeront à l'intérieur de la largeur de bande du récepteur et où beaucoup d'entre elles se situeront à l'extérieur de cette même largeur de bande.

La mesure des perturbations d'un matériel en essai constitue un problème multiple: premièrement, il s'agit d'identifier les perturbations du matériel en essai et l'émission ambiante, et deuxièmement il s'agit de distinguer les émissions à bande étroite des émissions à large bande. Les récepteurs de mesure et les analyseurs de spectre modernes fournissent différentes largeurs de bande de résolution et différents types de détecteurs. Ces derniers peuvent être utilisés pour l'analyse du spectre combiné, pour distinguer le spectre des perturbations du matériel en essai de celui de l'émission ambiante, pour distinguer les émissions à bande étroite des émissions à large bande et pour mesurer (ou pour estimer, dans des situations difficiles) les perturbations du matériel en essai.

Dans le cas des essais de type effectués sur un site d'essai en espace libre, une identification et une pré-mesure peuvent également être effectuées par un essai préliminaire du matériel, dans une chambre blindée à revêtement absorbant non conforme (ou par exemple partiellement conforme), l'essai final étant effectué sur un site d'essai en espace libre où les niveaux d'émission cachés par les niveaux ambiants peuvent être déterminés par comparaison avec les émissions relevées à proximité.

La superposition des émissions lorsque les perturbations du matériel en essai et les émissions ambiantes ne peuvent pas être séparées doit être prise en compte. La séparation nécessite un rapport émission ambiante et perturbations du matériel en essai sur émission ambiante de 20 dB environ.

Dans les cas où les largeurs de bandes FI et les détecteurs sont différents de la largeur de bande spécifiée et du détecteur de quasi-crête (QP), la valeur de quasi-crête (QP) dans la largeur de bande spécifiée représente la référence pour la détermination de l'erreur de mesure.

La Figure A.1 montre un organigramme de sélection des largeurs de bandes et des détecteurs, ainsi que l'estimation des erreurs de mesure qui en résultent.

IECNORM.COM : Click to view the full PDF of CISPR 16-2-3:2010+AMD1:2010+AMD2:2014 CSV

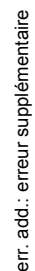


Figure A.1 – Organigramme de sélection des largeurs de bandes et estimation des erreurs de mesure qui en résultent

A.4.2 Pré-mesure du matériel en essai dans une chambre blindée

Les données de fréquence et d'amplitude d'émission fournies par un essai préliminaire en chambre blindée peuvent être utilisées dans certaines conditions restrictives [une simple chambre blindée n'est pas une chambre blindée à revêtement absorbant, semi-anéchoïque ou anéchoïque, et ne satisfait pas de ce fait aux valeurs d'atténuation normalisées existantes données dans l'Annexe E de la CISPR 16-1-4, (Annexe A de la référence [3]). Cela donnera le spectre d'émission qui a des amplitudes significatives. Dans le cas d'émissions à bande étroite, le spectre d'émission du produit contient des harmoniques et des sous-harmoniques de toute fréquence d'horloge utilisée dans le produit.

Ces pré-mesures peuvent être utilisées pour déterminer les amplitudes d'émission de produit dans certaines situations restrictives. En particulier, lorsque l'essai final de conformité est réalisé sur un site d'essai en espace libre et lorsque une (ou plusieurs) fréquences sont masquées par une fréquence RF ambiante, il est très probable qu'une fréquence adjacente à ces fréquences masquées ne coïncide pas précisément avec une fréquence RF ambiante. C'est la raison pour laquelle l'émission non masquée peut être enregistrée de la façon habituelle en utilisant le récepteur approprié ou la largeur de bande de l'analyseur de spectre. L'amplitude de l'émission du matériel en essai qui est masquée par la fréquence RF ambiante peut alors être estimée en utilisant les mesures préliminaires en chambre sourde de la manière suivante.

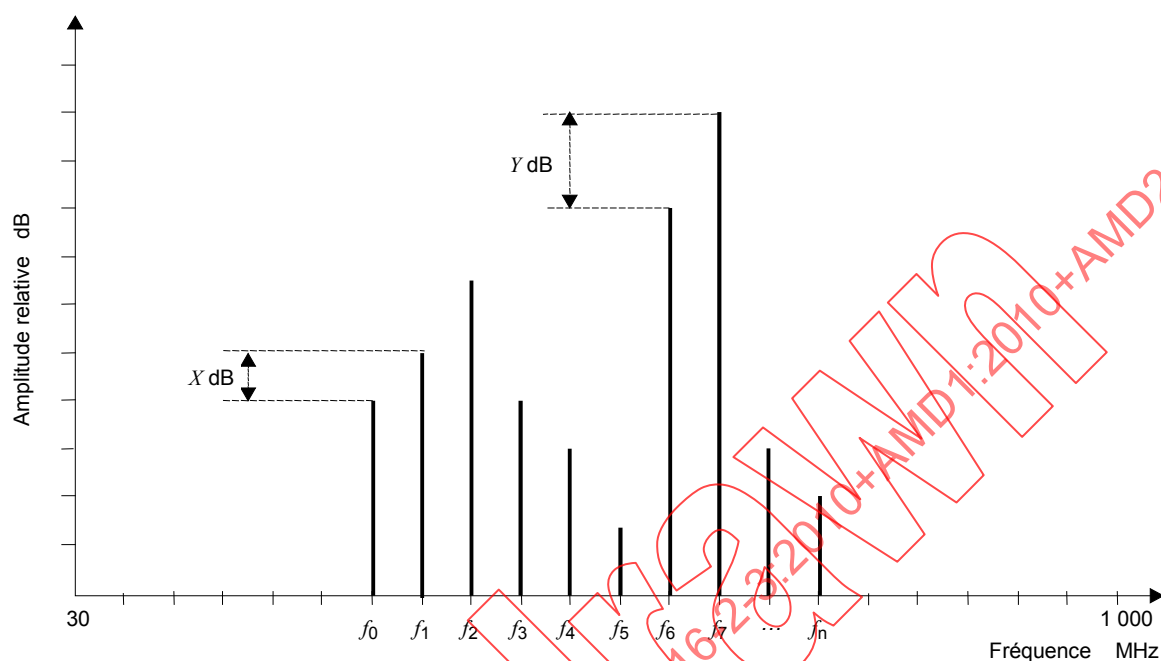
Supposons que pendant les mesures préliminaires en chambre blindée, deux émissions à des fréquences adjacentes diffèrent de X dB en amplitude (voir Figure A.2). La fréquence suivante des fréquences qui ne sont pas masquées par la fréquence RF ambiante est mesurée sur un site d'essai en espace libre. La différence en amplitude (X dB) de la fréquence masquée par rapport à la fréquence adjacente mesurable peut être ajoutée (ou soustraite en fonction du signe de la différence) à l'amplitude observée dans la chambre blindée pour déterminer l'amplitude des fréquences adjacentes. Ceci est illustré à la Figure A.2 où, (en supposant que la fréquence f_1 est la fréquence masquée et que f_0 n'est pas masquée), l'amplitude de f_0 est X dB supérieure à l'amplitude de f_1 . Pour trouver l'amplitude de f_1 sur l'emplacement, on ajoute X dB à la valeur de l'amplitude mesurable de f_0 . De même, si l'amplitude de f_6 était Y dB inférieure à celle de f_7 déterminée pendant les mesures en chambre sourde, l'amplitude de f_6 (si elle est masquée par une raie ambiante) serait Y dB inférieure à celle de f_7 qui est supposée mesurable sur le site d'essai en espace libre.

NOTE La procédure ci-dessus complète le contenu du point e d) du 7.3.6.2 (Environnement d'essai).

Il convient de prendre plusieurs précautions en utilisant cette procédure restrictive:

- a) Il convient que la fréquence adjacente déterminée pendant l'essai préliminaire ne soit pas éloignée de plus d'une ou deux fréquences adjacentes (généralement un sous-harmonique ou un harmonique de la fréquence d'horloge de base), de sorte que l'effet des irrégularités de la chambre blindée n'accroîtra ou ne réduira pas indûment les mesures des fréquences adjacentes à la fréquence à déterminer sur le site d'essai en espace libre. Dans ce cas, la valeur de X (ou Y sur la Figure A.2) peut être non valable.
- b) Les mesures d'amplitudes des fréquences adjacentes nécessitent d'être réalisées avec la plus grande attention en scrutant en hauteur l'antenne de réception dans la chambre sourde (comme ce serait le cas pour l'essai final de conformité). Si la scrutation en hauteur ne peut être réalisée dans son intégralité, d'autres corrélations entre les mesures en chambre sourde et les mesures correspondantes sur le site d'essai en espace libre peuvent s'avérer nécessaires avant d'appliquer cette technique d'estimation des amplitudes sur un site en espace libre (pour les émissions masquées par la fréquence ambiante).
- c) Pour les chambres sourdes dont le revêtement est entièrement absorbant sur les six faces, d'autres techniques de scrutation en hauteur sont possibles, telles que des mesures à deux ou trois hauteurs fixes (puisque les réflexions sur le plan de sol sont supprimées et puisque cette contribution au signal reçu est réduite), et en utilisant le plus

grand nombre de ces valeurs. De telles techniques peuvent nécessiter les mêmes mesures de corrélation que celles qui sont exposées au point b) ci-dessus.



IEC 774/10

NOTE Généralement f_n est égal à n fois f_0 , fréquence fondamentale d'émission du matériel en essai (fréquence d'horloge de base).

Figure A.2 – Différence relative des amplitudes des émissions adjacentes lors des essais préliminaires

A.4.3 Méthode de mesure des perturbations du matériel en essai en présence d'émissions ambiantes en bande étroite

A.4.3.1 Généralités

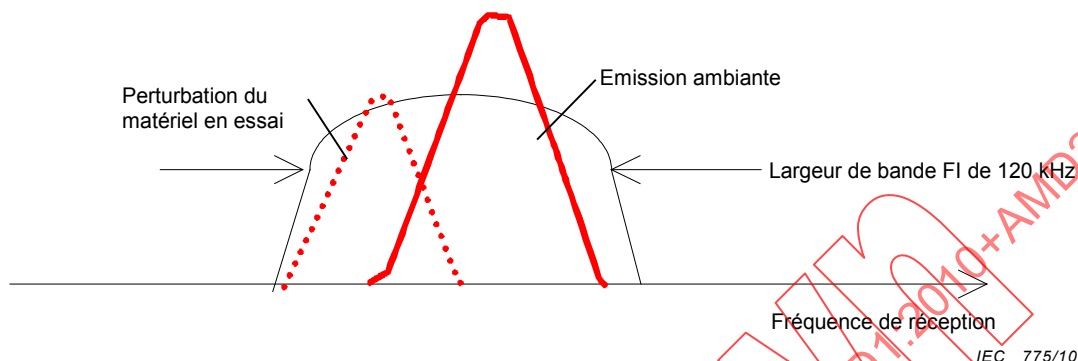
Selon le type de perturbations du matériel en essai, cette mesure est basée sur:

- l'analyse du spectre combiné avec une largeur de bande plus étroite que celle du récepteur de mesure CISPR;
- la détermination d'une largeur de bande de mesure adéquate pour sélectionner les perturbations à bande étroite proches des émissions ambiantes;
- l'usage d'un détecteur de crête (si les perturbations sont modulées en amplitude ou en impulsions) ou d'un détecteur de valeur moyenne;
- l'accroissement du rapport des perturbations du matériel en essai sur les émissions ambiantes dans le cas d'une perturbation à bande étroite dans une émission ambiante à bande relativement large lorsqu'une largeur de bande de mesure plus étroite est utilisée; et
- la prise en compte de la superposition de la perturbation du matériel en essai et de l'émission ambiante, si la séparation n'est pas possible.

A.4.3.2 Perturbation non modulée du matériel en essai

La perturbation non modulée du matériel en essai (voir Figure A.3) peut être séparée de la fréquence porteuse du signal ambiant en choisissant une largeur de bande de mesure

suffisamment étroite. On peut utiliser soit le détecteur de crête, soit le détecteur de valeur moyenne. Il n'y a pas d'erreur de mesure supplémentaire par rapport à un détecteur de quasi-crête. Si la différence de niveau entre les valeurs de crête et moyennes est très petite (par exemple inférieure à 1 dB), la valeur moyenne mesurée est équivalente à la valeur de quasi-crête.



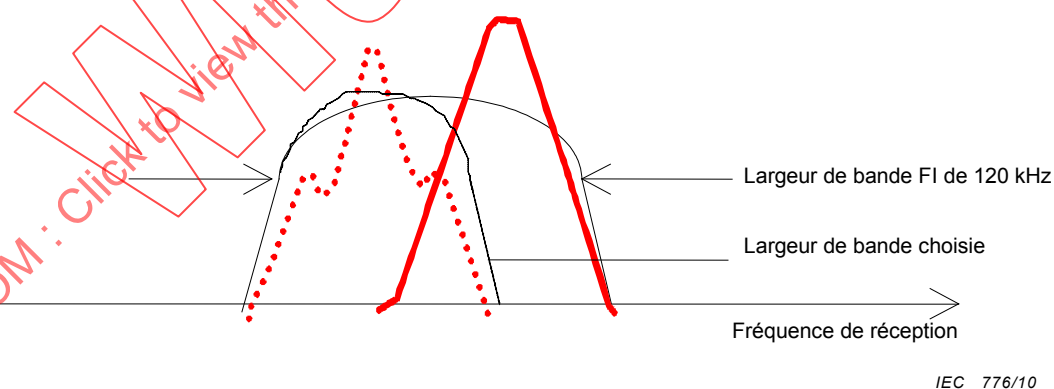
Légende

ligne en pointillés	perturbation du matériel en essai
trait gras continu	émission ambiante
trait fin	largeur de bande FI de 120 kHz

Figure A.3 – Perturbation par un signal non modulé (ligne en pointillés)

A.4.3.3 Perturbation modulée en amplitude du matériel en essai

La perturbation modulée en amplitude du matériel en essai (voir Figure A.4) peut être séparée de la fréquence porteuse du signal ambiant en choisissant une largeur de bande de mesure suffisamment étroite. Il convient de veiller à s'assurer que la largeur de bande étroite de mesure choisie ne supprime pas les spectres de modulation de la perturbation du matériel en essai. La suppression des spectres de modulation se reconnaît à une décroissance de l'amplitude de crête de la perturbation du matériel en essai lorsque l'on augmente la sélectivité.



Légende

ligne en pointillés	perturbation du matériel en essai
trait gras continu	émission ambiante
trait fin	largeur de bande FI de 120 kHz

Figure A.4 – Perturbation par un signal modulé en amplitude (ligne en pointillés)

Seul le détecteur de crête avec une durée de mesure supérieure à l'inverse de la fréquence de modulation peut être utilisé. Une erreur de mesure supplémentaire doit être prise en compte à des fréquences de modulation inférieures à 10 Hz (0,4 dB à 10 Hz; 1,4 dB à 2 Hz pour les bandes C et D et 0,9 dB à 10 Hz; 3 dB à 2 Hz pour la bande B), lorsque la valeur de crête est supérieure à la valeur de quasi-crête. La valeur de quasi-crête en fonction de la fréquence de modulation est représentée à la Figure A.5.

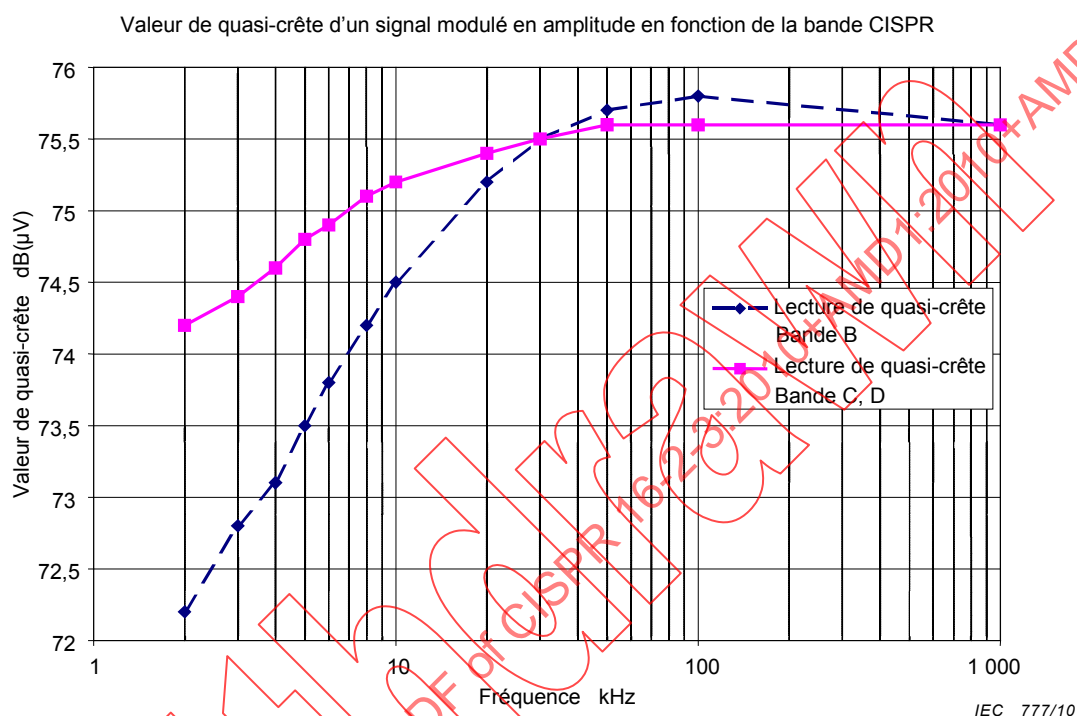


Figure A.5 – Indication d'un signal modulé en amplitude en fonction de la fréquence de modulation avec le détecteur de quasi-crête dans les bandes B, C et D CISPR

A.4.3.4 Perturbation modulée en impulsion du matériel en essai

La perturbation modulée en impulsion à bande étroite du matériel en essai est classée comme un cas particulier de modulation d'amplitude et peut également être séparée de la fréquence porteuse du signal ambiant par une largeur de bande de mesure suffisamment étroite. La sélectivité ne doit pas conduire à une suppression des spectres de modulation. Seul le détecteur de crête peut être utilisé.

Dans les cas où la fréquence de répétition est faible, une erreur supplémentaire est possible, mais pour autant que la différence entre les mesures avec un détecteur de crête et celles avec un détecteur en valeur moyenne est de l'ordre de 12 dB à 14 dB, il n'est pas nécessaire de prendre en compte les erreurs de mesure supplémentaires par rapport à la valeur de quasi-crête.

Pour une largeur d'impulsion $\tau = 50 \mu\text{s}$, la Figure A.6 montre que, pour autant que la différence entre les niveaux de crête et moyen soit inférieure ou égale à 14 dB, l'écart entre les niveaux de crête et de quasi-crête est négligeable. Ainsi, la comparaison entre les niveaux de crête et moyen peut être utilisée pour vérifier la possibilité d'utiliser le détecteur de crête.

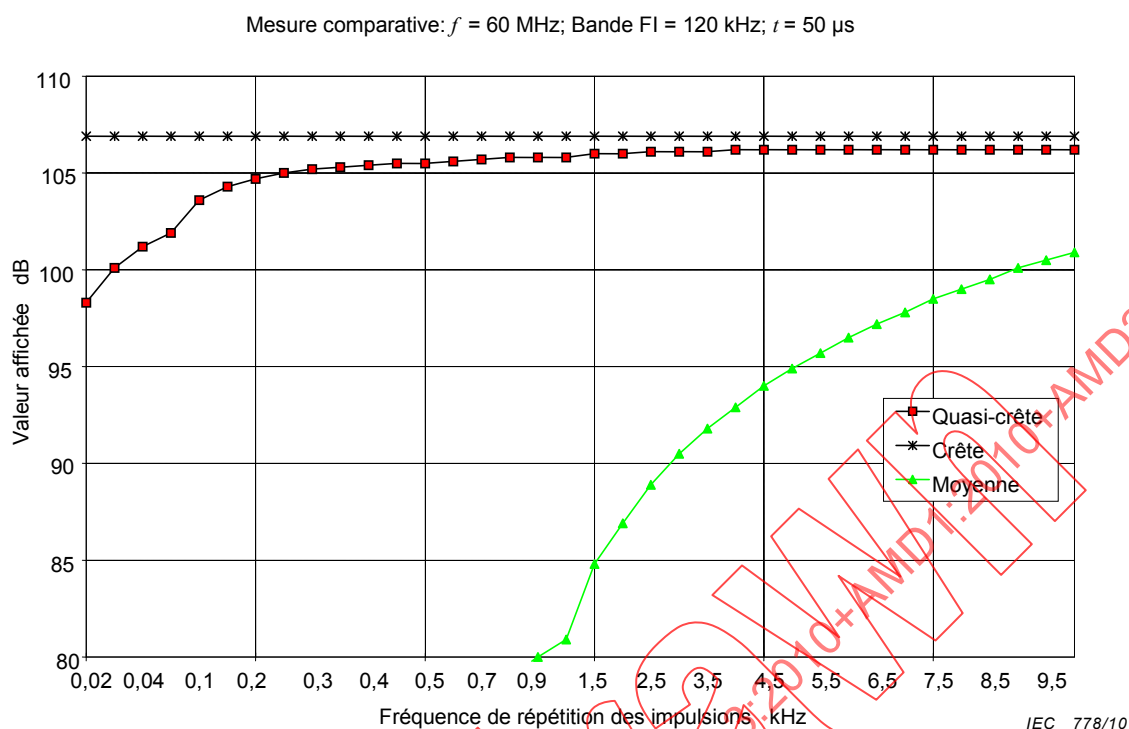
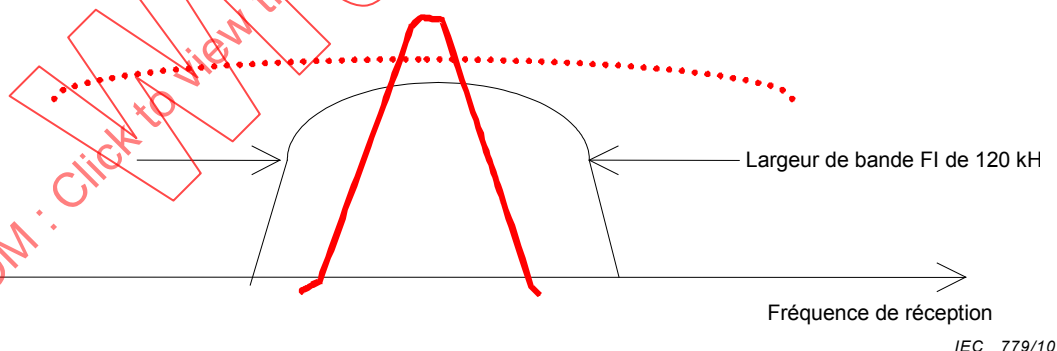


Figure A.6 – Indication d'un signal modulé en impulsions (largeur d'impulsion 50 μ s) en fonction de la fréquence de répétition des impulsions avec des détecteurs de crête, de quasi-crête et de valeur moyenne

A.4.3.5 Perturbation à large bande du matériel en essai

Le détecteur de quasi-crête doit être utilisé pour la mesure de la perturbation à large bande (voir Figure A.7). En fait, il n'est pas possible d'effectuer une mesure à l'intérieur de la largeur de bande du signal ambiant. En raison de la largeur de bande finie, la perturbation peut généralement être mesurée à l'extérieur du spectre du signal ambiant en utilisant le détecteur de quasi-crête.



Légende

ligne en pointillés	perturbation du matériel en essai
trait gras continu	émission ambiante
trait fin	largeur de bande FI de 120 kHz

Figure A.7 – Perturbation par un signal à large bande (ligne en pointillés)

A.4.4 Méthode de mesure de la perturbation du matériel en essai en présence d'émissions ambiantes à large bande

A.4.4.1 Généralités

Dans ce cas, la méthode de mesure est basée sur:

- l'analyse du spectre combiné avec une largeur de bande égale à celle du récepteur de mesure CISPR;
- la mesure avec une largeur de bande étroite (dans le cas d'une perturbation à bande étroite du matériel en essai, l'utilisation d'une largeur de bande étroite augmentera le rapport de la perturbation du matériel sur l'émission ambiante);
- l'emploi du détecteur de valeur moyenne pour une perturbation à bande étroite du matériel en essai; et
- la prise en compte de la superposition de la perturbation du matériel en essai et de l'émission ambiante, si la séparation n'est pas possible.

A.4.4.2 Perturbation non modulée du matériel en essai

Il convient de mesurer l'amplitude de la perturbation du matériel en essai (voir Figure A.8) avec le détecteur de valeur moyenne (spécifié dans la CISPR 16-1-1). L'erreur de mesure dépend de la valeur moyenne du spectre du signal à large bande à l'intérieur de la largeur de bande sélectionnée. Cette erreur de mesure peut être réduite au minimum en choisissant une largeur de bande de mesure qui maximise le rapport de la perturbation du matériel en essai sur l'émission ambiante (méthode de la sélectivité).

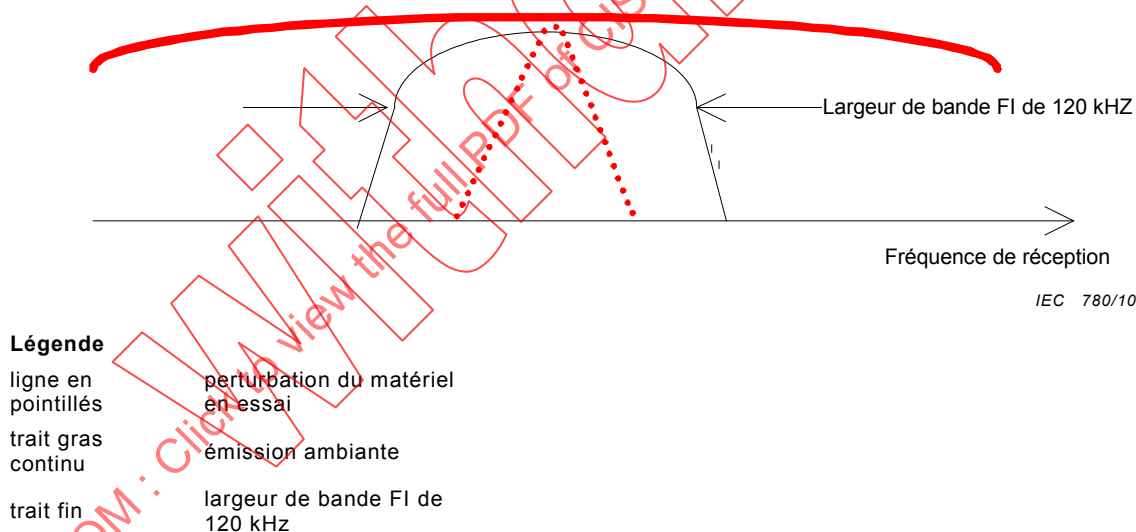


Figure A.8 – Perturbation du matériel en essai non modulée (ligne en pointillés)

A.4.4.3 Perturbation modulée en amplitude du matériel en essai

L'amplitude de la perturbation du matériel en essai (voir Figure A.9) est mesurée avec le détecteur de valeur moyenne, bien qu'une erreur de mesure supplémentaire jusqu'à 6 dB (à 100 % de modulation) par rapport à une mesure avec un détecteur de quasi-crête doive être prise en compte. Il convient que les largeurs de bande de mesure choisies maximisent le rapport de la perturbation du matériel en essai sur l'émission ambiante (méthode de la sélectivité).

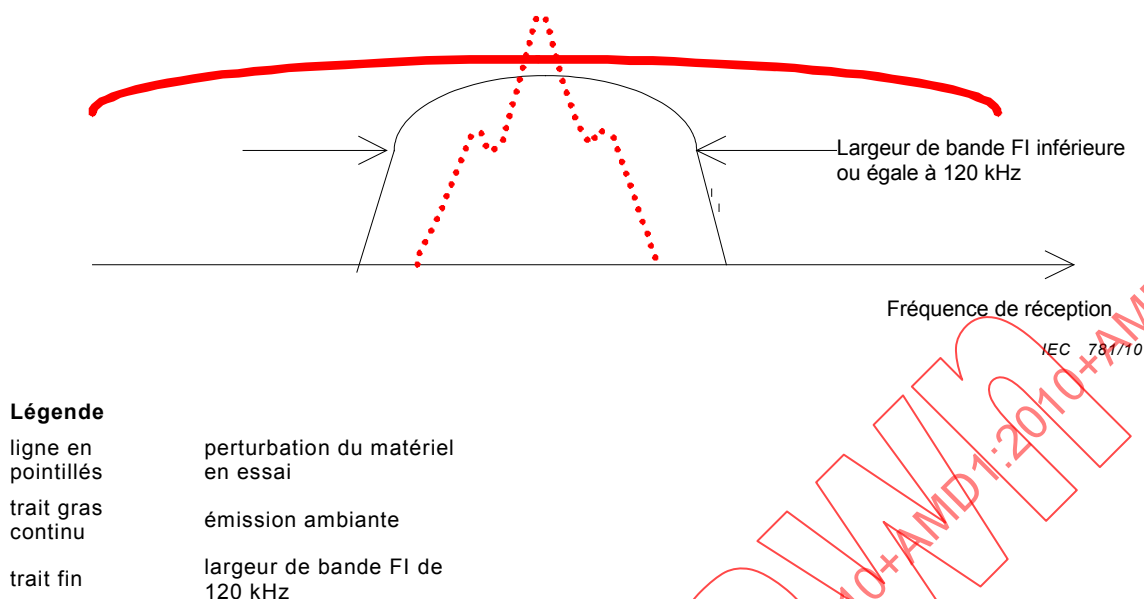


Figure A.9 – Perturbation modulée en amplitude du matériel en essai (ligne en pointillés)

A.4.4.4 Perturbation modulée en impulsions du matériel en essai

Il n'est pas facile de détecter et de reconnaître une perturbation modulée en impulsions du matériel en essai avec un haut degré de confiance dans un spectre de signal ambiant à large bande, dans la mesure où la modulation d'amplitude à 100 % de la perturbation peut masquer la perturbation du matériel en essai dans le spectre.

L'amplitude de la perturbation du matériel en essai peut être mesurée avec le détecteur de valeur moyenne dans le cas de grands rapports cycliques. Du fait de la profondeur de modulation d'amplitude à 100 % avec des rapports cycliques plus petits, l'emploi d'un détecteur de valeur moyenne provoquera une augmentation de l'erreur de mesure par rapport à une mesure effectuée avec le détecteur de quasi-crête. Dans le cas d'un rapport cyclique de 1:1 et de l'utilisation d'un détecteur de valeur moyenne linéaire, l'erreur de mesure est de 6 dB. Il convient que la largeur de bande de mesure soit telle que la relation entre la valeur moyenne mesurée de la perturbation du matériel en essai et la valeur moyenne du signal ambiant à large bande soit maximisée.

Dans le cas de faibles rapports cycliques, la valeur moyenne différera sensiblement de la valeur de quasi-crête. Dans ce cas, il convient d'utiliser le détecteur de crête, avec une largeur de bande de mesure aussi étroite que possible mais assez large pour contenir la largeur de bande complète de la perturbation. La superposition avec l'émission ambiante peut devoir être prise en compte.

A.4.4.5 Perturbation à large bande du matériel en essai

En règle générale, la perturbation à large bande ne peut pas être détectée ou mesurée dans un spectre de signal ambiant à large bande; il peut être possible de mesurer une telle perturbation à l'extérieur du spectre du signal ambiant ou en tenant compte de la superposition.

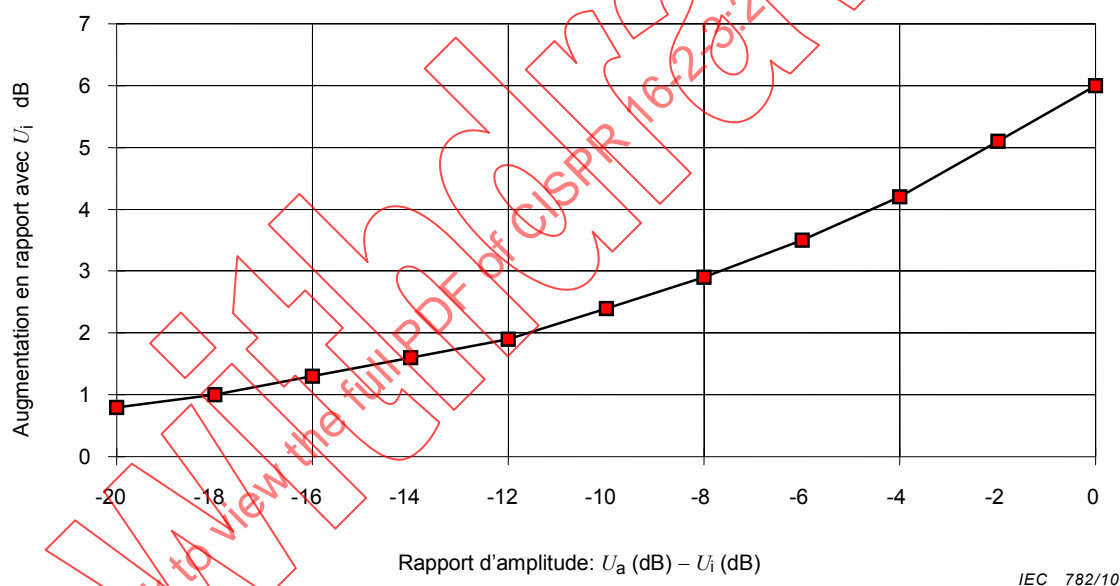
Les combinaisons de la perturbation du matériel en essai avec l'émission ambiante et l'erreur inhérente à la mesure sont indiquées dans le Tableau A.2.

NOTE Un récepteur à scrutation ou un analyseur de spectre montrera les spectres de deux signaux à large bande différents, à moins que les fréquences des signaux ou les fréquences des impulsions ne soient reliées harmoniquement l'une avec l'autre ou que la vitesse de scrutation de l'instrument de mesure ne soit harmoniquement reliée avec les fréquences d'impulsions mesurées.

A.5 Détermination de la perturbation du matériel en essai dans le cas d'une superposition

Si, du fait du choix de la perturbation du matériel en essai et de l'émission ambiante, le rapport du niveau mesuré de la perturbation du matériel en essai sur l'émission ambiante est inférieur à 20 dB, il est nécessaire de tenir compte de la superposition de l'émission ambiante et de la perturbation du matériel en essai. Pour une tension impulsionnelle à large bande, le calcul suivant peut être effectué.

Le signal reçu U_r correspond à la somme de la perturbation du matériel en essai U_i et de l'émission ambiante U_a . U_a peut être mesuré uniquement lorsque le matériel en essai est déconnecté. La superposition est linéaire pour le détecteur de crête (Figure A.10).



U_a est le niveau d'émission ambiante
 U_i est le niveau de perturbation du matériel en essai

Figure A.10 – Augmentation de la valeur de crête avec la superposition de deux signaux non modulés

L'équation suivante s'applique lorsqu'on utilise le détecteur de crête:

$$U_r = U_i + U_a \quad (\text{A.1})$$

La perturbation du matériel en essai peut ainsi être calculée par

$$U_i = U_r - U_a \quad (\text{A.2})$$

Le rapport d'amplitude d du signal reçu à l'émission ambiante peut être mesuré facilement.

$$D = \frac{U_r}{U_a}, \quad d = 20 \log D \quad (\text{A.3})$$

L'émission ambiante U_a peut être substituée dans l'Equation (A.2):

$$U_i = U_r - \frac{U_r}{D} = U_r \left(1 - \frac{1}{D} \right) \quad (\text{A.4})$$

ou

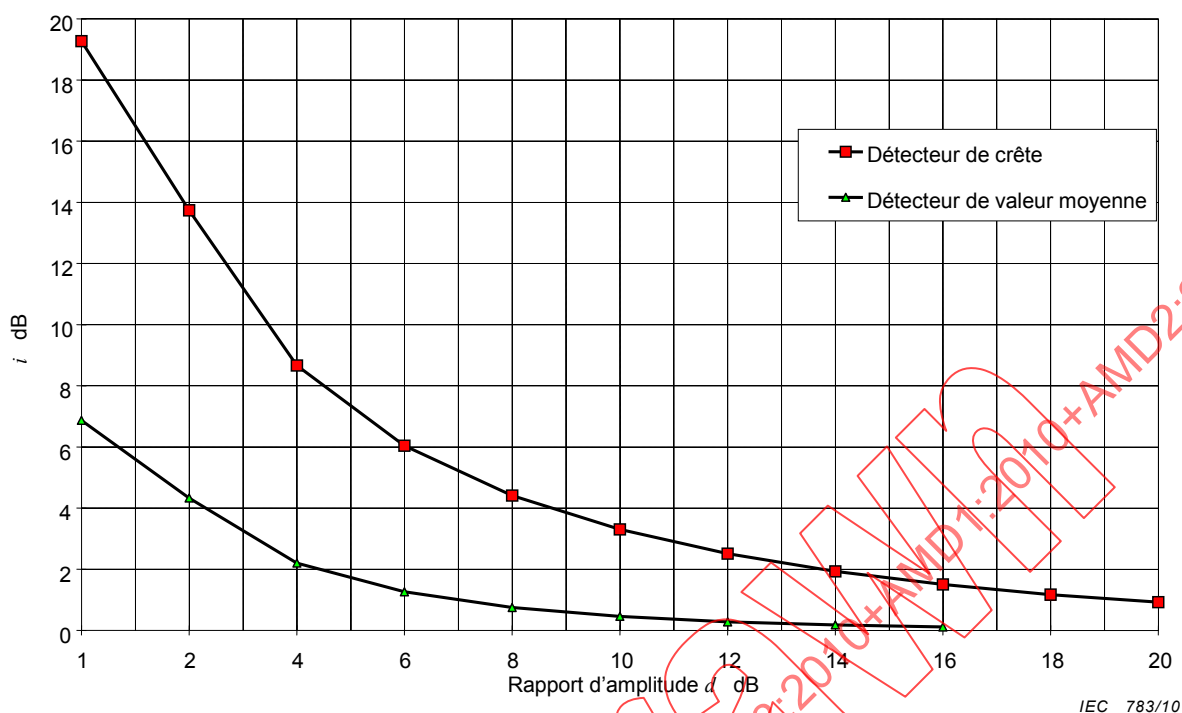
$$U_{i,\text{dB}} = U_{r,\text{dB}} + 20 \log \left(1 - \frac{1}{D} \right) \quad (\text{A.5})$$

La définition de i par l'Equation (A.6)

$$i = -20 \log \left(1 - \frac{1}{D} \right) \quad (\text{A.6})$$

permet de déterminer l'amplitude de la perturbation du matériel en essai. Le facteur i est illustré à la Figure A.11. En utilisant i de la Figure A.11, l'amplitude de la perturbation du matériel en essai peut être calculée comme suit.

$$U_{i,\text{dB}} = U_{r,\text{dB}} - i \quad (\text{A.7})$$



U_a est le signal ambiant en dB

U_r est l'indication résultant du signal reçu (par superposition) en dB

U_i est le signal perturbateur en dB

$$d = U_r - U_a$$

$$U_i = U_r - i$$

$$i = -20 \log(1 - 1/D)$$

Figure A.11 — Détermination de l'amplitude du signal de perturbation au moyen du rapport d'amplitude d et du facteur i [voir Équation (A.3) et Équation (A.6)]

La Figure A.11 peut être utilisée comme suit:

- mesurer l'amplitude du champ ambiant U_a en dB(μ V/m) (matériel en essai déconnecté);
- mesurer l'amplitude du champ résultant U_r en dB(μ V/m) (matériel en essai connecté);
- déterminer $d = U_r - U_a$;
- déterminer la valeur de i à partir de la Figure A.11;
- déterminer U_i en dB(μ V/m) en utilisant $U_i = U_r - i$.

Si le signal reçu est mesuré avec le détecteur de valeur moyenne, la Figure A.12 peut être appliquée. La Figure A.12 montre que dans le cas de signaux non modulés, l'équation suivante

$$U_r = \sqrt{U_i^2 + U_a^2} \quad (\text{A.8})$$

peut être utilisée avec une erreur de mesure supplémentaire d'environ 1,5 dB. Dans le cas d'une modulation, l'erreur décroît (voir Figure A.12), mais les erreurs du Tableau A.2 doivent être prises en compte.

En utilisant le détecteur de valeur moyenne, la perturbation à l'intérieur de la bande peut être estimée en appliquant l'Equation (A.7) si la courbe du détecteur de valeur moyenne (Figure A.11) est utilisée. Dans ce cas le facteur i est défini comme suit

$$i = -10 \log \left(1 - \frac{1}{D^2} \right) \quad (\text{A.9})$$

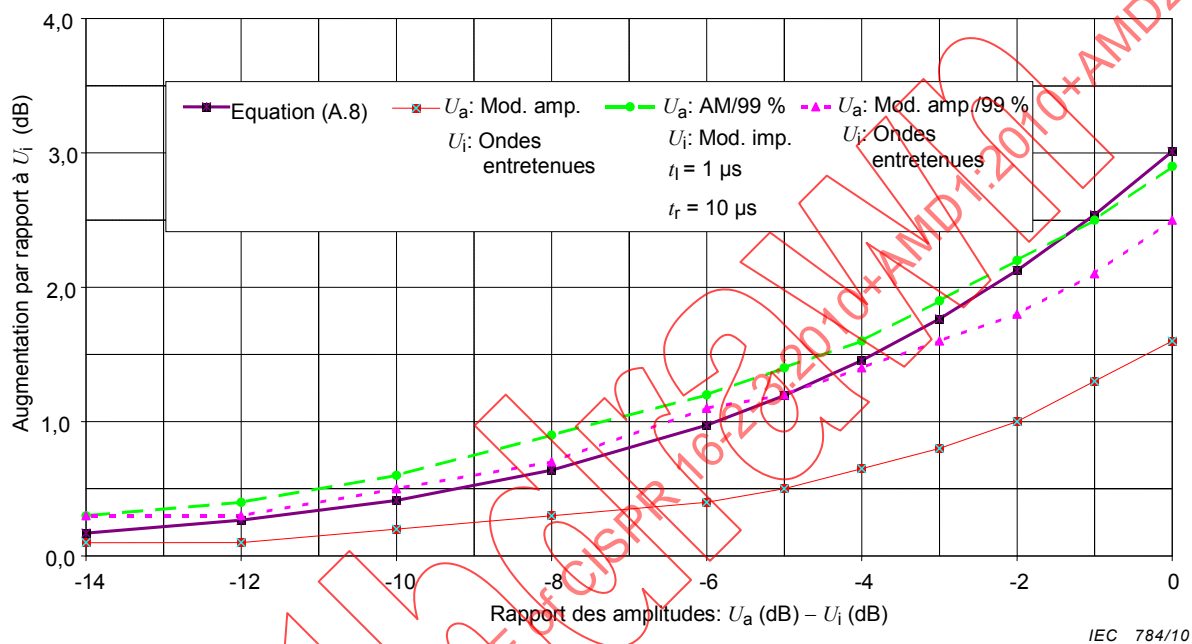


Figure A.12 – Augmentation de l'indication moyenne mesurée avec un récepteur réel et calculée d'après l'Equation (A.8)

**Tableau A.2 – Erreur de mesure en fonction du type de détecteur
et de la combinaison des spectres du signal ambiant et du signal perturbateur**

Émission ambiante	Perturbation du matériel en essai			
	Non modulée	Modulée en amplitude	Modulée en impulsions	Perturbation à large bande
Bande étroite				
Mesures appliquées pour augmenter le rapport signal/bruit	Augmentation de la sélectivité	Augmentation de la sélectivité	Augmentation de la sélectivité	Mesure en dehors de l'émission ambiante
Erreur sur la valeur de crête $\left(\frac{PK}{QP}\right)$	0 dB	Inférieure ou égale à +1,4 dB pour les bandes C, D +3 dB pour la bande B	Inférieure ou égale à +1 dB $\left(\frac{U}{V} \leq 12 \dots 15 \text{ dB}\right)$ $\left(\frac{U}{V} \leq 12 \dots 15 \text{ dB}\right)$	–
Erreur sur la valeur moyenne $\left(\frac{AV}{QP}\right)$	0 dB	Inférieure ou égale à –6 dB ^a	Supérieure ou égale à –6 dB ^a	–
Large de bande				
Mesures appliquées pour augmenter le rapport signal/bruit	Sélectivité	Sélectivité	Sélectivité	Pas de mesure possible (superposition seulement)
Erreur sur la valeur de crête $\left(\frac{PK}{QP}\right)$	+X dB ^a	Inférieure ou égale à +X dB ^a	Supérieure ou égale à +X dB ^a	–
Erreur sur la valeur moyenne $\left(\frac{AV}{QP}\right)$	0 dB	Inférieure ou égale à –6 dB ^a	Supérieure ou égale à –6 dB ^a	–
^a Procédure de mesure non recommandée – non autorisée pour les mesures de conformité.				
NOTE 1 X est l'erreur dépendant des caractéristiques impulsionnelles de l'émission ambiante.				
NOTE 2 PK est la valeur de crête; QP est la valeur de quasi-crête; AV est la valeur moyenne.				
NOTE 3 Les bandes B, C et D sont définies comme dans la CISPR 16-1-1				

Annexe B (informative)

Utilisation d'analyseurs de spectre et de récepteurs à scrutation

B.1 Généralités

Il convient de prendre en considération les caractéristiques suivantes lors de l'utilisation des analyseurs de spectre et des récepteurs à scrutation. Voir également l'Article 6 de la présente norme pour toutes informations supplémentaires.

B.2 Surcharge

La plupart des analyseurs de spectre n'ont pas de présélection RF dans la gamme de fréquences jusqu'à 2 000 MHz; c'est-à-dire que le signal d'entrée est directement injecté dans un mélangeur à large bande. Afin d'éviter toute surcharge, de prévenir les dommages et de faire fonctionner un analyseur de spectre linéairement, il convient que l'amplitude du signal au niveau du mélangeur soit généralement inférieure à 150 mV crête. Une atténuation RF ou une présélection RF supplémentaire peuvent s'avérer nécessaires pour réduire le signal d'entrée à ce niveau.

B.3 Essai de linéarité

La linéarité peut être évaluée en mesurant le niveau du signal spécifique étudié et en répétant cette mesure après avoir inséré un atténuateur de X dB à l'entrée du récepteur ou s'il est utilisé, à l'entrée du préamplificateur ($X \geq 6$ dB). Il convient que la nouvelle lecture sur l'affichage du récepteur diffère de la première lecture de X dB jusqu'à $\pm 0,5$ dB, si le système de mesure est linéaire.

B.4 Sélectivité

L'analyseur de spectre et le récepteur à scrutation doivent avoir les largeurs de bande spécifiées dans la CISPR 16-1-1, afin de mesurer correctement les signaux à large bande, les signaux à impulsions et les perturbations à bande étroite avec plusieurs composantes spectrales dans la largeur de bande normalisée.

B.5 Réponse normale aux impulsions

La réponse d'un analyseur de spectre et d'un récepteur à scrutation avec détection de quasi-crête peut être vérifiée avec les impulsions d'essai d'étalonnage spécifiées dans la CISPR 16-1-1. La valeur élevée de la tension de crête des impulsions d'essai d'étalonnage nécessite généralement l'insertion d'une atténuation RF de 40 dB ou plus, afin de satisfaire aux exigences de linéarité. Ceci diminue la sensibilité et rend la mesure à faible fréquence de répétition et des impulsions d'essai d'étalonnage isolées, impossible pour les bandes B, C et D. Si un filtre de présélection est utilisé en amont du récepteur, alors l'atténuation RF peut être diminuée. Le filtre limite la largeur de spectre de l'impulsion d'essai d'étalonnage observée par le mélangeur.

B.6 Détection de crête

Le mode de détection normal (de crête) des analyseurs de spectre donne une indication sur l'affichage qui n'est en principe jamais inférieure à l'indication de quasi-crête. Il est pratique

de mesurer les émissions à l'aide d'un détecteur de crête puisque cela permet une scrutation des fréquences plus rapide qu'avec un détecteur de quasi-crête. En conséquence, les signaux proches des limites d'émission doivent faire l'objet d'une nouvelle mesure à l'aide d'un détecteur de quasi-crête afin d'enregistrer les amplitudes de quasi-crête.

B.7 Vitesse de scrutation en fréquence

Il convient de régler la vitesse de scrutation d'un analyseur de spectre ou d'un récepteur à scrutation sur la bande de fréquences CISPR et en fonction du mode de détection utilisé. La durée/fréquence minimale de scrutation ou la vitesse de scrutation la plus élevée est donnée dans le tableau suivant:

Bande	Détection de crête	Détection de quasi-crête
A	100 ms/kHz	20 s/kHz
B	100 ms/MHz	200 s/MHz
C et D	1 ms/MHz	20 s/MHz

Pour un analyseur de spectre ou un récepteur à scrutation utilisé en mode fixe sans scrutation en fréquence, la durée de balayage de l'écran peut être réglée indépendamment du mode de détection et en fonction des besoins d'observation du comportement de l'émission. Si le niveau de perturbation n'est pas stable, la lecture sur le récepteur doit être observée pendant au moins 15 s pour déterminer la valeur maximale (voir 6.5.1).

B.8 Interception du signal

Le spectre des émissions intermittentes peut être capturé avec un détecteur de crête et une mémoire d'affichage numérique, si elle existe. Des scrutations de fréquences multiples et rapides réduisent la durée d'interception d'une émission, par rapport à une seule scrutation lente en fréquence. Il convient de faire varier l'instant de démarrage des scrutations afin d'éviter tout synchronisme avec l'émission et par conséquent tout masquage de cette dernière. La durée totale de l'observation pour une gamme de fréquences donnée doit être plus longue que la durée entre les émissions. Selon le type de perturbation mesurée, les mesures effectuées avec un détecteur de crête peuvent remplacer tout ou partie des mesures nécessaires devant être effectuées avec un détecteur de quasi-crête. Il convient alors de procéder à des contre-essais avec un détecteur de quasi-crête aux fréquences où les valeurs d'émission maximales ont été déterminées.

B.9 Détection de la valeur moyenne

La détection de la valeur moyenne par un analyseur de spectre s'obtient en réduisant la largeur de bande vidéo jusqu'à ce que l'on n'observe plus d'amélioration du lissage du signal affiché. La durée de balayage doit être augmentée, en fonction de la réduction de la largeur de bande vidéo, afin de maintenir l'étalonnage de l'amplitude. Pour ces mesures, le récepteur doit utiliser le mode de détection linéaire du détecteur. Une fois la détection linéaire réalisée, le signal peut être traité de façon logarithmique en vue d'un affichage. Dans ce cas, la valeur est corrigée même s'il s'agit du logarithme du signal détecté linéairement.

Le mode d'affichage logarithmique en amplitude peut être utilisé, par exemple, pour distinguer plus facilement les signaux à bande étroite de ceux à large bande. La valeur affichée est la moyenne de l'enveloppe du signal en fréquence intermédiaire déformé logarithmiquement. Il en résulte une atténuation des signaux à large bande plus importante qu'en mode de détection linéaire, sans affecter l'affichage des signaux à bande étroite. Le filtrage vidéo en mode logarithmique est, par conséquent, particulièrement utile pour estimer la composante à bande étroite dans un spectre qui contient les deux composantes.

B.10 Sensibilité

La sensibilité peut être augmentée par une pré-amplification RF à faible bruit en amont de l'analyseur de spectre. Il convient de pouvoir régler le niveau du signal d'entrée de l'amplificateur avec un atténuateur, afin d'évaluer la linéarité du système global pour le signal examiné.

La sensibilité à des émissions à bande extrêmement large, nécessitant une atténuation RF importante pour la linéarité du système, est augmentée par des filtres de présélection RF placés en amont de l'analyseur de spectre. Les filtres réduisent l'amplitude de crête des émissions à large bande, permettant ainsi d'utiliser moins d'atténuation RF. Ces filtres peuvent se révéler également nécessaires pour rejeter ou atténuer de forts signaux hors bande, ainsi que les produits d'intermodulation qu'ils provoquent. Si ces filtres sont utilisés, ils doivent être étalonnés avec des signaux à large bande.

B.11 Précision en amplitude

La précision en amplitude d'un analyseur de spectre ou d'un récepteur à balayage peut être vérifiée à l'aide d'un générateur de signal, d'un wattmètre et d'un atténuateur de précision. Les caractéristiques de ces instruments, ainsi que les pertes de câble et de désadaptation, doivent être analysées afin d'estimer les erreurs lors de l'essai de vérification.

Annexe C (informative)

Vitesses de scrutation et durées de mesure utilisables avec le détecteur de valeur moyenne

C.1 Objet

La présente annexe est destinée à donner des lignes directrices concernant la sélection des vitesses de scrutation et des durées de mesure lorsque l'on mesure les perturbations impulsives à l'aide du détecteur de valeur moyenne.

Le détecteur de valeur moyenne est utilisé dans les cas de figure suivants:

- a) pour supprimer les bruits impulsifs et ainsi améliorer la mesure des composantes à ondes entretenues devant être mesurées dans des signaux perturbateurs
- b) pour supprimer la modulation d'amplitude (AM) afin de mesurer le niveau de la fréquence porteuse des signaux modulés en amplitude
- c) pour indiquer le niveau de crête pondéré des perturbations intermittentes, instables ou variables à bande étroite en utilisant une constante de temps normalisée de l'indicateur.

L'Article 6 de la présente norme définit le récepteur de mesure de valeur moyenne pour la gamme de fréquences comprises entre 9 kHz et 1 GHz.

Afin de sélectionner la largeur de bande vidéo appropriée et la vitesse de scrutation correspondante ou la durée de mesure correspondante, les considérations suivantes s'appliquent.

C.2 Suppression des perturbations

C.2.1 Suppression des perturbations impulsives

La durée d'impulsion T_p d'une perturbation impulsive est souvent déterminée par la largeur de bande FI, B_{res} , c'est-à-dire $T_p = 1/B_{res}$. Pour la suppression d'un tel bruit, le facteur de suppression a est alors déterminé par la largeur de bande vidéo B_{video} relative à la largeur de bande FI, c'est-à-dire $a = 20 \log(B_{res}/B_{video})$. La largeur de bande B_{video} est déterminée par la largeur de bande du filtre passe-bas suivant le détecteur d'enveloppe. Pour les impulsions plus grandes, le facteur de suppression sera inférieur à a . La durée minimale du balayage $T_{s \min}$ (et la vitesse maximale de balayage $R_{s \max}$) est déterminée en utilisant:

$$T_{s \min} = \frac{k \Delta f}{B_{res} B_{video}} \quad (C.1)$$

$$R_{s \max} = \frac{\Delta f}{T_{s \min}} = \frac{B_{res} B_{video}}{k} \quad (C.2)$$

où

Δf est l'intervalle de fréquence, et

k est un facteur de proportionnalité qui dépend de la vitesse du récepteur de mesure ou de l'analyseur de spectre.

Pour les durées de scrutation supérieures, k est très proche de un (1). Si une largeur de bande vidéo de 100 Hz est sélectionnée, on obtient les vitesses maximales de scrutation et les facteurs de suppression d'impulsion du Tableau C.1.

Tableau C.1 – Facteurs de suppression d'impulsion et vitesses de scrutation pour une largeur de bande vidéo de 100 Hz

	Bande A	Bande B	Bandes C et D
Gamme de fréquences	9 kHz à 150 kHz	150 kHz à 30 MHz	30 MHz à 1 000 MHz
Largeur de bande FI B_{res}	200 Hz	9 kHz	120 kHz
Largeur de bande vidéo B_{video}	100 Hz	100 Hz	100 Hz
Vitesse maximale de scrutation	17,4 kHz/s	0,9 MHz/s	12 MHz/s
Facteur de suppression maximale	6 dB	39 dB	61,5 dB

Cela peut s'appliquer aux normes de produits faisant appel à des limites de quasi-crête et à des limites moyennes dans les bandes B (et C) si des impulsions courtes sont prévues dans le signal de perturbation. La conformité du matériel en essai avec ces deux limites doit être démontrée. Si la fréquence de répétition des impulsions est supérieure à 100 Hz et si la limite de quasi-crête n'est pas dépassée par la perturbation impulsive, alors les impulsions courtes sont suffisamment supprimées pour la détection de valeur moyennée qui possède une largeur de bande vidéo de 100 Hz.

C.2.2 Suppression de la perturbation impulsive par moyennage numérique

La détection de valeur moyenne peut être effectuée par un moyennage numérique de l'amplitude du signal. Un effet de suppression équivalent peut être obtenu si la durée d'intégration est égale à l'inverse de la largeur de bande du filtre vidéo. Dans ce cas, le facteur de suppression $a = 20 \log(T_{av} B_{res})$, où T_{av} est la durée d'intégration (ou de mesure) à une certaine fréquence. En conséquence, une durée de mesure de 10 ms générera le même facteur de suppression qu'une largeur de bande vidéo de 100 Hz. Le moyennage numérique a l'avantage de posséder un retard nul, lorsqu'il passe d'une fréquence à une autre. D'un autre côté, pour le moyennage d'une certaine fréquence de répétition des impulsions f_p , le résultat peut varier selon que n ou $(n + 1)$ impulsions sont ou non moyennées. L'effet induit est inférieur à 1 dB, pour $(T_{av} f_p) > 10$.

C.2.3 Suppression de la modulation d'amplitude

Afin de mesurer la fréquence porteuse d'un signal modulé, la modulation doit être supprimée par un signal moyenné sur un temps suffisamment long ou en utilisant un filtre vidéo d'une atténuation suffisante à la fréquence la plus basse. Si f_m est la fréquence de modulation la plus basse, et en supposant que l'erreur de mesure maximale due à la modulation à 100 % est limitée à 1 dB, alors il convient que la durée de mesure T_m soit $T_m = 10/f_m$.

C.3 Mesure des perturbations à bande étroite faiblement intermittentes, instables ou variables

Dans la CISPR 16-1-1, la réponse aux perturbations à bande étroite, intermittentes, instables ou variables est définie en utilisant une lecture de crête avec des constantes de temps de l'indicateur de 160 ms (pour les bandes A et B) et de 100 ms (pour les bandes C et D). Ces constantes de temps correspondent respectivement à des largeurs de bande de filtre vidéo du second ordre de 0,64 Hz ou 1 Hz. Pour obtenir des mesures correctes, ces largeurs de bandes nécessiteraient des durées de mesure très longues (voir Tableau C.2).

Tableau C.2 – Constantes de temps de l'indicateur et largeurs de bandes vidéo et vitesses de balayages maximales correspondantes

	Bande A	Bande B	Bandes C et D
Gamme de fréquences	9 kHz à 150 kHz	150 kHz à 30 MHz	30 MHz à 1 000 MHz
Largeur de bande FI B_{res}	200 Hz	9 kHz	120 kHz
Constante de temps de l'indicateur	160 ms	160 ms	100 ms
Largeur de bande vidéo B_{video}	0,64 Hz	0,64 Hz	1 Hz
Vitesse maximale de scrutation	8,9 s/kHz	172 s/MHz	8,3 s/MHz

Cela s'applique toutefois uniquement aux fréquences de répétition d'impulsions inférieures ou égales à 5 Hz. Pour toutes les largeurs d'impulsions et fréquences de modulation supérieures, des largeurs de bandes de filtre vidéo supérieures peuvent être utilisées (voir C.2.1). Les Figures C.1 et C.2 montrent la fonction de pondération d'une impulsion d'une durée de 10 ms, par rapport à une fréquence de répétition de l'impulsion f_p , avec la lecture de crête (CISPR AV) et avec la valeur moyenne vraie (AV) pour des constantes de temps de l'indicateur de 160 ms (Figure C.1) et de 100 ms (Figure C.2).

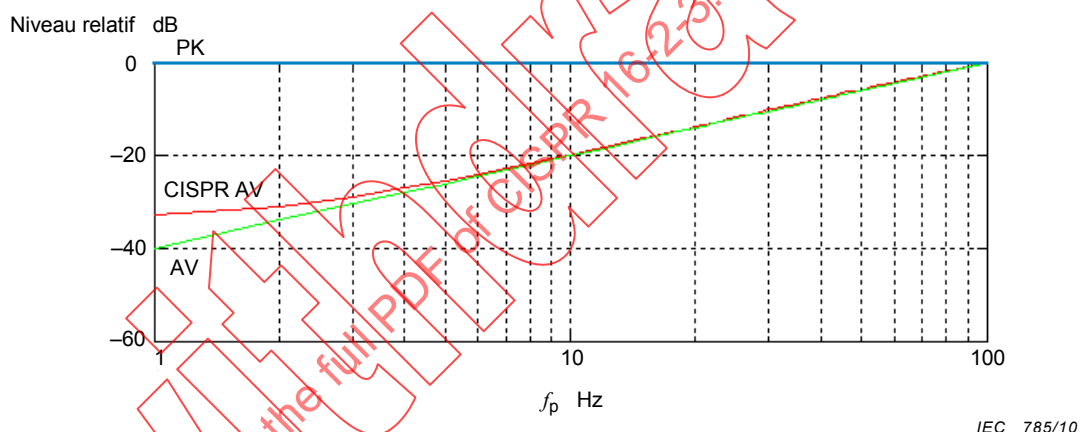


Figure C.1 – Fonction de pondération d'une impulsion de 10 ms pour des détections de valeurs de crête (PK) et de valeurs moyennes avec lecture de crête (CISPR AV) et sans lecture de crête (AV): constante de temps de l'indicateur de 160 ms

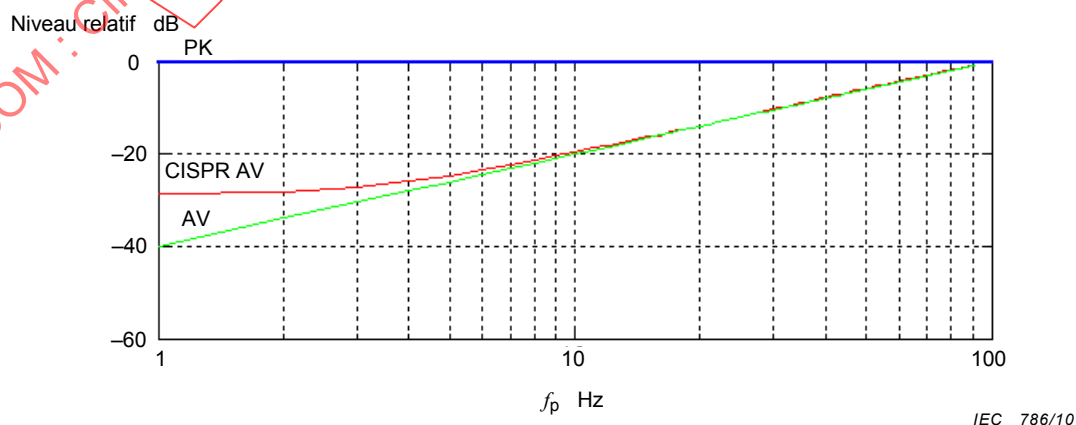


Figure C.2 – Fonctions de pondération d'une impulsion de 10 ms pour des détections de valeurs de crête (PK) et de valeurs moyennes avec lecture de crête (CISPR AV) et sans lecture de crête (AV): constante de temps de l'indicateur de 100 ms

Les Figures C.1 et C.2 impliquent que la différence entre la lecture de la valeur moyenne avec la valeur de crête (CISPR AV) et sans la valeur de crête (AV) augmente, alors que la fréquence de répétition de l'impulsion f_p diminue. Les Figures C.3 et C.4 montrent la différence pour $f_p = 1$ Hz, en fonction de la largeur des impulsions.

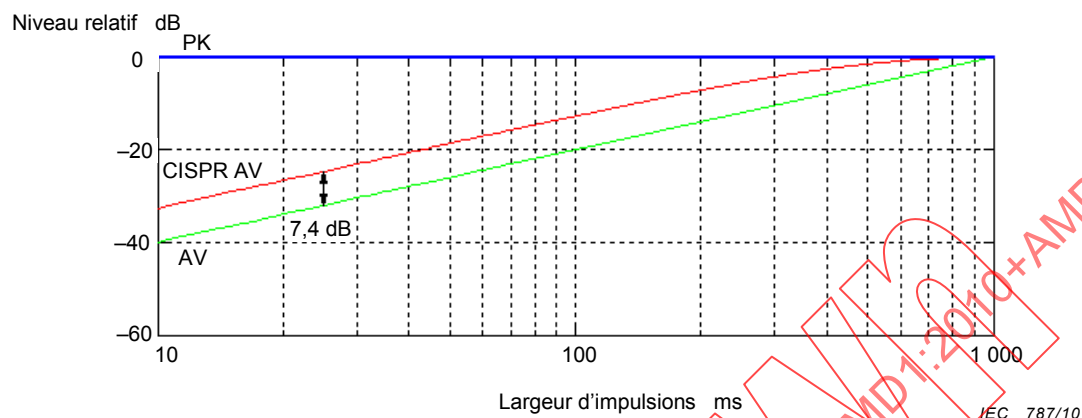


Figure C.3 – Exemple de fonctions de pondération (d'une impulsion de 1 Hz) pour des détections de valeurs de crête (PK) et de valeurs moyennes, en fonction de la largeur d'impulsion: constante de temps de l'indicateur de 160 ms

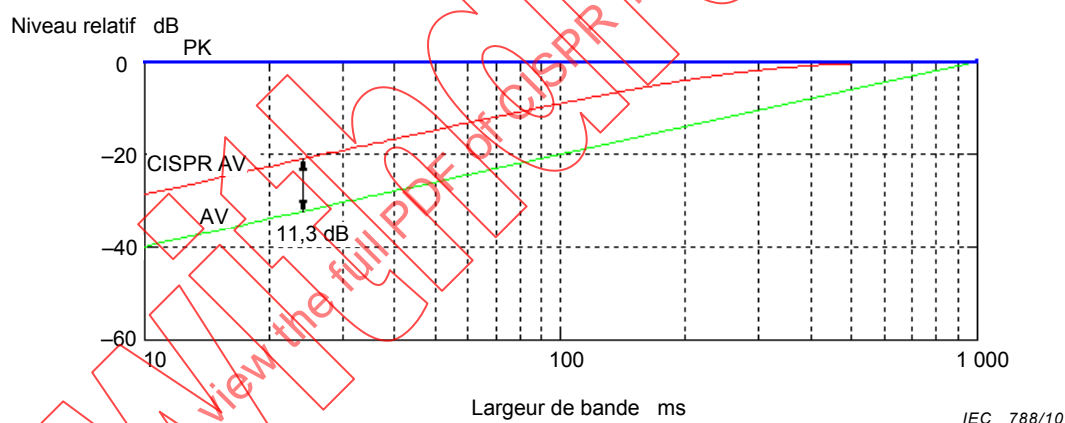


Figure C.4 – Exemple de fonctions de pondération (d'une impulsion de 1 Hz) pour des détections de valeurs de crête (PK) et de valeurs moyennes, en fonction de la largeur d'impulsion: constante de temps de l'indicateur de 100 ms

C.4 Procédure recommandée pour les mesures automatiques ou semi-automatiques

Lorsque l'on mesure des matériels en essai qui n'émettent pas de perturbations à bandes étroites faiblement intermittentes, instables ou variables, il est recommandé de les mesurer avec le détecteur de valeur moyenne et en utilisant une largeur de bande de filtre vidéo de, par exemple, 100 Hz, c'est-à-dire une durée de moyennage brève pendant la procédure de pré-scrutation. Pour les fréquences dont l'émission est proche de la limite de moyennage, il est recommandé d'effectuer une mesure finale en utilisant une largeur de bande de filtre vidéo plus étroite, c'est-à-dire une durée de moyennage supérieure. (Pour la procédure de pré-scrutation/mesure finale, voir également l'Article 8 de la présente norme).

Pour des perturbations à bande étroite faiblement intermittentes, instables ou variables, des mesures effectuées manuellement représentent la méthode préférentielle

Annexe D (informative)

Explication de la méthode de mesure de distribution de probabilité d'amplitude (DPA) appliquée à l'essai de conformité

L'une des deux méthodes suivantes est utilisée lorsque la mesure de DPA s'applique à l'essai de conformité. Les Figures D.1 et D.2 illustrent les spécificités des méthodes de mesure de DPA, qui impliquent la mesure du niveau de perturbation (c'est-à-dire Méthode 1, voir 7.6.6.3.2) et la mesure de la probabilité (c'est-à-dire Méthode 2, voir 7.6.6.3.3), respectivement.

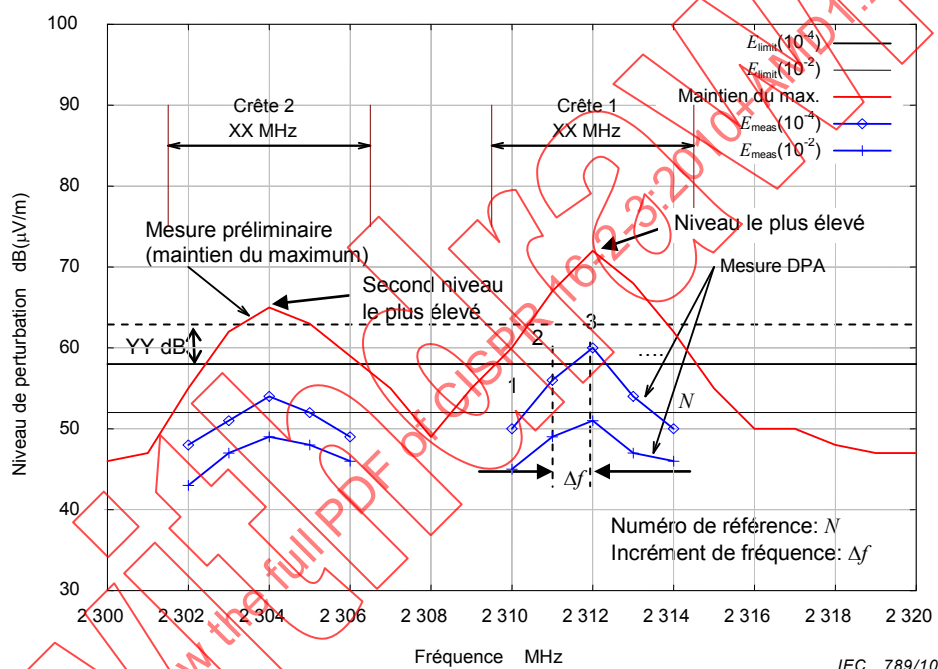


Figure D.1 – Exemple de mesure de DPA par la Méthode 1
pour des perturbations fluctuantes

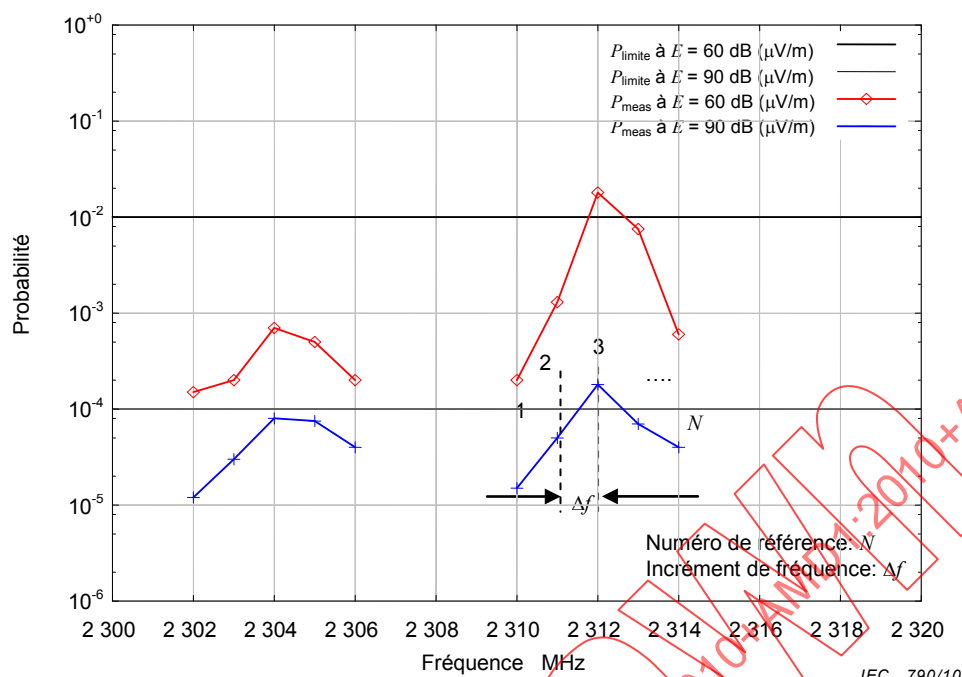


Figure D.2 – Exemple de mesure de DPA par la Méthode 2 pour des perturbations fluctuantes

Si les résultats des mesures préliminaires, obtenus en utilisant le mode d'affichage « maintien du maximum » et la détection de crête, dépassent la limite de DPA spécifiée (si deux limites de DPA s'appliquent, il convient d'utiliser la limite supérieure) de YY dB à certaines fréquences, alors il convient d'effectuer la mesure de DPA à ces fréquences identifiées. La valeur YY dB doit être spécifiée par le comité de produits concerné (par exemple YY = 5, 10, etc.).

Dans le cas de perturbations fluctuantes, il convient que le comité de produits spécifie la gamme de fréquences XX (= $\Delta f \times N$) MHz à l'intérieur de laquelle les mesures de DPA doivent être réalisées, et où Δf représente l'incrément de fréquence et où N est le nombre de fréquences. Il convient de spécifier cette gamme de fréquences selon les caractéristiques du produit.

En premier lieu, XX est déterminé par les résultats des mesures préliminaires. Ensuite, il convient que Δf soit égal à la largeur de bande de résolution (RBW = 1 MHz pour les mesures au-dessus de 1 GHz) de l'analyseur de spectre. Cependant, toutes les fréquences dont la valeur de DPA se situe approximativement dans un intervalle de 6 dB par rapport à la limite de DPA peuvent nécessiter un examen complémentaire avec un pas d'incrément de la fréquence plus petit (c'est-à-dire $B_6/2$, où B_6 est la largeur de bande à 6 dB de l'analyseur de spectre). Pour les mesures au-dessus de 1 GHz, la largeur de bande de résolution de l'analyseur de spectre est définie par la largeur de bande des impulsions B_{imp} plutôt que par la largeur de bande à 6 dB, B_6 . La relation entre B_{imp} et B_6 dépend du type de filtre et ne peut pas être généralisée. Dans le cas où B_{imp} peut être approché par B_6 , il est alors recommandé d'utiliser $B_{\text{imp}}/2$ (c'est-à-dire 0,5 MHz) comme le plus petit incrément de fréquence $B_6/2$ pour les mesures effectuées au-dessus de 1 GHz. N est enfin déterminé à partir des valeurs de XX et Δf .

Annexe E (normative)

Détermination de la pertinence des analyseurs de spectre pour les essais de conformité

L'utilisateur d'un analyseur de spectre doit être capable de démontrer, soit au moyen de spécifications du fabricant, soit par une mesure, que l'analyseur est conforme aux exigences de détection de quasi-crête à des fréquences de répétition des impulsions supérieures à 20 Hz dans la gamme de fréquences concernée. Pour le détecteur de valeur moyenne, la réponse aux impulsions est mentionnée dans la CISPR 16-1-1.

Puisque la mesure de la fréquence de répétition des impulsions d'une émission n'est pas toujours possible, une méthode simple pour vérifier la validité de la mesure de quasi-crête doit être appliquée lorsqu'on utilise un analyseur de spectre. Cette méthode est basée sur une comparaison entre les résultats de mesure des détecteurs de crête et de quasi-crête. D'après les fonctions de pondération de quasi-crête, les différences d'amplitude représentées dans le Tableau E.1 sont les résultats de mesures pour un signal avec une fréquence de répétition des impulsions de 20 Hz.

**Tableau E.1 – Différence d'amplitude maximale entre
les signaux de crête et de quasi-crête détectés**

Bande A	Bande B	Bandes C et D
7 dB	13 dB	21 dB

La mesure de comparaison doit être effectuée à des fréquences de signal indiquant une amplitude proche de la limite applicable dans une détection de quasi-crête. Si la différence entre l'amplitude de crête et de quasi-crête détectée est inférieure à la valeur du Tableau E.1, la mesure de quasi-crête est valide et le résultat obtenu avec un analyseur de spectre peut être utilisé pour prouver la conformité. Si la différence d'amplitude est plus grande que les valeurs mentionnées dans le Tableau E.1, on doit utiliser à la place d'un analyseur de spectre, un récepteur de mesure satisfaisant entièrement aux exigences de faible prf (fréquence de répétition des impulsions) de la CISPR 16-1-1 pour la mesure de quasi-crête. Cette mesure de comparaison nécessite un rapport signal sur bruit adéquat pour garantir des résultats corrects.

Bibliographie

- [1] CISPR 11:2009, *Appareils industriels, scientifiques et médicaux – Caractéristiques de perturbations radioélectriques – Limites et méthodes de mesure*
- [2] CISPR/TR 16-3:2003 2010, *Specification for radio disturbance and immunity measuring apparatus and methods – Part 3: CISPR technical reports*(disponible en anglais seulement)
Amendement 1:2012
- [3] CISPR 22:2008, *Appareils de traitement de l'information – Caractéristiques des perturbations radioélectriques – Limites et méthodes de mesure*
- [4] CEI 61140:2001, *Protection contre les chocs électriques – Aspects communs aux installations et aux matériels*
- [5] ISO/CEI Guide 2:2004, *Normalisation et activités connexes – Vocabulaire général*
- [6] ISO/CEI 17000:2004, *Évaluation de la conformité – Vocabulaire et principes généraux*
- [7] CEI 61000-4-21, *Compatibilité électromagnétique (CEM) – Partie 4-21: Techniques d'essai et de mesure – Méthodes d'essai en chambre réverbérante*
- [8] Guide ISO/CEI 99:2007, *Vocabulaire international de métrologie – Concepts fondamentaux et généraux et termes associés (VIM)*
- [9] CEI 60050-151:2001, *Vocabulaire Electrotechnique International (VEI) – Partie 151: Dispositifs électriques et magnétiques*
- [10] Ryser, H., *Motivation for the use of CMAD in radiated emission measurements (CMAD: Common mode absorption devices)*, Rapport 2007-218-630, Institut fédéral de métrologie (METAS), Bern-Wabern, Suisse, 11 Septembre 2007, PDF disponible en téléchargement sur le site <http://www.metas.ch/2007-218-630>

FINAL VERSION

VERSION FINALE



INTERNATIONAL SPECIAL COMMITTEE ON RADIO INTERFERENCE
COMITÉ INTERNATIONAL SPÉCIAL DES PERTURBATIONS RADIOÉLECTRIQUES

BASIC EMC PUBLICATION
PUBLICATION FONDAMENTALE EN CEM

Specification for radio disturbance and immunity measuring apparatus and methods –

Part 2-3: Methods of measurement of disturbances and immunity – Radiated disturbance measurements

Spécifications des méthodes et des appareils de mesure des perturbations radioélectriques et de l'immunité aux perturbations radioélectriques –

Partie 2-3: Méthodes de mesure des perturbations et de l'immunité – Mesures des perturbations rayonnées

CONTENTS

CONTENTS	2
FOREWORD	7
INTRODUCTION TO AMENDMENT 1	9
1 Scope	10
2 Normative references	10
3 Terms, definitions and abbreviations	11
4 Types of disturbance to be measured	16
4.1 General	16
4.2 Types of disturbance	16
4.3 Detector functions	17
5 Connection of measuring equipment	17
6 General measurement requirements and conditions	17
6.1 General	17
6.2 Disturbance not produced by the equipment under test	17
6.2.1 General	17
6.2.2 Compliance (conformity assessment) testing	17
6.3 Measurement of continuous disturbance	18
6.3.1 Narrowband continuous disturbance	18
6.3.2 Broadband continuous disturbance	18
6.3.3 Use of spectrum analyzers and scanning receivers	18
6.4 EUT arrangement and measurement conditions	18
6.4.1 General arrangement of the EUT	18
6.4.2 Operation of the EUT	21
6.4.3 EUT time of operation	21
6.4.4 EUT running-in time	21
6.4.5 EUT Supply	21
6.4.6 EUT mode of operation	21
6.4.7 Operation of multifunction equipment	21
6.4.8 Determination of arrangement(s) causing maximum emissions	21
6.4.9 Recording of measurements	22
6.5 Interpretation of measuring results	22
6.5.1 Continuous disturbance	22
6.5.2 Discontinuous disturbance	22
6.5.3 Measurement of the duration of disturbance	22
6.6 Measurement times and scan rates for continuous disturbance	23
6.6.1 General	23
6.6.2 Minimum measurement times	23
6.6.3 Scan rates for scanning receivers and spectrum analyzers	24
6.6.4 Scan times for stepping receivers	25
6.6.5 Strategies for obtaining a spectrum overview using the peak detector	26
6.6.6 Timing considerations using FFT-based instruments	30
7 Measurement of radiated disturbances	34
7.1 Introductory remarks	34
7.2 Loop-antenna system measurements (9 kHz to 30 MHz)	35
7.2.1 General	35
7.2.2 General measurement method	35

7.2.3	Test environment.....	36
7.2.4	Configuration of the equipment under test	37
7.2.5	Measurement uncertainty for LAS.....	37
7.3	Open-area test site or semi-anechoic chamber measurements (30 MHz to 1 GHz)	37
7.3.1	Measurand	37
7.3.2	Test site requirements	38
7.3.3	General measurement method.....	38
7.3.4	Measurement distance.....	39
7.3.5	Antenna height variation	39
7.3.6	Product specification details	39
7.3.7	Measurement instrumentation.....	41
7.3.8	Field-strength measurements on other outdoor sites.....	41
7.3.9	Measurement uncertainty for OATS and SAC	42
7.4	Fully-anechoic room measurements (30 MHz to 1 GHz)	42
7.4.1	Test set-up and site geometry	42
7.4.2	EUT position.....	45
7.4.3	Cable layout and termination	46
7.4.4	Measurement uncertainty for FAR	47
7.5	Radiated emission measurement method (30 MHz to 1 GHz) and radiated immunity test method (80 MHz to 1 GHz) with common test set-up in semi-anechoic chamber	47
7.5.1	Applicability	47
7.5.2	EUT perimeter definition and antenna-to-EUT separation distance	47
7.5.3	Uniform test volume.....	48
7.5.4	Specifications for EUT set-up in common emissions/immunity test setup	49
7.5.5	Measurement uncertainty for common emission/immunity set-up and method	55
7.6	Fully-anechoic room and absorber-lined OATS/SAC measurements (1 GHz to 18 GHz).....	55
7.6.1	Quantity to measure	55
7.6.2	Measurement distance.....	55
7.6.3	Set-up and operating conditions of the equipment under test (EUT).....	56
7.6.4	Measurement site	56
7.6.5	Measurement instrumentation.....	56
7.6.6	Measurement procedure	57
7.6.7	Measurement uncertainty for FAR	64
7.7	<i>In situ</i> measurements (9 kHz to 18 GHz)	64
7.7.1	Applicability of and preparation for <i>in situ</i> measurements	64
7.7.2	Field-strength measurements <i>in situ</i> in the frequency range 9 kHz to 30 MHz.....	65
7.7.3	Field-strength measurements <i>in situ</i> in the frequency range above 30 MHz.....	66
7.7.4	<i>In situ</i> measurement of the disturbance effective radiated power using the substitution method	67
7.7.5	Documentation of the measurement results	71
7.7.6	Measurement uncertainty for <i>in situ</i> method	71
7.8	Substitution measurements (30 MHz to 18 GHz)	71
7.8.1	General	71
7.8.2	Test site	71

7.8.3	Test antennas.....	72
7.8.4	EUT configuration.....	72
7.8.5	Test procedure	72
7.8.6	Measurement uncertainty for substitution method	73
7.9	Reverberation chamber measurements (80 MHz to 18 GHz).....	73
7.10	TEM waveguide measurements (30 MHz to 18 GHz)	73
8	Automated measurement of emissions	73
8.1	Introduction – precautions for automated measurements	73
8.2	Generic measurement procedure.....	74
8.3	Pre-scan measurements.....	74
8.3.1	General	74
8.3.2	Determination of the required measurement time.....	74
8.3.3	Pre-scan requirements for different types of measurements	75
8.4	Data reduction.....	76
8.5	Emission maximization and final measurement.....	77
8.6	Post-processing and reporting.....	78
8.7	Emission measurement strategies with FFT-based measuring instruments	78
Annex A (informative)	Measurement of disturbances in the presence of ambient emissions	79
Annex B (informative)	Use of spectrum analyzers and scanning receivers	93
Annex C (informative)	Scan rates and measurement times for use with the average detector	96
Annex D (informative)	Explanation of APD measurement method applying to the compliance test	100
Annex E (normative)	Determination of suitability of spectrum analyzers for compliance tests	102
Bibliography		103
Figure 1	– Measurement of a combination of a CW signal (NB) and an impulsive signal (BB) using multiple sweeps with maximum hold	27
Figure 2	– Example of a timing analysis	28
Figure 3	– A broadband spectrum measured with a stepped receiver	29
Figure 4	– Intermittent narrowband disturbances measured using fast short repetitive sweeps with maximum hold function to obtain an overview of the emission spectrum.....	30
Figure 5	– Concept of magnetic field induced current measurements made with the loop antenna system.....	36
Figure 6	– Concept of electric field strength measurements made on an open-area test site (OATS) or semi-anechoic chamber (SAC) showing the direct and reflected rays arriving at the receiving antenna	38
Figure 7	– Typical FAR site geometry, where a , b , c , e depend upon the room performance	43
Figure 8	– Typical test set-up for table-top equipment within the test volume of a FAR	44
Figure 9	– Typical test set-up for floor-standing equipment within the test volume of a FAR.....	45
Figure 10	– Positions of reference planes for uniform field calibration (top-view)	48
Figure 11	– Test set-up for table-top equipment.....	52
Figure 12	– Test set-up for table-top equipment – Top view	53

Figure 13 – Test set-up for floor-standing equipment	54
Figure 14 – Test set-up for floor-standing equipment – Top view	55
Figure 15 – Measurement method above 1 GHz, receive antenna in vertical polarization	57
Figure 16 – Illustration of height scan requirements for two different categories of EUTs	60
Figure 17 – Determination of the transition distance	70
Figure 18 – Substitution method set-up geometries for: a) measurement, b) calibration	72
Figure 19 – Process to give reduction of measurement time	74
Figure 20 – FFT scan in segments	32
Figure 21 – Frequency resolution enhanced by FFT-based measuring instrument	33
Figure 22 – Position of CMAD for table-top equipment on OATS or in SAC	41
Figure A.1 – Flow diagram for the selection of bandwidths and detectors and the estimated measurement errors due to that selection	81
Figure A.2 – Relative difference in adjacent emission amplitudes during preliminary testing	83
Figure A.3 – Disturbance by an unmodulated signal (dotted line)	84
Figure A.4 – Disturbance by an amplitude-modulated signal (dotted line)	84
Figure A.5 – Indication of an amplitude-modulated signal as a function of modulation frequency with the QP detector in CISPR bands B, C and D	85
Figure A.6 – Indication of a pulse-modulated signal (pulse width 50 μ s) as a function of pulse repetition frequency with peak, QP and average detectors	86
Figure A.7 – Disturbance by a broadband signal (dotted line)	86
Figure A.8 – Unmodulated EUT disturbance (dotted line)	87
Figure A.9 – Amplitude-modulated EUT disturbance (dotted line)	88
Figure A.10 – Increase of peak value with superposition of two unmodulated signals	89
Figure A.11 – Determination of the amplitude of the disturbance signal by means of the amplitude ratio d and the factor r [see Equation (A.3) and Equation (A.6)]	90
Figure A.12 – Increase of average indication measured with a real receiver and calculated from Equation (A.8)	91
Figure C.1 – Weighting function of a 10 ms pulse for peak (PK) and average detections with (CISPR AV) and without (AV) peak reading: meter time constant 160 ms	98
Figure C.2 – Weighting functions of a 10 ms pulse for peak (PK) and average detections with (CISPR AV) and without (AV) peak reading: meter time constant 100 ms	98
Figure C.3 – Example of weighting functions (of a 1 Hz pulse) for peak (PK) and average detections as a function of pulse width: meter time constant 160 ms	99
Figure C.4 – Example of weighting functions (of a 1 Hz pulse) for peak (PK) and average detections as a function of pulse width: meter time constant 100 ms	99
Figure D.1 – Example of APD measurement Method 1 for fluctuating disturbances	100
Figure D.2 – Example of APD measurement Method 2 for fluctuating disturbances	101
Table 1 – Minimum scan times for the three CISPR bands with peak and quasi-peak detectors	24
Table 2 – Applicable frequency ranges and document references for CISPR radiated emission test sites and test methods	34
Table 3 – Minimum dimension of w ($w_{\min}$)	59
Table 4 – Example values of w for three antenna types	60

Table 5 – Horizontal polarization correction factors as a function of frequency.....	69
Table 6 – Recommended antenna heights to guarantee signal interception (for pre-scan) in the frequency range 30 MHz to 1 000 MHz	76
Table 7 – Minimum measurement times for the four CISPR bands	24
Table A.1 – Combinations of EUT disturbance and ambient emissions.....	80
Table A.2 – Measurement error depending on the detector type and on the combination of ambient and disturbing signal spectra	92
Table C.1 – Pulse suppression factors and scan rates for a 100 Hz video bandwidth.....	97
Table C.2 – Meter time constants and the corresponding video bandwidths and maximum scan rates	97
Table E.1 – Maximum amplitude difference between peak and quasi-peak detected signals	102

IECNORM.COM : Click to view the full PDF of CISPR 16-2-3:2010+AMD1:2010+AMD2:2014 CSV

INTERNATIONAL ELECTROTECHNICAL COMMISSION
INTERNATIONAL SPECIAL COMMITTEE ON RADIO INTERFERENCE

**SPECIFICATION FOR RADIO DISTURBANCE AND IMMUNITY
MEASURING APPARATUS AND METHODS –**

**Part 2-3: Methods of measurement of disturbances and immunity –
Radiated disturbance measurements**

FOREWORD

- 1) The International Electrotechnical Commission (IEC) is a worldwide organization for standardization comprising all national electrotechnical committees (IEC National Committees). The object of IEC is to promote international co-operation on all questions concerning standardization in the electrical and electronic fields. To this end and in addition to other activities, IEC publishes International Standards, Technical Specifications, Technical Reports, Publicly Available Specifications (PAS) and Guides (hereafter referred to as "IEC Publication(s)"). Their preparation is entrusted to technical committees; any IEC National Committee interested in the subject dealt with may participate in this preparatory work. International, governmental and non-governmental organizations liaising with the IEC also participate in this preparation. IEC collaborates closely with the International Organization for Standardization (ISO) in accordance with conditions determined by agreement between the two organizations.
- 2) The formal decisions or agreements of IEC on technical matters express, as nearly as possible, an international consensus of opinion on the relevant subjects since each technical committee has representation from all interested IEC National Committees.
- 3) IEC Publications have the form of recommendations for international use and are accepted by IEC National Committees in that sense. While all reasonable efforts are made to ensure that the technical content of IEC Publications is accurate, IEC cannot be held responsible for the way in which they are used or for any misinterpretation by any end user.
- 4) In order to promote international uniformity, IEC National Committees undertake to apply IEC Publications transparently to the maximum extent possible in their national and regional publications. Any divergence between any IEC Publication and the corresponding national or regional publication shall be clearly indicated in the latter.
- 5) IEC itself does not provide any attestation of conformity. Independent certification bodies provide conformity assessment services and, in some areas, access to IEC marks of conformity. IEC is not responsible for any services carried out by independent certification bodies.
- 6) All users should ensure that they have the latest edition of this publication.
- 7) No liability shall attach to IEC or its directors, employees, servants or agents including individual experts and members of its technical committees and IEC National Committees for any personal injury, property damage or other damage of any nature whatsoever, whether direct or indirect, or for costs (including legal fees) and expenses arising out of the publication, use of, or reliance upon, this IEC Publication or any other IEC Publications.
- 8) Attention is drawn to the Normative references cited in this publication. Use of the referenced publications is indispensable for the correct application of this publication.
- 9) Attention is drawn to the possibility that some of the elements of this IEC Publication may be the subject of patent rights. IEC shall not be held responsible for identifying any or all such patent rights.

This Consolidated version of CISPR 16-2-3 bears the edition number 3.2. It consists of the third edition (2010-04) [documents CISPR/A/886/FDIS and CISPR/A/892/RVD], its amendment 1 (2010-06) [documents CISPR/A/878/CDV and CISPR/A/894/RVC] and its amendment 2 (2014-03) [documents CISPR/A/1054/FDIS and CISPR/A/1063/RVD]. The technical content is identical to the base edition and its amendments.

This Final version does not show where the technical content is modified by amendments 1 and 2. A separate Redline version with all changes highlighted is available in this publication.

This publication has been prepared for user convenience.

International Standard CISPR 16-2-3 has been prepared by CISPR subcommittee A: Radio-interference measurements and statistical methods.

This edition includes the following significant technical changes with respect to the previous edition: addition of the measurand for radiated emissions measurements in an OATS and a SAC in the range of 30 MHz to 1 000 MHz, and addition of a new normative annex on the determination of suitability of spectrum analysers for compliance tests. Also, numerous maintenance items are addressed to make the standard current with respect to other parts of the CISPR 16 series.

It has the status of a basic EMC publication in accordance with IEC Guide 107, *Electromagnetic compatibility – Guide to the drafting of electromagnetic compatibility publications*.

This publication has been drafted in accordance with the ISO/IEC Directives, Part 2.

A list of all parts of the CISPR 16 series, published under the general title *Specification for radio disturbance and immunity measuring apparatus and methods*, can be found on the IEC website.

The committee has decided that the contents of the base publication and its amendments will remain unchanged until the stability date indicated on the IEC web site under "<http://webstore.iec.ch>" in the data related to the specific publication. At this date, the publication will be

- reconfirmed,
- withdrawn,
- replaced by a revised edition, or
- amended.

IMPORTANT – The 'colour inside' logo on the cover page of this publication indicates that it contains colours which are considered to be useful for the correct understanding of its contents. Users should therefore print this document using a colour printer.

INTRODUCTION TO AMENDMENT 1

The recent addition of FFT-based measuring instrumentation in CISPR 16-1-1 necessitates the addition of related specifications for the test methods covered in CISPR 16-2-3. Those new specifications are introduced in this amendment.

IECNORM.COM : Click to view the full PDF of CISPR 16-2-3:2010+AMD1:2010+AMD2:2014 CSV

SPECIFICATION FOR RADIO DISTURBANCE AND IMMUNITY MEASURING APPARATUS AND METHODS –

Part 2-3: Methods of measurement of disturbances and immunity – Radiated disturbance measurements

1 Scope

This part of CISPR 16 specifies the methods of measurement of radiated disturbance phenomena in the frequency range of 9 kHz to 18 GHz. The aspects of measurement uncertainty are specified in CISPR 16-4-1 and CISPR 16-4-2.

NOTE In accordance with IEC Guide 107, CISPR 16-2-3 is a basic EMC publication for use by product committees of the IEC. As stated in Guide 107, product committees are responsible for determining the applicability of the EMC standard. CISPR and its sub-committees are prepared to co-operate with product committees in the evaluation of the value of particular EMC tests for specific products.

2 Normative references

The following referenced documents are indispensable for the application of this document. For dated references, only the edition cited applies. For undated references, the latest edition of the referenced document (including any amendments) applies.

CISPR 14-1:2005, *Electromagnetic compatibility – Requirements for household appliances, electric tools and similar apparatus – Part 1: Emission*

CISPR 16-1-1, *Specification for radio disturbance and immunity measuring apparatus and methods – Part 1-1: Radio disturbance and immunity measuring apparatus – Measuring apparatus*

CISPR 16-1-2:2003, *Specification for radio disturbance and immunity measuring apparatus and methods – Part 1-2: Radio disturbance and immunity measuring apparatus – Ancillary equipment – Conducted disturbances*
Amendment 1 (2004)
Amendment 2 (2006)

CISPR 16-1-4:2010, *Specification for radio disturbance and immunity measuring apparatus and methods – Part 1-4: Radio disturbance and immunity measuring apparatus – Ancillary equipment – Radiated disturbances*

CISPR 16-2-1:2008, *Specification for radio disturbance and immunity measuring apparatus and methods – Part 2-1: Methods of measurement of disturbances and immunity – Conducted disturbance measurements*

CISPR 16-4-1, *Specification for radio disturbance and immunity measuring apparatus and methods – Part 4-1: Uncertainties, statistics and limit modelling – Uncertainties in standardized EMC tests*

CISPR 16-4-2, *Specification for radio disturbance and immunity measuring apparatus and methods – Part 4-2: Uncertainties, statistics and limit modelling – Uncertainty in EMC measurements*

CISPR 16-4-5, *Specification for radio disturbance and immunity measuring apparatus and methods – Part 4-5: Uncertainties, statistics and limit modelling – Conditions for the use of alternative test methods*

IEC 60050-161:1990, *International Electrotechnical Vocabulary (IEV) – Chapter 161: Electromagnetic compatibility*
Amendment 1 (1997)
Amendment 2 (1998)

IEC 61000-4-3:2006, *Electromagnetic compatibility (EMC) – Part 4-3: Testing and measurement techniques – Radiated, radio-frequency, electromagnetic field immunity test*
Amendment 1 (2007)

IEC 61000-4-20, *Electromagnetic compatibility (EMC) – Part 4-20: Testing and measurement techniques – Emission and immunity testing in transverse electromagnetic (TEM) waveguides*

3 Terms, definitions and abbreviations

For the purposes of this document, the terms and definitions given in IEC 60050-161, as well as the following apply.

3.1

absorber-lined OATS/SAC

OATS or SAC with ground plane partially covered by RF-energy absorbing material

3.2

ancillary equipment

transducers (e.g. current and voltage probes and artificial networks) connected to a measuring receiver or (test) signal generator and used in the disturbance signal transfer between the EUT and the measuring or test equipment

3.3

antenna beam

main lobe of the antenna pattern (gain pattern) of the receive antenna (usually the direction with maximum sensitivity or lowest antenna factor) that is directed towards the EUT

3.4

antenna beamwidth

angle between the half-power (3 dB) points of the main lobe of the antenna beam, when referenced to the maximum power of the main lobe. It may be expressed for the *H* plane or for the *E* plane of the antenna

NOTE Antenna beamwidth is expressed in degrees.

3.5

associated equipment

AE

apparatus, that is not part of the system under test, but needed to help exercise the EUT

3.6

auxiliary equipment

AuxEq

peripheral equipment that is part of the system under test

3.7

basic standard

standard that has a wide-ranging coverage or contains general provisions for one particular field

NOTE A basic standard may function as a standard for direct application or as a basis for other standards.

[ISO/IEC Guide 2, definition 5.1]

3.8

coaxial cable

cable containing one or more coaxial lines, typically used for a matched connection of ancillary equipment to the measuring equipment or (test-) signal generator providing a specified characteristic impedance and a specified maximum allowable cable transfer impedance

3.9

common-mode absorption device

CMAD

device that may be applied on cables leaving the test volume in radiated emission measurements to reduce the compliance uncertainty

[CISPR 16-1-4, 3.1.4]

3.10

conformity assessment

demonstration that specified requirements relating to a product, process, system, person or body are fulfilled

NOTE The subject field of conformity assessment includes activities defined elsewhere in ISO/IEC 17000:2004, such as testing, inspection and certification, as well as the accreditation of conformity assessment bodies.

[ISO/IEC 17000:2004, 2.1, modified]

3.11

continuous disturbance

RF disturbance with duration of more than 200 ms at the IF-output of a measuring receiver that causes a deflection on the meter of a measuring receiver in quasi-peak detection mode, and that does not decrease immediately

[IEC 60050-161:1990, 161-02-11, modified]

3.12

(electromagnetic) emission

phenomenon by that electromagnetic energy emanates from a source

[IEC 60050-161:1990, 161-01-08]

3.13

emission limit (from a disturbing source)

specified maximum emission level of a source of electromagnetic disturbance

[IEC 60050-161:1990, 161-03-12]

3.14

equipment-under-test

EUT

equipment (devices, appliances and systems) subjected to EMC (emission) compliance (conformity assessment) tests

3.15

fully-anechoic room

FAR

shielded enclosure, the internal surfaces of which are lined with radio-frequency-energy absorbing material (i.e. RF absorber) that absorbs electromagnetic energy in the frequency range of interest

3.16

loop-antenna system

LAS

antenna system consisting of three orthogonally-oriented loop antennas that are used to measure the three orthogonal magnetic dipole moments of an EUT located in the centre of the three loops

3.17

measurement, scan and sweep times

3.17.1

measurement time

T_m

effective, coherent time for a measurement result at a single frequency (in some areas also called dwell time)

- for the peak detector, the effective time to detect the maximum of the signal envelope
- for the quasi-peak detector, the effective time to measure the maximum of the weighted envelope
- for the average detector, the effective time to average the signal envelope
- for the rms detector, the effective time to determine the rms of the signal envelope

3.17.2

scan

continuous or stepped frequency variation over a given frequency span

3.17.3

span

Δf

difference between stop and start frequencies of a sweep or scan

3.17.4

sweep

continuous frequency variation over a given frequency span

3.17.5

sweep or scan rate

frequency span divided by the sweep or scan time

3.17.6

sweep or scan time

T_s

time between start and stop frequencies of a sweep or scan

3.17.7

observation time

T_o

sum of measurement times T_m on a certain frequency in case of multiple sweeps; if n is the number of sweeps or scans, then $T_o = n \times T_m$

3.17.8

total observation time

T_{tot}

effective time for an overview of the spectrum (either single or multiple sweeps); if c is the number of channels within a scan or sweep, then $T_{tot} = c \times n \times T_m$

3.18

measuring receiver

instrument such as a tunable voltmeter, an EMI receiver, a spectrum analyzer or an FFT-based measuring instrument, with or without preselection, that complies with CISPR 16-1-1

3.19

number of sweeps per time unit (e.g. per second)

n_s

reciprocal of the sum of sweep time and retrace time, i.e. $1 / (\text{sweep time} + \text{retrace time})$

3.20

open-area test site

OATS

facility used for measurements of electromagnetic fields the intention for which is to simulate a semi-free-space environment over a specified frequency range that is used for radiated emission testing of products. An OATS typically is located outdoors in an open area, and has an electrically-conducting ground plane.

3.21

product standard

standard that specifies requirements to be fulfilled by a product or group of products, to establish its fitness for purpose

NOTE 1 A product standard may include, in addition to the fitness-for-purpose requirements, directly or by reference, aspects such as terminology, sampling, testing, packaging and labelling and, sometimes, processing requirements.

NOTE 2 A product standard can either be complete or not, according to whether it specifies all or only a part of the necessary requirements. In this respect, one may differentiate between standards such as dimensional, material and technical delivery standards.

[ISO/IEC Guide 2, definition 5.4]

3.22

semi-anechoic chamber

SAC

shielded enclosure in which five of the six internal surfaces are lined with radio-frequency-energy absorbing material (i.e. RF absorber) that absorbs electromagnetic energy in the frequency range of interest, and the bottom horizontal surface is a conducting ground plane for use with OATS test set

3.23

test configuration

combination that gives the specified measurement arrangement of the EUT in which an emission level is measured

3.24

weighting (of e.g. impulsive disturbance)

pulse-repetition-frequency (PRF) dependent conversion (mostly reduction) of a peak-detected impulse voltage level to an indication that corresponds to the interference effect on radio reception

NOTE 1 For the analogue receiver, the psychophysical annoyance of the interference is a subjective quantity (audible or visual) usually not a certain number of misunderstandings of a spoken text

NOTE 2 For the digital receiver, the interference effect is an objective quantity that may be defined by the critical bit error ratio (BER) or bit error probability (BEP) for that perfect error correction can still occur or by another, objective and reproducible parameter

3.24.1

weighted disturbance measurement

measurement of disturbance using a weighting detector

3.24.2

weighting characteristic

peak voltage level as a function of PRF for a constant effect on a specific radiocommunication system, i.e. the disturbance is weighted by the radiocommunication system itself

3.24.3

weighting detector

detector that provides an agreed weighting function

3.24.4

weighting factor

value of the weighting function relative to a reference PRF or relative to the peak value

NOTE Weighting factor is expressed in dB.

3.24.5

weighting function or weighting curve

relationship between input peak voltage level and PRF for constant level indication of a measuring receiver with a weighting detector, i.e. the curve of response of a measuring receiver to repeated pulses

3.25

measurement

process of experimentally obtaining one or more quantity values that can reasonably be attributed to a quantity

[2.1 of ISO/IEC Guide 99:2007][8]¹

3.26

test

technical operation that consists of the determination of one or more characteristics of a given product, process or service according to a specified procedure

NOTE A test is carried out to measure or classify a characteristic or a property of an item by applying to the item a set of environmental and operating conditions and/or requirements.

[IEC 60050-151:2001, 151-16-13][9]

3.27

highest internal frequency

highest frequency generated or used within the EUT or the highest frequency at which the EUT operates or tunes

3.28

module

part of an EUT that provides a function and may contain radio-frequency sources

3.29 Abbreviations²

The following abbreviations, not already provided in 3.1 through 3.28, are used in this standard.

AM	Amplitude modulation
APD	Amplitude probability distribution

¹ Figures in square brackets refer to the Bibliography.

² At the next maintenance, when a new edition is published, terms and definitions will be placed in a new subclause 3.1 and renumbered, and abbreviations will be re-located to a new subclause 3.2.

AV	Average
BB	Broadband
CW	Continuous wave
FFT	Fast-Fourier transform
FM	Frequency modulation
IF	Intermediate frequency
ISM	Industrial, scientific or medical
LPDA	Log-periodic dipole array
NB	Narrowband
NSA	Normalized site attenuation
PRF	Pulse repetition frequency
RBW	Resolution bandwidth
RF	Radio frequency
RGP	Reference ground plane
QP	Quasi-peak
TEM	Transverse electromagnetic
UFA	Uniform field area
VBW	Video bandwidth

4 Types of disturbance to be measured

4.1 General

This clause describes the classification of different types of disturbance and the detectors appropriate for their measurement.

4.2 Types of disturbance

For physical and psychophysical³ reasons, dependent on the spectral distribution, measuring receiver bandwidth, the duration, rate of occurrence, and degree of annoyance during the assessment and measurement of radio disturbance, distinction is made between the following types of disturbance:

- narrowband continuous disturbance*, i.e. disturbance on discrete frequencies as, for example, the fundamentals and harmonics generated with the intentional application of RF energy with ISM equipment, constituting a frequency spectrum consisting only of individual spectral lines whose separation is greater than the bandwidth of the measuring receiver so that during the measurement only one line falls into the bandwidth in contrast to b);
- broadband continuous disturbance*, which normally is unintentionally produced by the repeated impulses of, for example, commutator motors, and which have a repetition frequency that is lower than the bandwidth of the measuring receiver so that during the measurement more than one spectral line falls into the bandwidth; and
- broadband discontinuous disturbance* is also generated unintentionally by mechanical or electronic switching procedures, for example by thermostats or programme controls with a repetition rate lower than 1 Hz (click-rate less than 30/min).

The frequency spectra of items b) and c) are characterized by having a continuous spectrum in the case of individual (single) impulses and a discontinuous spectrum in case of repeated impulses, both spectra being characterized by having a frequency range that is wider than the bandwidth of the measuring receiver specified in CISPR 16-1-1.

³ Psychophysical means psychological relationship between physical stimuli and sensory response.

4.3 Detector functions

Depending on the types of disturbance, measurements may be carried out using a measuring receiver with:

- a) an average detector generally used in the measurement of narrowband disturbance and signals, and particularly to discriminate between narrowband and broadband disturbance;
- b) a quasi-peak detector provided for the weighted measurement of broadband disturbance for the assessment of audio annoyance to a radio listener, but also usable for narrowband disturbance;
- c) an rms-average detector provided for the weighted measurement of broadband disturbance for the assessment of the effect of impulsive disturbance to digital radio communication services but also useable for narrowband disturbance;
- d) a peak detector that may be used for either broadband or narrowband disturbance measurement.

Measuring receivers incorporating these detectors are specified in CISPR 16-1-1.

5 Connection of measuring equipment

Concerning the connection of measuring equipment, measuring receivers and ancillary equipment such as antennas: the connecting cable between the measuring receiver and the ancillary equipment shall be shielded and its characteristic impedance shall be matched to the input impedance of the measuring receiver. The output of the ancillary equipment shall be terminated with the prescribed impedance.

6 General measurement requirements and conditions

6.1 General

Radio disturbance measurements shall be:

- reproducible, i.e. independent of the measurement location and environmental conditions, especially ambient noise; and
- free from interactions, i.e. the connection of the EUT to the measuring equipment shall influence neither the function of the EUT nor the accuracy of the measurement equipment.

These requirements may be met by observing the following conditions:

- a) existence of a sufficient signal-to-noise ratio at the desired measurement level, e.g. the level of the relevant disturbance limit;
- b) having a defined measuring set-up, termination and operating conditions of the EUT;

6.2 Disturbance not produced by the equipment under test

6.2.1 General

The measurement signal-to-noise ratio with respect to ambient noise shall meet the following requirements. Should the ambient noise level exceed the required level, it shall be recorded in the test report.

6.2.2 Compliance (conformity assessment) testing

A test site shall permit emissions from the EUT to be distinguished from ambient noise. The ambient noise level should preferably be 20 dB, but at least be 6 dB below the desired measurement level. For the 6 dB condition, the apparent disturbance level from the EUT is increased by up to 3,5 dB. The suitability of the site for required ambient level may be determined by measuring the ambient noise level with the test unit in place but not operating.

When evaluating compliance with a limit, the ambient noise level is permitted to exceed the preferred -6 dB level provided that the level of both ambient noise and source emanation combined does not exceed the specified limit. The EUT is then considered to meet the limit. Further guidance on measurement of disturbances in the presence of ambient emissions is provided in Annex A.

6.3 Measurement of continuous disturbance

6.3.1 Narrowband continuous disturbance

The receiver shall be kept tuned to the discrete frequency under investigation, and re-tuned if the frequency fluctuates.

6.3.2 Broadband continuous disturbance

For the assessment of broadband continuous disturbance the level of which is not steady, the maximum reproducible measurement value shall be found. See 6.5.1 for further details.

6.3.3 Use of spectrum analyzers and scanning receivers

Spectrum analyzers and scanning receivers are useful for disturbance measurements, particularly in order to reduce measuring time. However, special consideration must be given to certain characteristics of these instruments, which include overload, linearity, selectivity, normal response to pulses, frequency scan rate, signal interception, sensitivity, amplitude accuracy and peak, average and quasi-peak detection. These characteristics are considered in Annex B.

6.4 EUT arrangement and measurement conditions

The EUT shall be operated under the following conditions:

6.4.1 General arrangement of the EUT

6.4.1.1 General

Where not specified in the product standard, the EUT shall be configured as described below.

The EUT shall be installed, arranged and operated in a manner consistent with typical applications. Where the manufacturer has specified or recommended an installation practice, that practice shall be used in the test arrangement, where possible. This arrangement shall be typical of normal installation practice. Interface cables, loads, and devices shall be connected to at least one of each type of interface port of the EUT and, where practical, each cable shall be terminated in a device typical of actual usage.

Where there are multiple interface ports of the same type, additional interconnecting cables, loads and devices may have to be added to the EUT depending upon the results of preliminary tests. Connecting a cable or wire to just one of that type of port may be sufficient. The actual number of additional cables or wires may be limited to the condition where the addition of another cable or wire does not significantly affect the emission level, i.e. varies less than 2 dB, provided that the EUT remains compliant. The rationale for the selection of the configuration and loading of ports shall be included in the test report.

Interconnecting cables should be of the type and length specified in the individual equipment requirements. If the length can be varied, the length shall be selected to produce maximum disturbance.

If shielded or special cables are used during the tests to achieve compliance, then a note shall be included in the instruction manual advising of the need to use such cables.

Excess lengths of cables shall be bundled at the approximate centre of the cable with the bundles 30 cm to 40 cm in length. If it is impractical to do so because of cable bulk or stiffness, the disposition of the excess cable shall be precisely noted in the test report.

The results of an evaluation of EUTs having one of each type of module can be applied to configurations having more than one of each of those modules. This is permissible because it has been found that disturbances from identical modules are generally not additive in practice. However the 2 dB criteria defined in this clause shall be applied.

Any set of results shall be accompanied by a complete description of the cable and equipment orientation so that results can be reproduced. If specific conditions of use are required to meet the limits, those conditions shall be specified and documented; for example cable length, cable type, shielding and grounding. These conditions shall be included in the instructions to the user.

Equipment that is populated with multiple modules (drawer, plug-in card, board, etc.) shall be tested with a mix and number representative of that used in a typical installation. The number of additional boards or plug-in cards of the same type may be limited to the condition where the addition of another board or plug-in card does not significantly affect the emission level, i.e. varies less than 2 dB, provided that the EUT remains compliant. The rationale used for selecting the number and type of modules shall be stated in the test report.

A system that consists of a number of separate units shall be configured to form a minimum representative configuration. The number and mix of units included in the test configuration shall be representative of that used in a typical installation. The rationale used for selecting units shall be stated in the test report.

At least one module of each type shall be operative in each equipment evaluated in an EUT. For a system EUT, at least one of each type of equipment that can be included in the possible system configuration shall be included in the EUT.

The EUT position relative to the RGP shall be equivalent to that occurring in use. Therefore, floor-standing equipment is placed on, but insulated from, a RGP, and tabletop equipment is placed on a non-conductive table.

Equipment designed for wall-mounted or ceiling mounted operation shall be tested as tabletop EUT. The orientation of the equipment shall be consistent with normal installation practice.

Combinations of the equipment types identified above shall also be arranged in a manner consistent with normal installation practice. Equipment designed for both tabletop and floor standing operation shall be tested as tabletop equipment unless the usual installation is floor standing, then that arrangement shall be used.

The ends of signal cables attached to the EUT that are not connected to another unit or auxiliary equipment shall be terminated using the correct terminating impedance defined in the product standard.

Cables or other connections to associated equipment located outside the test area shall drape to the floor, and then be routed to the place where they leave the test volume.

Auxiliary equipment shall be installed in accordance with normal installation practice. Where this means that the auxiliary equipment is located on the test site, it shall be arranged using the same conditions applicable for the EUT (e.g distance from ground plane and insulation from the ground plane if floor standing, and layout of cabling).

6.4.1.2 Tabletop arrangement

Equipment intended for tabletop use shall be placed on a non-conductive table. The size of the table will nominally be 1,5 m by 1,0 m, but may ultimately be dependent on the horizontal dimensions of the EUT.

All units forming the system under test (including the EUT, connected peripherals and auxiliary equipment or devices) shall be arranged according to normal use. Where not defined in the normal use, a nominal 0,1 m separation distance between the neighbouring units shall be defined for the test arrangement.

Intra-unit cables shall be draped over the back of the table. If a cable hangs closer than 0,4 m to the horizontal ground plane (or floor), the excess shall be folded at the cable centre into a bundle no longer than 0,4 m, such that the bundle is at least 0,4 m above the horizontal RGP.

Cables shall be positioned as for normal usage.

If the mains port input cable is less than 0,8 m long, (including power supplies integrated in the mains plug) an extension cable shall be used such that the external power supply unit is placed on the tabletop. The extension cable shall have characteristics similar to the mains cable (including the number of conductors and the presence of a ground connection). The extension cable shall be treated as part of the mains cable.

In the above arrangements, the cable between the EUT and the power accessory shall be arranged on the tabletop in the same manner as other cables connecting components of the EUT.

6.4.1.3 Floor-standing arrangement

The EUT shall be placed on the horizontal RGP, orientated for normal use, but separated from metallic contact with the RGP by up to 15 cm of insulation.

The cables shall be insulated (by up to 15 cm) from the horizontal RGP. If the equipment requires a dedicated ground connection, then this shall be provided and bonded to the horizontal ground plane.

Intra-unit cables (between units forming the EUT or between the EUT and auxiliary equipment) shall drape to, but remain insulated from, the horizontal RGP. Any excess shall either be folded at the cable centre into a bundle no longer than 0,4 m or arranged in a serpentine fashion. If an intra-unit cable length is not long enough to drape to the horizontal RGP but drapes closer than 0,4 m, then the excess shall be folded at the cable centre into a bundle no longer than 0,4 m. The bundle shall be positioned such that it is either 0,4 m above the horizontal RGP or at the height of the cable entry or connection point if this is within 0,4 m of the horizontal RGP.

For equipment with a vertical cable riser, the number of risers shall be typical of installation practice. Where the riser is made of non-conductive material, a minimum spacing of at least 0,2 m shall be maintained between the closest part of the equipment and the nearest vertical cable. Where the riser structure is conductive, the minimum spacing of 0,2 m shall be between the closest parts of the equipment and riser structure.

6.4.1.4 Combinations of tabletop and floor-standing equipment arrangement

Intra-unit cables between a tabletop unit and a floor standing unit shall have the excess folded into a bundle no longer than 0,4 m. The bundle shall be positioned such that it is either 0,4 m above the horizontal RGP or at the height of the cable entry or connection point if this is within 0,4 m of the horizontal RGP.

6.4.2 Operation of the EUT

The operating conditions of the EUT shall be determined by the manufacturer according to the typical use of the EUT with respect to the expected highest level of emission. The determined operational mode and the rationale for the selected operating conditions shall be stated in the test report.

The EUT shall be operated within the rated (nominal) operating voltage range and typical load conditions (mechanical or electrical) for which it is designed. Actual loads should be used whenever possible. If a simulator is used, it shall represent the actual load with respect to its radio frequency and functional characteristics.

The test programmes or other means of exercising the equipment should ensure that various parts of a system are exercised in a manner that permits detection of all system disturbances.

6.4.3 EUT time of operation

The time of operation shall be, in the case of EUTs with a given rated operating time, in accordance with the marking; in all other cases, the EUT shall be continuously operated throughout the test.

6.4.4 EUT running-in time

No specific running-in time, prior to testing, is given, but the EUT shall be operated for a sufficient period to ensure that the modes and conditions of operation are typical of those during the life of the equipment. For some EUTs, special test conditions may be prescribed in the relevant product standards.

6.4.5 EUT Supply

The EUT shall be operated from a supply having the rated voltage of the EUT. If the level of disturbance varies considerably with the supply voltage, the measurements shall be repeated for supply voltages over the range of 0.9 to 1.1 times the rated voltage. EUTs with more than one rated voltage shall be tested at the rated voltage that causes maximum disturbance.

6.4.6 EUT mode of operation

The EUT shall be operated under practical conditions that cause the maximum disturbance at the measurement frequency.

6.4.7 Operation of multifunction equipment

Multifunction equipment which is subjected simultaneously to different clauses of a product standard, and/or different standards, shall be tested with each function operated in isolation, if this can be achieved without modifying the equipment internally. The equipment thus tested shall be deemed to have complied with the requirements of all clauses and/or standards when each function has satisfied the requirements of the relevant clause and/or standard.

For equipment where it is not practical to test with each function operated in isolation, or where the isolation of a particular function would result in the equipment being unable to fulfil its primary function, or where the simultaneous operation of several functions would result in saving measurement time, the equipment shall be deemed to have complied if it meets the provisions of the relevant clause and/or standard with the necessary functions operated.

6.4.8 Determination of arrangement(s) causing maximum emissions

Initial testing shall identify the frequency that has the highest disturbance relative to the limit. This identification shall be performed while operating the EUT in typical modes of operation

and with cable positions in a test arrangement that is representative of typical installation practice.

The frequency of highest disturbance with respect to the limit shall be found by investigating disturbances at a number of significant frequencies. This provides confidence that the probable frequency of maximum disturbance has been found and that the associated cable, EUT arrangement and mode of operation has been identified.

For initial testing, the EUT should be arranged in accordance with the product standards as appropriate.

6.4.9 Recording of measurements

Of those disturbances above ($L - 20$ dB), where L is the limit level in logarithmic units, the disturbance levels and the frequencies of at least the six highest disturbances shall be recorded.

For radiated disturbances, the antenna polarization and height for each reported disturbance shall be recorded.

6.5 Interpretation of measuring results

6.5.1 Continuous disturbance

- a) If the level of disturbance is not steady, the reading on the measuring receiver is observed for at least 15 s for each measurement; the highest readings shall be recorded, with the exception of any isolated clicks, which shall be ignored (see 4.2 of CISPR 14-1).
- b) If the general level of the disturbance is not steady, but shows a continuous rise or fall of more than 2 dB in the 15 s period, then the disturbance voltage levels shall be observed for a further period and the levels shall be interpreted according to the conditions of normal use of the EUT, as follows:
 - 1) if the EUT is one that may be switched on and off frequently, or the direction of rotation of which can be reversed, then at each frequency of measurement the EUT should be switched on or reversed just before each measurement, and switched off just after each measurement. The maximum level obtained during the first minute at each frequency of measurement shall be recorded;
 - 2) if the EUT is one that in normal use runs for longer periods, then it should remain switched on for the period of the complete test, and at each frequency the level of disturbance shall be recorded only after a steady reading (subject to the provision that item a) has been obtained).
- c) If the pattern of the disturbance from the EUT changes from a steady to a random character part way through a test, then that EUT shall be tested in accordance with item b).
- d) Measurements are taken throughout the complete spectrum and are recorded at least at the frequency with maximum reading and as required by the relevant CISPR publication.

6.5.2 Discontinuous disturbance

There is currently no requirement for the measurement of radiated discontinuous disturbances.

6.5.3 Measurement of the duration of disturbance

The duration of a disturbance must be known in order to measure it correctly and to determine if it is discontinuous. The duration of a disturbance may be measured in one of the following ways:

- through the connection of an oscilloscope to a measuring receiver's IF output to allow monitoring of the disturbance in the time-domain;
- through the tuning of either an EMI receiver or a spectrum analyzer to the disturbance frequency without frequency scanning (i.e. 'zero-span' mode) to allow monitoring of the disturbance in the time-domain; or
- through the use of the time-domain output of an FFT-based measuring receiver.

Guidance for the determination of the appropriate measurement time can be found in 8.3.

6.6 Measurement times and scan rates for continuous disturbance

6.6.1 General

For both manual measurements and automated or semi-automated measurements, measurement times and scan rates of measuring and scanning receivers shall be set so as to measure the maximum emission. Especially, where a peak detector is used for pre-scans, the measurement times and scan rates have to take the timing of the emission under test into account. More detailed guidance about performing automated measurements can be found in Clause 8.

6.6.2 Minimum measurement times

The minimum measurement (dwell) times are given in Table 7. From Table 7, the minimum scan times for measurements over a complete CISPR band have been derived in Table 1. These minimum measurement (dwell) times for scanning receivers and FFT-based measuring instruments in Table 7 and the scan times for spectrum analyzers in Table 1 apply to CW signals.

In addition, the test report shall include the value of the measurement instrumentation uncertainty corresponding to the used test setup, calculated as per the requirements of CISPR 16-4-2.

Table 7 – Minimum measurement times for the four CISPR bands

Frequency band		Minimum measurement time T_m
A	9 kHz to 150 kHz	10,00 ms
B	0,15 MHz to 30 MHz	0,50 ms
C and D	30 MHz to 1 000 MHz	0,06 ms
E	1 GHz to 18 GHz	0,01 ms

Table 1 – Minimum scan times for the three CISPR bands with peak and quasi-peak detectors

Frequency band		Scan time T_s for peak detection	Scan time T_s for quasi-peak detection
A	9 kHz to 150 kHz	14,1 s	2 820 s = 47 min
B	0,15 MHz to 30 MHz	2,985 s	5 970 s = 99,5 min = 1 h 39 min
C and D	30 MHz to 1 000 MHz	0,97 s	19 400 s = 323,3 min = 5 h 23 min

Depending on the type of disturbance, the scan time may have to be increased – even for quasi-peak measurements. In extreme cases, the measurement time T_m at a certain frequency may have to be increased to 15 s, if the level of the observed emission is not steady (see 6.5.1). However isolated clicks are excluded.

Scan rates and measurement times for use with the average detector are given in Annex C.

Most product standards call out quasi-peak detection for compliance measurements, which can be very time-consuming if time-saving procedures are not applied (see Clause 8). Before timesaving procedures can be applied, the emission has to be detected using a pre-scan. To ensure that, e.g. intermittent signals are not missed during an automated scan, the considerations in 6.6.3 to 6.6.5 shall be accounted for.

6.6.3 Scan rates for scanning receivers and spectrum analyzers

One of two conditions needs to be met to ensure that signals are not missed during automated scans over frequency spans:

- for a single sweep: the measurement time at each frequency must be larger than the intervals between pulses for intermittent signals;
- for multiple sweeps with maximum hold: the observation time at each frequency should be sufficient for intercepting intermittent signals.

The frequency scan rate is limited by the resolution bandwidth of the instrument and the video bandwidth setting. If the scan rate is chosen too fast for the given instrument state, erroneous measurement results will be obtained. Therefore, a sufficiently long sweep time needs to be chosen for the selected frequency span. Intermittent signals may be intercepted by either a single sweep with sufficient observation time at each frequency or by multiple sweeps with maximum hold. Usually for an overview over unknown emissions, the latter will be highly efficient: as long as the spectrum response changes, there may still be intermittent signals to discover. The observation time shall be selected according to the periodicity at which interfering signals occur. In some cases, the sweep time may have to be varied in order to avoid synchronization effects.

When determining the minimum sweep time for measurements with a spectrum analyzer or scanning EMI receiver, based on a given instrument setting and using peak detection, two different cases have to be distinguished. If the video bandwidth is selected to be **wider** than the resolution bandwidth, the following expression can be used to calculate the minimum sweep time:

$$T_{s \min} = k \times \frac{\Delta f}{B_{\text{res}}^2} \quad (1)$$

where

- $T_{s \min}$ is the minimum sweep time,
- Δf is the frequency span,
- B_{res} is resolution bandwidth, and
- k is a constant of proportionality, related to the shape of the resolution filter; this constant assumes a value between 2 and 3 for synchronously-tuned, near-Gaussian filters. For nearly rectangular, stagger-tuned filters, k has a value between 10 and 15.

If the video bandwidth is selected to be equal to or smaller than the resolution bandwidth, the following expression can be used to calculate the minimum sweep time:

$$T_{s \min} = k \times \frac{\Delta f}{B_{\text{res}} B_{\text{video}}} \quad (2)$$

where B_{video} is the video bandwidth.

Most spectrum analyzers and scanning EMI receivers automatically couple the sweep time to the selected frequency span and the bandwidth settings. Sweep time is adjusted to maintain a calibrated display. The automatic sweep time selection can be overridden if longer observation times are required, e.g. to intercept slowly varying signals.

In addition, for repetitive sweeps, the number of sweeps per second will be determined by the sweep time $T_{s \min}$ and the retrace time (time needed to retune the local oscillator and to store the measurement results, etc.).

6.6.4 Scan times for stepping receivers

Stepping EMI receivers are consecutively tuned to single frequencies using predefined step sizes. While covering the frequency range of interest in discrete frequency steps, a minimum dwell time at each frequency is required for the instrument to accurately measure the input signal.

For the actual measurement, a frequency step size of roughly 50 % of the resolution bandwidth used or less (depending on the resolution filter shape) is required to reduce measurement uncertainty for narrowband signals due to the step-width. Under these assumptions the scan time $T_{s \min}$ for a stepping receiver can be calculated using the following equation:

$$T_{s \min} = T_{m \min} \times \frac{\Delta f}{0,5 B_{\text{res}}} \quad (3)$$

where $T_{m \min}$ is the minimum measurement (dwell) time at each frequency

In addition to the measurement time, some time has to be taken into consideration for the synthesizer to switch to the next frequency and for the firmware to store the measurement result, which in most measuring receivers is automatically done so that the selected measurement time is the effective time for the measurement result. Furthermore, the selected detector, e.g. peak or quasi-peak, determines this time period as well.

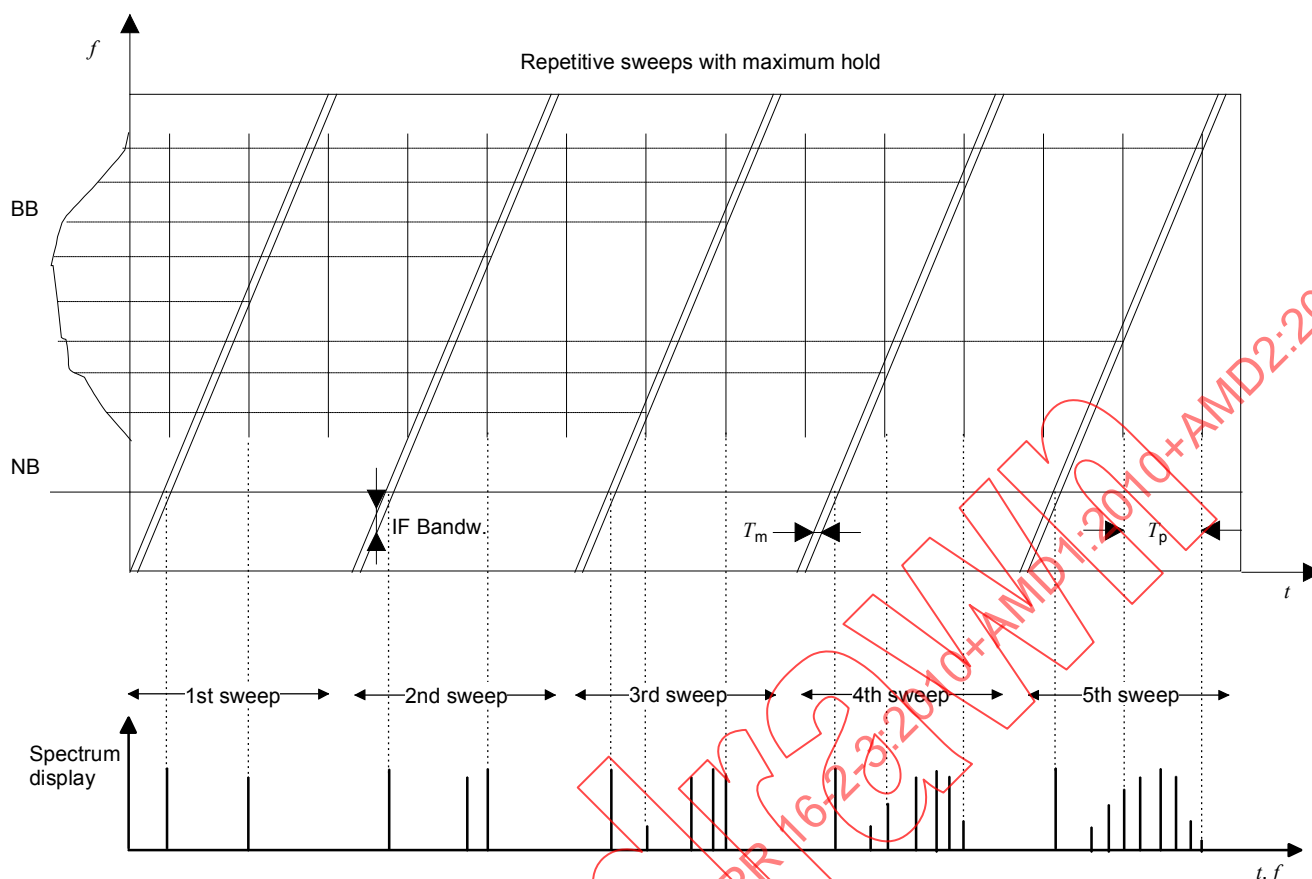
For purely broadband emissions, the frequency step size may be increased. In this case, the objective is to find the maxima of the emission spectrum only.

6.6.5 Strategies for obtaining a spectrum overview using the peak detector

For each pre-scan measurement, the probability of intercepting all critical spectral components of the EUT spectrum shall be equal to 100 % or as close to 100 % as possible. Depending on the type of measuring receiver and the characteristics of the disturbance, that may contain narrowband and broadband components, two general approaches are proposed:

- stepped scan: the measurement (dwell) time shall be long enough at each frequency to measure the signal peak, e.g. for an impulsive signal the measurement (dwell) time should be longer than the reciprocal of the repetition frequency of the signal.
- swept scan: the measurement time must be larger than the intervals between intermittent signals (single sweep) and the number of frequency scans during the observation time should be maximized to increase the probability of signal interception.

Figure 1, Figure 2, and Figure 3 show examples of the relationship between various time-varying emission spectra and the corresponding display on a measuring receiver. In each case, the upper part of the figure shows the position of the receiver bandwidth as it either sweeps or steps through the spectrum.



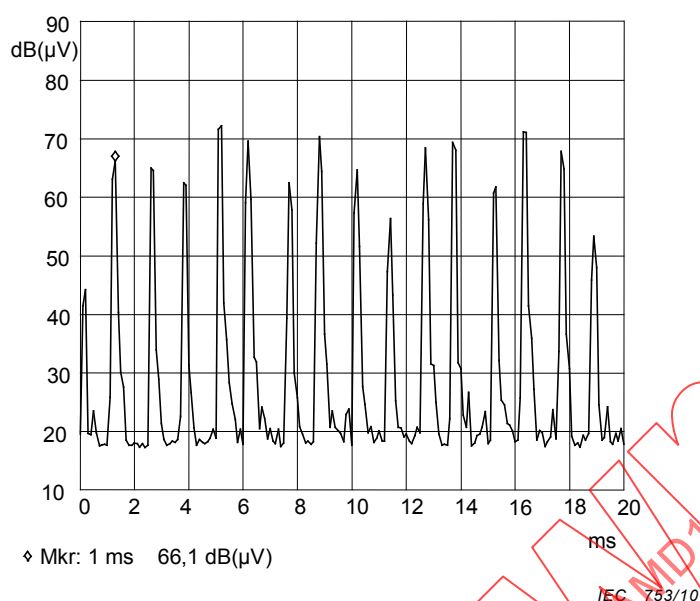
IEC 752/10

T_o is the pulse-repetition interval of the impulsive signal. A pulse occurs at each vertical line of the spectrum-vs.-time display (upper part of the figure).

Figure 1 – Measurement of a combination of a CW signal (NB) and an impulsive signal (BB) using multiple sweeps with maximum hold

If the type of emission is unknown, multiple sweeps with the shortest possible sweep time and peak detection facilitate determining the spectrum envelope. A short single sweep is sufficient to measure the continuous narrowband signal content of the EUT spectrum. For continuous broadband and intermittent narrowband signals, multiple sweeps at various scan rates using a “maximum hold” function may be necessary to determine the spectrum envelope. For low repetition impulsive signals, many sweeps will be necessary to fill up the spectrum envelope of the broadband component.

The reduction of measurement time requires a timing analysis of the signals to be measured. This can be done either with a measuring receiver that provides a graphical signal display, used in zero-span mode or using an oscilloscope connected to the IF or video output of the receiver, and with an example shown in Figure 2.

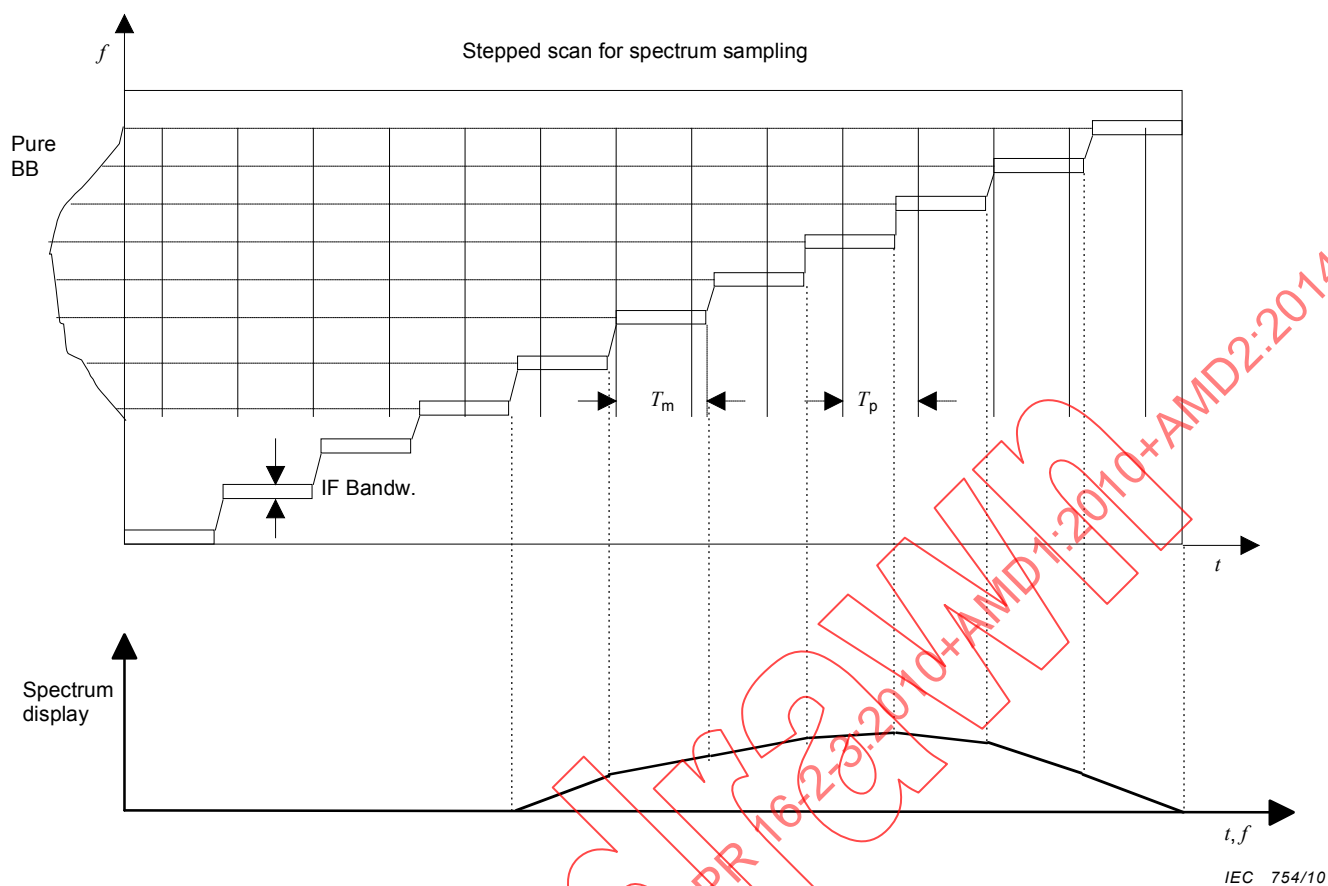


NOTE Disturbance from a d.c. collector motor; due to the number of collector segments, the pulse repetition frequency is high (approximately 800 Hz) and the pulse amplitude varies considerably. Therefore for this example, the recommended measurement (dwell) time with the peak detector is > 10 ms.

Figure 2 – Example of a timing analysis

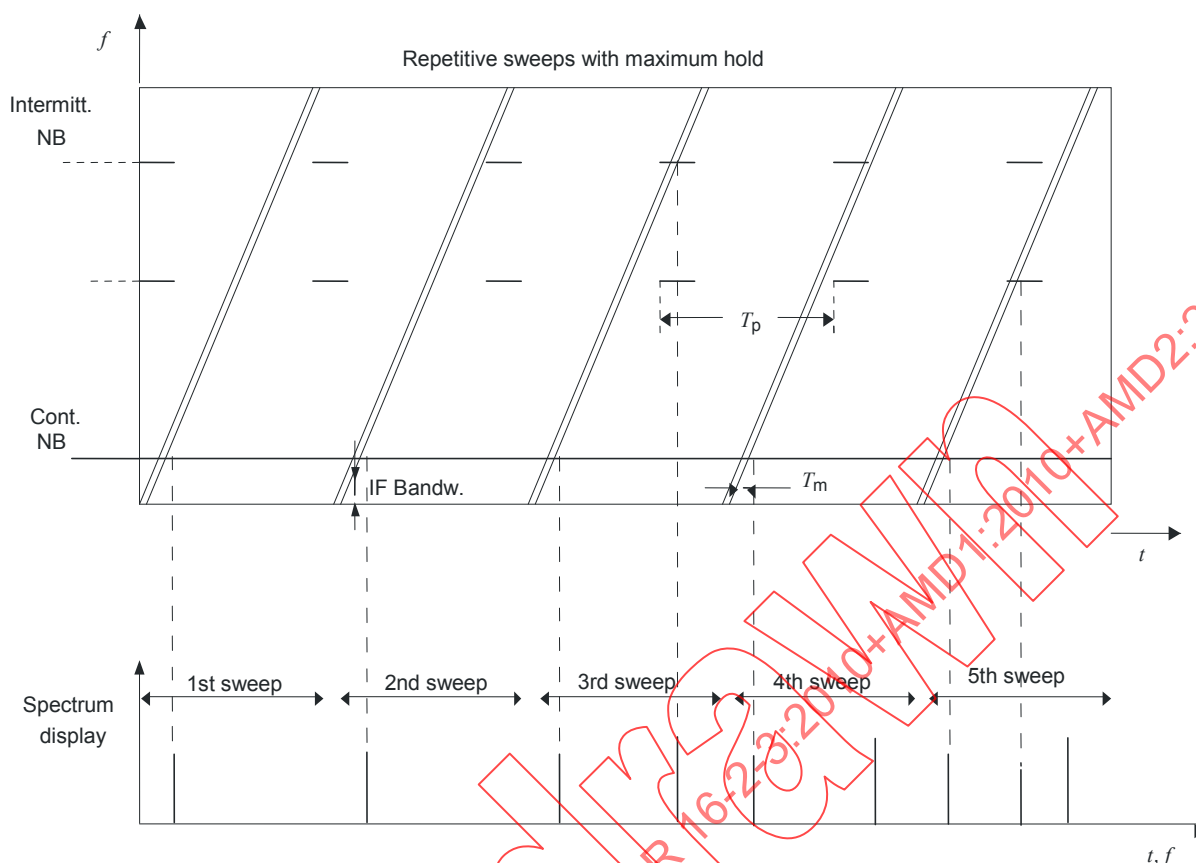
From such a timing analysis, pulse durations and pulse repetition frequencies can be determined and scan rates or dwell times selected, and according to the following:

- for **continuous unmodulated narrowband** disturbances, the fastest scan time possible for the selected instrument settings may be used;
- for **pure continuous broadband** disturbances, e.g. from ignition motors, arc welding equipment, and collector motors, a stepped scan (with peak or even quasi-peak detection) for sampling of the emission spectrum may be used. In this case the knowledge of the type of disturbance is used to draw a polyline (piecewise) curve as the spectrum envelope (see Figure 3). The step size shall be chosen so that no significant variations in the spectrum envelope are missed. A single swept measurement, if performed slowly enough, will also yield the spectrum envelope;
- for **intermittent narrowband** disturbances with unknown frequencies either fast short sweeps involving a “maximum hold” function (see Figure 4) or a slow single sweep may be used. A timing analysis may be required prior to the actual measurement to ensure proper signal interception.
- **intermittent broadband** disturbances shall be measured with discontinuous disturbance analysis procedures, as described in CISPR 16-1-1.



NOTE The measurement (dwell) time T_m shall be longer than the pulse repetition interval T_p , which is the inverse of the pulse repetition frequency.

Figure 3 – A broadband spectrum measured with a stepped receiver



IEC 755/10

NOTE 1 The number of sweeps required or the sweep time may have to be increased, depending on pulse duration and pulse repetition interval.

NOTE 2 In this example, five sweeps are required for all spectral components to be intercepted.

Figure 4 – Intermittent narrowband disturbances measured using fast short repetitive sweeps with maximum hold function to obtain an overview of the emission spectrum

6.6.6 Timing considerations using FFT-based instruments

FFT-based measuring instruments may combine the parallel calculation at N frequencies and a stepped scan. For this purpose the frequency range of interest is subdivided into a number of segments N_{seg} that are scanned sequentially. The procedure is shown in Figure 20 for three segments. The total scan time for the frequency range of interest T_{scan} is calculated as:

$$T_{\text{scan}} = T_m N_{\text{seg}} \quad (18)$$

where

T_m is the measurement time for each segment, and

N_{seg} is the number of segments.

FFT-based measuring instruments may also provide methods to improve the frequency resolution across a given frequency range. In general, an FFT-based measuring instrument will have a fixed frequency step $f_{\text{step FFT}}$ that is determined by the number of frequencies of the FFT. Increased frequency resolution is achieved by performing repeat calculations over a given frequency range. For each repeat calculation, the lowest frequency is incremented by a frequency step, $f_{\text{step final}}$.

Hence the first calculation over the given frequency range considers the following frequencies:

$$\begin{aligned} f_{\min}, \\ f_{\min} + f_{\text{step FFT}}, \\ f_{\min} + 2f_{\text{step FFT}}, \\ f_{\min} + 3f_{\text{step FFT}} \dots \end{aligned}$$

The second calculation over the given frequency range considers the following frequencies:

$$\begin{aligned} f_{\min} + f_{\text{step final}}, \\ f_{\min} + f_{\text{step final}} + f_{\text{step FFT}}, \\ f_{\min} + f_{\text{step final}} + 2f_{\text{step FFT}}, \\ f_{\min} + f_{\text{step final}} + 3f_{\text{step FFT}} \dots \end{aligned}$$

This procedure, applied for a step ratio of 3, is displayed on Figure 21.

The scan time T_{scan} is calculated as:

$$T_{\text{scan}} = T_m \frac{f_{\text{step FFT}}}{f_{\text{step final}}} \quad (19)$$

where

$$\begin{aligned} T_m & \text{ is the measurement time, and} \\ \frac{f_{\text{step FFT}}}{f_{\text{step final}}} & \text{ is the step ratio.} \end{aligned}$$

For a system that combines both methods the scan time T_{scan} is calculated as:

$$T_{\text{scan}} = T_m N_{\text{seg}} \frac{f_{\text{step FFT}}}{f_{\text{step final}}} \quad (20)$$

NOTE 1 FFT-based measuring instruments may combine both methods, the stepped scan as well as a method to improve the frequency resolution.

NOTE 2 Additional background information on the definition of the FFT-based receiver can be found in CISPR 16-3 [2].

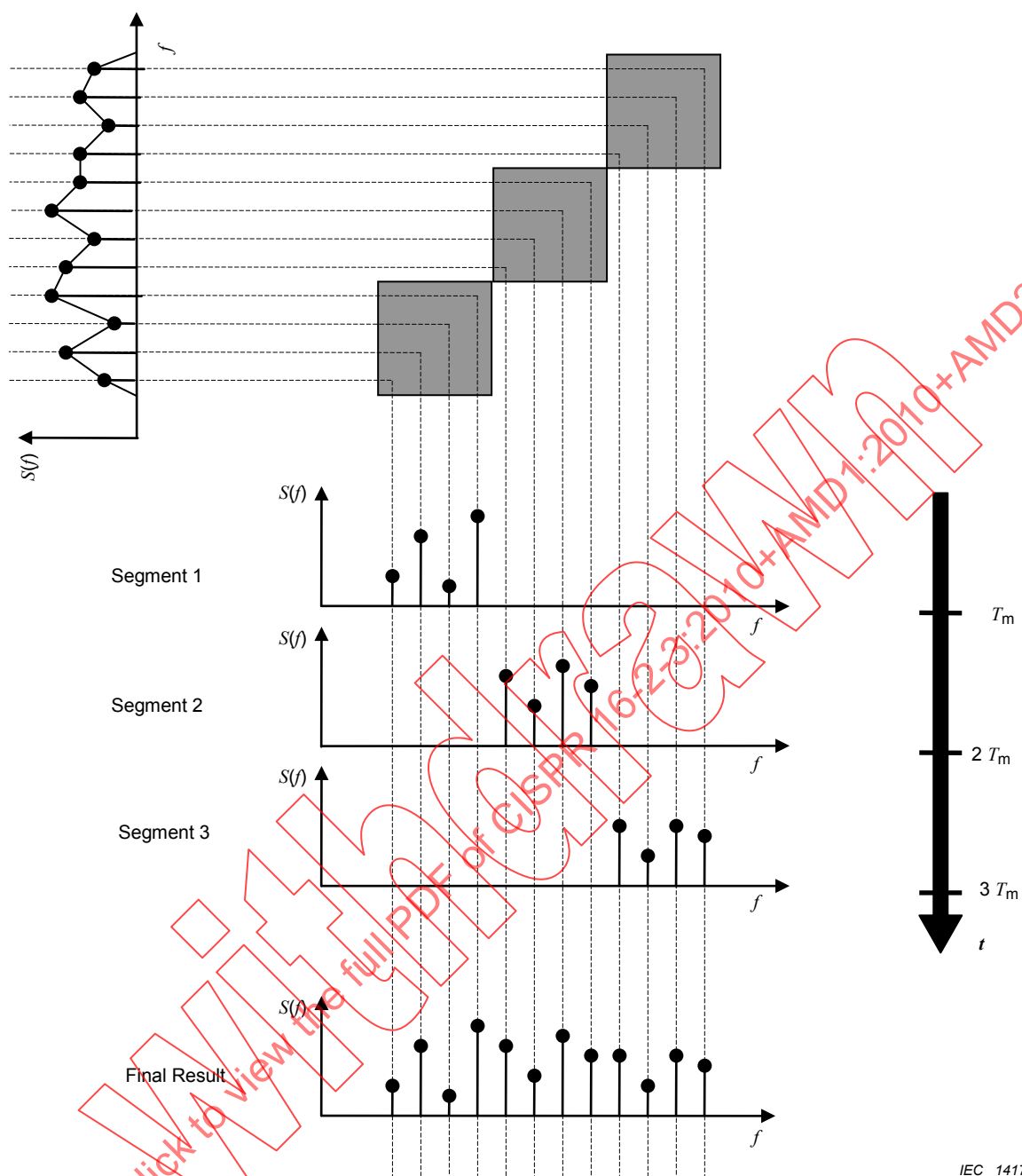
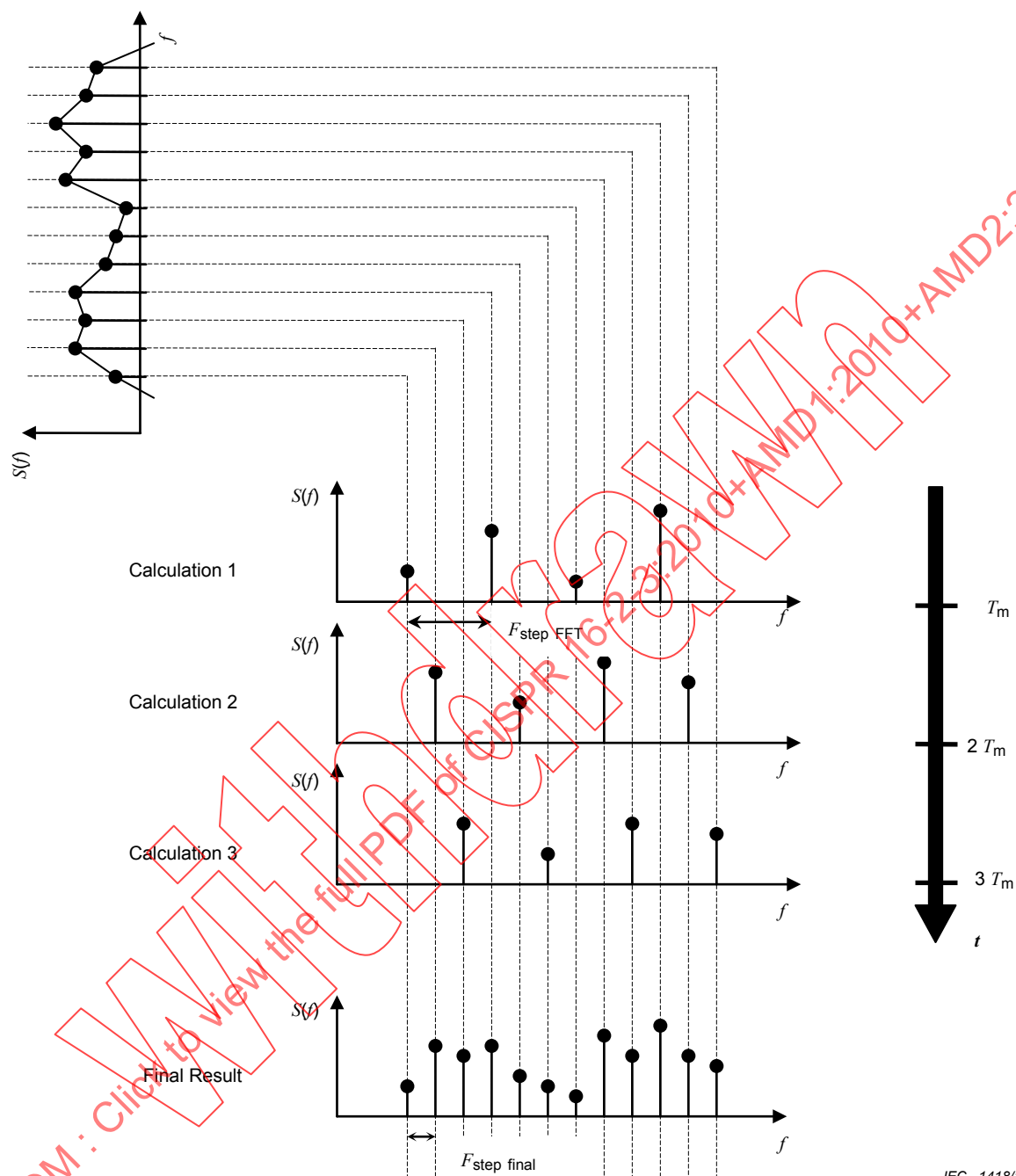


Figure 20 – FFT scan in segments



IEC 1418/10

Figure 21 – Frequency resolution enhanced by FFT-based measuring instrument

7 Measurement of radiated disturbances

7.1 Introductory remarks

This clause sets forth the general procedures for the measurement of the field strength of radio disturbance produced by devices and systems. Experience with radiated disturbance measurements is less extensive than that of voltage measurements. The radiated disturbance measurement procedures are therefore open to revision and extension as knowledge and experience are accumulated. In particular, attention shall be given to the effect of leads and cables associated with the EUT. Table 2 provides a summary list of CISPR radiated emission test sites and test methods and the related cross-references to subclauses within this document or to other documents.

For some products, it may be required to measure the electric, the magnetic, or both components of the radiated disturbance. Sometimes a measurement of a quantity related to radiated power is more appropriate. Normally measurements should be made of both the horizontal and vertical components of the disturbance with respect to the reference ground plane. The results of measurements of either the electric or magnetic components may be expressed in peak, quasi-peak, average or rms values.

The magnetic component of the disturbance is normally measured at frequencies up to 30 MHz. In magnetic field measurements only the horizontal component of the field at the position of the receiving antenna is measured when using the distant antenna procedure. If the loop antenna system (LAS) is used, the three orthogonal magnetic dipole moments of the EUT are measured. (Note that in the single antenna method, the horizontal component of the field at the position of the antenna is determined by the horizontal and vertical dipole moments of the EUT because reflection plays a part.)

Table 2 – Applicable frequency ranges and document references for CISPR radiated emission test sites and test methods

Site / method	9 kHz to 30 MHz	30 MHz to 1 000 MHz	1 GHz to 18 GHz
Outdoor site	tbd	7.3.8	n/a
LAS	7.2	n/a	n/a
OATS or SAC	tbd	7.3	n/a
FAR	n/a	7.4	7.6
Common RE/RI	n/a	7.5 (RI start 80 MHz)	n/a
Absorber-lined OATS	n/a	n/a	7.6
In-situ	7.7.2	7.7.3, 7.7.4.2	7.7.3, 7.7.4.3
Substitution	n/a	7.8	7.8
Reverberation chamber	n/a	7.9 (Start 80 MHz)	7.9
TEM waveguide	IEC 61000-4-20	7.10	7.10

n/a = not applicable; tbd = to be determined or is under consideration

7.2 Loop-antenna system measurements (9 kHz to 30 MHz)

7.2.1 General

The loop antenna system (LAS) considered in this subclause is suitable for indoor measurement of the magnetic field strength emitted by a single EUT in the frequency range 9 kHz to 30 MHz. The magnetic field strength is measured in terms of the currents induced into the LAS by the magnetic disturbance field of the EUT. The LAS shall be validated regularly using the method described in CISPR 16-1-4. CISPR 16-1-4 also gives a complete description of the LAS and a relation between the measuring results obtained with the LAS and those obtained as described in this subclause.

7.2.2 General measurement method

Figure 5 shows the general concept of measurements made with the LAS. The EUT is placed in the centre of the LAS. The current induced by the magnetic field from the EUT into each of the three large loop antennas of the LAS is measured by connecting the current probe of the large loop antenna to a measuring receiver (or equivalent). During the measurements, the EUT remains in a fixed position.

The currents in the three large loop antennas, originating from the three mutually orthogonal magnetic field components, are measured in sequence. Each current level measured shall comply with the emission limit, expressed in dB(μA), as specified in the product standard. The emission limit shall apply for an LAS having large loop antennas with the standardized diameter of 2 m.

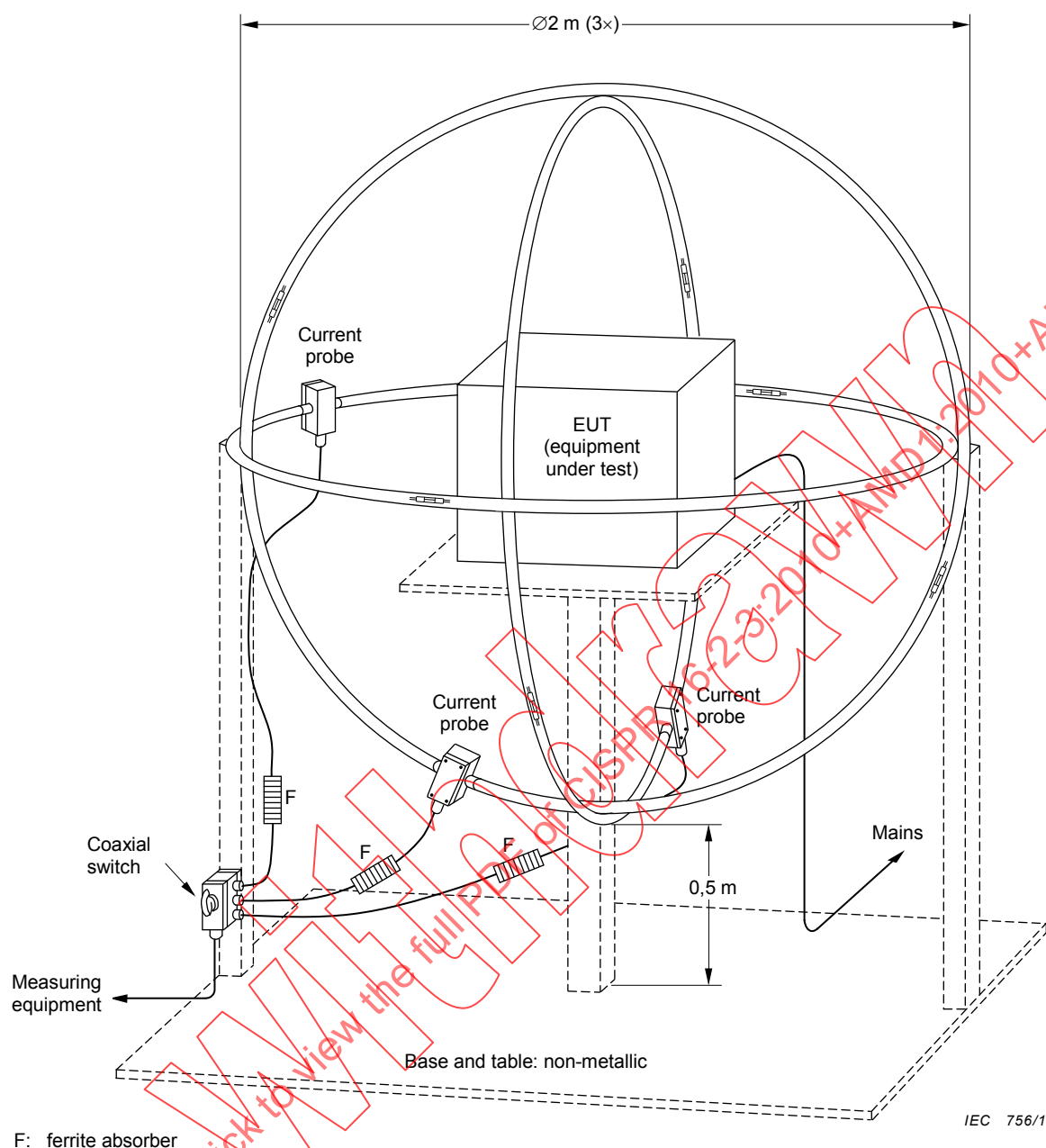


Figure 5 – Concept of magnetic field induced current measurements made with the loop antenna system

7.2.3 Test environment

The distance between the outer perimeter of the LAS and nearby objects, such as floor and walls, shall be at least 0,5 m. The currents induced in the LAS by an RF ambient field shall be judged in accordance with CISPR 16-1-4.

7.2.4 Configuration of the equipment under test

To avoid unwanted capacitive coupling between the EUT and the LAS, the maximum dimensions of the EUT shall allow a distance of at least 0,20 m between the EUT and the standardized 2 m large loop antennas of the LAS.

The position of the mains lead shall be optimized for maximum current induction. In general, this position will not be critical when the EUT complies with the conducted emission limit.

In case of a large EUT, the diameter of the loop antennas of the LAS may be increased up to 4 m. In that case:

- a) the current values measured shall be corrected in accordance with B.6 of CISPR 16-1-2; and
- b) the maximum dimensions of the EUT shall allow a distance between the EUT and the large loops of at least $(0,1 \times D)$ m, where D is the diameter of the non-standardized loop.

7.2.5 Measurement uncertainty for LAS

General and basic considerations about uncertainties of emission measurements are given in CISPR 16-4-1.

7.3 Open-area test site or semi-anechoic chamber measurements (30 MHz to 1 GHz)

7.3.1 Measurand

The quantity to be measured is the maximum electric field strength emitted by the EUT as a function of horizontal and vertical polarization and at heights between 1 m and 4 m, and at a horizontal distance of 10 m from the EUT, over all angles in the azimuth plane. This quantity shall be determined with the following provisions:

- a) the frequency range of interest is 30 MHz to 1 000 MHz;
- b) the quantity shall be expressed in terms of field strength units that correspond with the units used to express the limit levels for this quantity;
- c) a SAC/OATS measurement site and positioning table shall be used that complies with the applicable CISPR validation requirements;
- d) a measuring receiver compliant with CISPR 16-1-1 shall be used;
- e) the use of alternative measurement distances, such as 3 m or 30 m instead of 10 m, shall be considered as alternative measurement methods;
- f) the measurement distance is the horizontal projection of the distance between the boundary of the EUT and the antenna reference point to the ground plane;
- g) the EUT is configured and operated in accordance with the CISPR specifications;
- h) free-space antenna factors shall be used.

The measurand E is derived from the maximum voltage reading V_r by using the free-space antenna factor F_a :

$$E = V_r + A_c + F_a \quad (4)$$

where

- E is the field strength in dB(μ V/m) as in the measurand description;
- V_r is the maximum received voltage in dB(μ V) using the procedure as in the measurand description;
- A_c is the loss in dB of the measuring cable between antenna and receiver;
- F_a is the free-space antenna factor of the receive antenna in dB(m^{-1}).

NOTE Free-space antenna factors are used as a figure of merit for the antenna. It should be noted the field strength is measured above a ground plane, not in a free-space environment.

7.3.2 Test site requirements

The test site shall conform to the relevant specifications of CISPR 16-1-4 for its physical and electrical properties, and for its validation.

7.3.3 General measurement method

Figure 6 shows the concept of measurements made on an open-area test site (OATS) or in a semi-anechoic chamber (SAC) with the direct and ground reflected rays arriving at the receiving antenna.

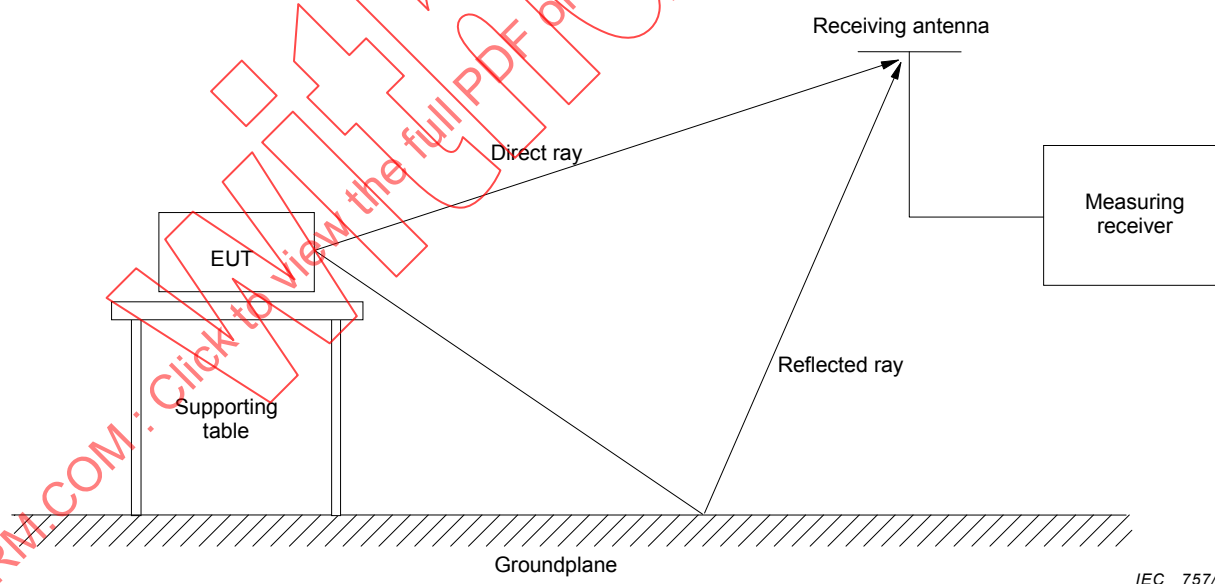


Figure 6 – Concept of electric field strength measurements made on an open-area test site (OATS) or semi-anechoic chamber (SAC) showing the direct and reflected rays arriving at the receiving antenna

The EUT is configured at a specified height above the ground plane and configured to represent normal operating conditions. The antenna is positioned at the specified separation distance. The EUT is rotated in the horizontal plane and the maximum reading noted. The height of the antenna is adjusted so that the direct and reflected rays approach or meet in-phase addition. The procedural steps may be interchanged and may need to be repeated to

find the maximum disturbance. For practical reasons, the height variation is restricted, and, therefore, perfect in-phase addition may not be achieved.

7.3.4 Measurement distance

An EUT subject to a radiated disturbance limit at a specified distance should be measured at that distance unless to do so would be impractical because of equipment size, etc. The measurement distance is the distance between the projection of closest point of the EUT to the antenna and the projection of the calibration reference point of the antenna on the ground plane. If the antenna reference point is not specified in the antenna calibration report, for log-periodic antennas the reference point is a point along the horizontal antenna boom midway between the dipole elements that correspond to a half wavelength at the centre frequency of antenna frequency range.

NOTE The centre frequency is defined by: $\log(f_{\text{centre}}) = (\log f_{\text{min}} + \log f_{\text{max}})/2$; $f_{\text{centre}} = 10^{\log(f_{\text{centre}})}$.

A distance of 10 m is preferred at most outdoor sites since at this distance the expected level of the disturbance being measured is sufficiently above the general ambient noise level to permit useful testing. Distances of less than 3 m or greater than 30 m are not generally used. If a measurement distance other than the specified distance is necessary, the results should be extrapolated using the procedures specified in the product standards. If no guidance is given, suitable justification for extrapolation shall be provided. In general, extrapolation does not follow a simple inverse distance law.

Where possible, measurement should be made in the far field. The far-field region may be defined by the following conditions. The measurement distance d is selected so that:

- $d \geq \lambda/6$. At this distance $E/H = Z_0 = 120 \pi \approx 377 \Omega$, that is electrical and magnetic field strength components are perpendicular to each other, and the measurement error is in the order of 3 dB if the EUT is regarded as being a tuned dipole antenna; or
- $d \geq \lambda$, a condition for a plane wave, where the error is in the order of 0,5 dB if the EUT is regarded as a tuned dipole antenna; or
- $d \geq 2D^2 / \lambda$, where D is the largest dimension of either the EUT or the antenna determining the minimum aperture for the illumination of the EUT, which applies to cases, where $D \gg \lambda$.

7.3.5 Antenna height variation

For electric field-strength measurements, the antenna height above the ground plane shall be varied within a specified range to obtain the maximum reading that will occur when the direct and reflected rays are in phase. As a general rule, for measurement distances up to and including 10 m, the antenna height for electric field strength measurements shall be varied between 1 m and 4 m. At greater distances of up to 30 m, preferably the height shall be varied between 2 m and 6 m. It may be necessary to adjust the minimum antenna height above ground down to 1 m in order to maximize the reading. These height scans apply for both horizontal and vertical polarization, except that for vertical polarization, the minimum height shall be increased so that the lowest point of the antenna clears the site ground surface by at least 25 cm.

7.3.6 Product specification details

7.3.6.1 General

In addition to specifying the detailed measurement method and the disturbance parameters to be measured, the product standards shall include other relevant details as outlined below.

7.3.6.2 Test environment

The influence of the test environment shall be considered so as to ensure correct functioning of the EUT. Important parameters in the physical environment shall be specified, e.g. temperature and humidity.

The electromagnetic environment needs special consideration to ensure accurate disturbance measurements. The ambient radio noise and signal levels measured at the test site with the EUT de-energized should be at least 6 dB below the limit. It is recognized that this is not always realizable at all frequencies. However, in the event that the measured levels of the ambient plus EUT radio noise emissions are not above the limit, the EUT shall be considered to be in compliance with the limit. See 6.2.2 and Annex A for further guidance about ambient levels and resulting measurement errors.

If the ambient field-strength level at frequencies within the specified measurement ranges, at the specified measurement distance, exceeds the limit(s), the following alternatives may be used to show compliance of the EUT:

- a) perform measurements at a closer distance and extrapolate results to the distance at which the limit is specified. Extrapolate the results using one of the following methods:
 - 1) determine L_2 corresponding to the close-in distance d_2 by applying the relation $L_2 = L_1(d_1/d_2)$, where L_1 is the specified limit in $\mu\text{V/m}$ at the distance d_1 ;
 NOTE This extrapolation method can only be used when both d_1 and d_2 are in the far-field zone of the EUT at all frequencies of measurement.
 - 2) use the formula as recommended by the product standard;
 - 3) determine the limit L_2 at a distance d_2 applying an extrapolation formula verified by measurements at no less than three different distances.
- b) in the frequency bands where the ambient noise values are exceeded (measured values higher than 6 dB below the limit), the disturbance values of the EUT may be interpolated from the adjacent disturbance values. The interpolated value shall lie on the curve describing a continuous function of the disturbance values adjacent to the ambient noise.
- c) perform measurements in critical frequency bands during hours when broadcast stations are off the air and the ambients from industrial equipment are lower;
- d) compare the amplitude of the EUT disturbance at the frequency under investigation with the amplitude of the disturbance on adjacent frequencies, in a shielded room or absorber-lined shielded room. The amplitude of the EUT disturbance at the frequency under investigation can be estimated by measuring the amplitude of the adjacent frequency disturbance and making a comparison;
- e) consider the directions of strong ambient signals in orienting the axis of an OATS, so that the orientation of the receiving antenna on the site discriminates against such signals as far as possible;
- f) use a narrower instrument bandwidth for narrowband disturbances from the EUT occurring near an RF ambient when both are within the standard bandwidth.

7.3.6.3 Configuration of EUT

The EUT operating conditions and arrangement are detailed in 6.4.

Ferrite clamp type CMADs are used to reduce the influence of cables outside the test volume on radiated disturbance measurement results. If CMADs are used, the cable leaving the test volume shall enter the CMAD at the point where it reaches the ground plane as shown in Figure 22. The CMAD shall always be placed flat on the ground plane. The part of the cable between the exit point of the CMAD and the exit point of the turntable shall be kept as short as possible. Each cable shall be treated with a separate CMAD. Cables with diameters larger

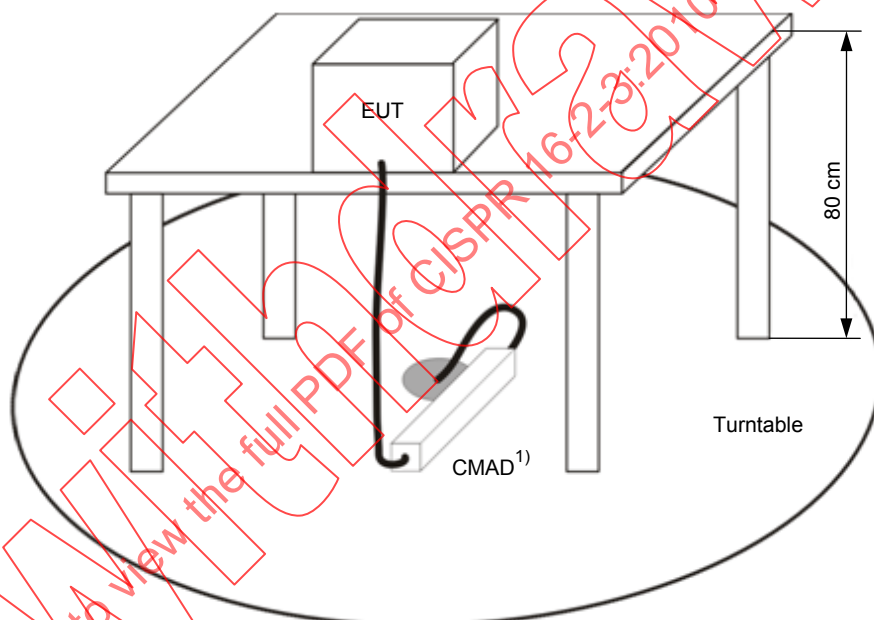
than the cable openings of commercially available CMADs do not have to be treated with CMADs.

NOTE 1 In order to avoid saturation, high common mode current power cables (e.g. the output port of inverters) should not be treated with CMADs unless the CMADs in use are specifically designed for high common mode currents.

For EUTs with up to three cables leaving the test volume, each cable shall be treated with a CMAD during radiated disturbance measurements. This requirement applies to any type of cable (e.g. power, telecommunication, and control). For a test set-up with more than three cables leaving the test volume, only the three cables from which the highest emission is expected need to be equipped with CMADs. The cables on which the CMADs have been applied shall be documented in the test report.

NOTE 2 The limitation of the number of CMADs is discussed in [10]. In comparing large versus small size EUTs, as well as EUTs with one versus two cables, the author concluded that a small EUT with only one cable leaving the test volume is worst case. The author's investigation covered application of CMADs to tabletop equipment with three cables or less.

General information on the purpose and application of ferrite-type CMADs is provided in 4.9.1 of CISPR/TR 16-3 [2].



IEC 0838/14

¹⁾ CMADs shall comply with the relevant specifications of CISPR 16-1-4; their use shall be documented in the test report.

Figure 22 – Position of CMAD for table-top equipment on OATS or in SAC

7.3.7 Measurement instrumentation

The measurement instrumentation, including antennas, shall conform to the relevant requirements in CISPR 16-1-1 and CISPR 16-1-4.

7.3.8 Field-strength measurements on other outdoor sites

Outdoor test sites similar to an open-area test site but without any metal ground plane may be prescribed for some products, for practical reasons, e.g. ISM equipment and motor vehicles. The provisions given in 7.3.4 to 7.3.7 shall remain applicable.

7.3.9 Measurement uncertainty for OATS and SAC

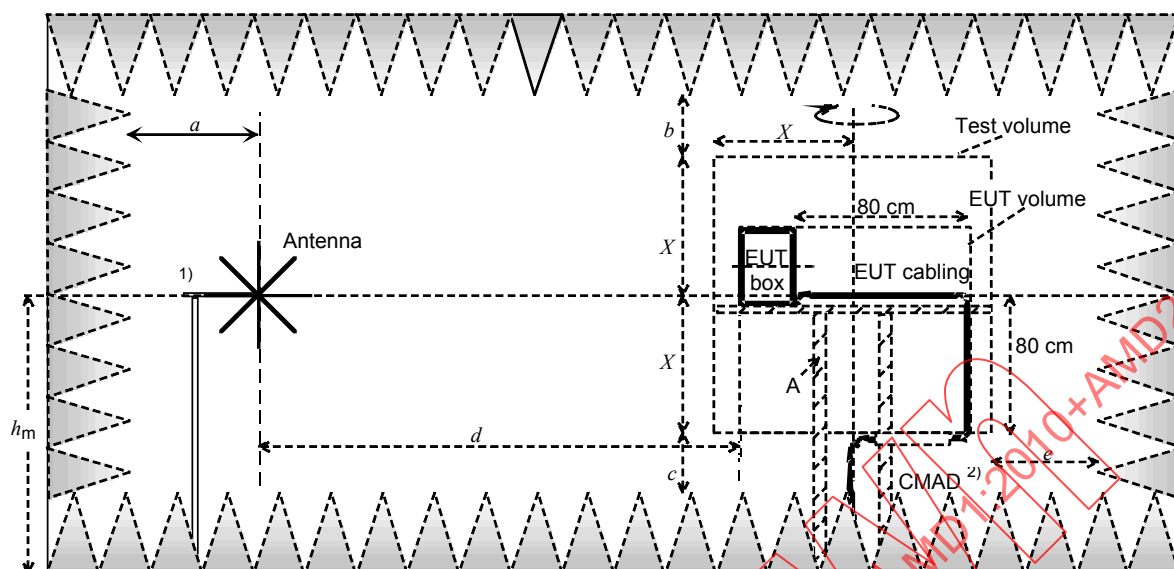
General and basic considerations about uncertainties for emission measurements are given in CISPR 16-4-1. Uncertainty aspects specific to radiated emission measurements on an OATS or SAC (30 MHz to 1 GHz) are given in CISPR 16-4-2.

7.4 Fully-anechoic room measurements (30 MHz to 1 GHz)

7.4.1 Test set-up and site geometry

The same type of antenna shall be used for EUT emission testing as the receive antenna used for the FAR site validation testing. The antenna height is fixed at the geometrical middle height of the test volume. Measurement will be done in horizontal and vertical polarization of the receive antenna. Emission should be measured while the turntable rotates with the EUT in each of at least three successive azimuth positions (0°, 45°, 90°), when continuous rotation is not required. Figure 7 illustrates the typical FAR site geometry, and the relevant dimensions.

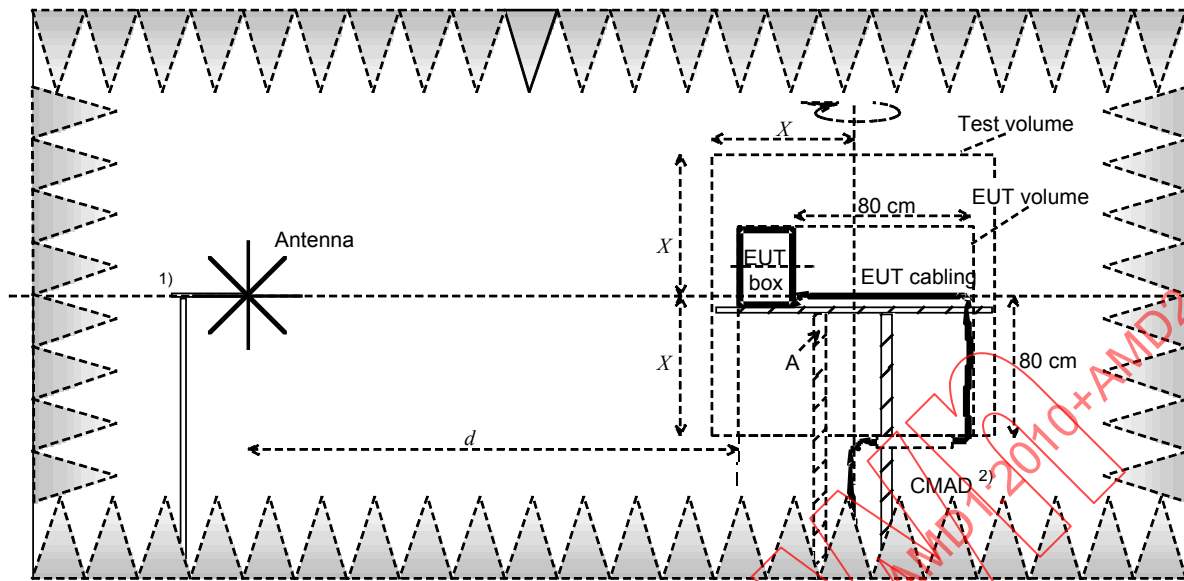
The EUT shall be placed on a turntable. Figure 7, Figure 8 and Figure 9 explain the different dimensions within the FAR. The turntable, antenna mast and supporting floor shall be in place during the site validation procedure, and consist largely of material transparent to electromagnetic waves. The distances a , b , c and e may be limited by the size of the test volume. The level of the bottom plane (absorber height plus c) will be the level for floor-standing equipment (transport pallet height will be outside the test volume).



IEC 758/10

- | | |
|--------------|--|
| A | turntable and EUT support fixture; |
| 2X | 1,5 m, 2,5 m, 5 m – corresponds to test distance used (3 m, 5 m, or 10 m respectively); |
| h_m | middle level of the test volume; |
| a, b, c, e | $\geq 0,5$ m recommended (≥ 1 m is more convenient), the actual value is consistent with the FAR validation procedure of CISPR 16-1-4; |
| d | 3 m, 5 m, or 10 m. |
- 1) The antenna and cable layout shall be validated together and used in the same configuration during the EUT test.
 - 2) CMADs shall comply with the relevant specifications of CISPR 16-1-4; their use shall be documented in the test report.

Figure 7 – Typical FAR site geometry, where a, b, c, e depend upon the room performance



IEC 759/10

A turntable and EUT support fixture;

2X 1,5 m, 2,5 m, 5 m;

d 3 m; 5 m, or 10 m (for 3 m, 5 m, or 10 m test distance, respectively).

1) The antenna cable layout shall be the same as in the site validation procedure (see Figure 7).

2) CMADs shall comply with the relevant specifications of CISPR 16-1-4; their use shall be documented in the test report.

Figure 8 – Typical test set-up for table-top equipment within the test volume of a FAR

The test distance is measured from the reference point of the antenna to the boundary of the EUT. In the case of a difference between the reference point on an antenna and the phase centre, a correction factor may be applied to obtain the field strength at the test distance.

The correction factor, C_{dr} , in dB, in Equation (5), may be added to the field strength in order to reduce its uncertainty. In the calibration procedure for the antenna a phase correction factor C_{dr} is measured for each frequency. The measurement procedure is defined within the antenna calibration, or calculated from the mechanical spacing of the log-periodic elements along with the antenna factor F_a . The two factors (C_{dr} , and F_a) in dB are added to the output voltage of the antenna to get the field strength, per Equation (6). If a phase centre correction is not included, an additional term must be included in the uncertainty budget.

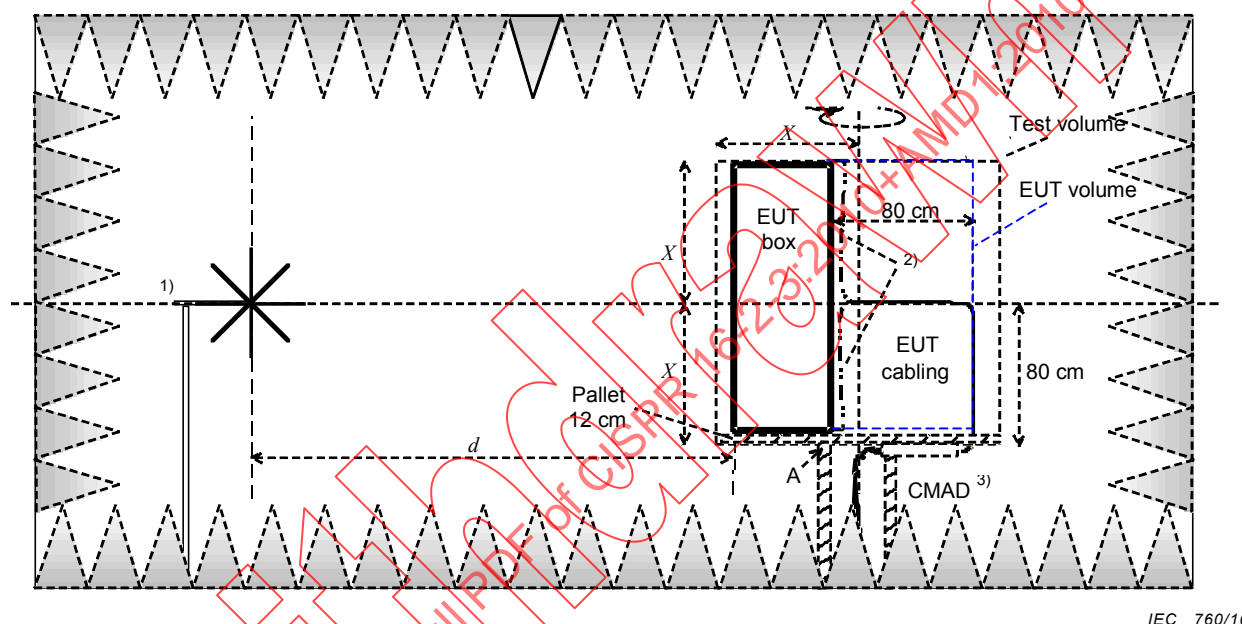
$$C_{dr} = 20 \log \left[(d + P_f - r) / d \right] \quad (5)$$

The field strength is given by:

$$E_f = V_f + F_a + C_{dr} \quad (6)$$

where

- f is the frequency (MHz);
- d is the required separation point from the EUT boundary to the reference point on the antenna (m);
- P_f is the phase centre position as a function of frequency, (m from tip of antenna);
- r is the distance of the reference point on the antenna from the antenna tip (m);
- E_f is the E -field at distance d from the source [dB(μ V/m)];
- V_f is the voltage at the output of the antenna at frequency f [dB(μ V)];
- C_{dr} is the phase centre correction factor (dB);
- F_a is the antenna factor (free space) for the E -field at the phase centre [dB(m⁻¹)].



- A turntable and EUT support fixture
- 2X 1,5 m, 2,5 m, 5 m
- d 3 m, 5 m or 10 m for 3 m, 5 m, or 10 m test distance, respectively

Pallet of 12 cm (10 cm to 14 cm) is a compromise between metal- and wooden ground plane.

- 1) The antenna cable layout shall be the same as in the validation procedure (see Figure 7).
- 2) The cable layout depends on the location of the cable outlets and shall be close to the surface of the housing.
- 3) CMADs shall comply with the relevant specifications of CISPR 16-1-4; their use shall be documented in the test report.

Figure 9 – Typical test set-up for floor-standing equipment within the test volume of a FAR

7.4.2 EUT position

Figure 8 and Figure 9 illustrate test set-ups in a FAR for typical table-top and floor-standing EUTs, respectively. The EUT shall be configured, installed, arranged and operated in a manner consistent with typical applications. The entire EUT shall fit in the test volume. Associated equipment that is required to exercise the EUT but does not form part of the EUT shall be located outside the screened room.

Interface cables shall be connected to each type of interface port of the EUT. If the EUT consists of separate devices, the space between the devices shall be in the normal

configuration, but with 10 cm separation if possible. Interconnecting cables shall be bundled. The bundle shall be of length 30 cm to 40 cm and longitudinal to the cable.

To improve the measurement repeatability, the following guidelines shall be applied:

- a) The EUT (including the cables laid out according to 7.4.3) shall be placed so that its centre is at the same height as the centre of the test volume. A non-conductive support of a suitable height may be used to achieve this.
- b) Where it is not physically possible to elevate a large EUT to the centre of the test volume (Figure 7 and Figure 8), the EUT may remain on a non-conductive transport pallet during the test (Figure 9). The height of the pallet shall be recorded in the test report.

The installation specifications for some floor-standing equipment require the unit to be installed and bonded directly to a conductive floor. The following considerations apply for testing of floor-standing equipment in a FAR: if FAR test results for floor-standing equipment intended to be installed and bonded directly to a conductive floor show non-compliance with an emissions limit applicable to FAR sites, actual emissions may be lower if the EUT were tested on a ground plane that better simulates the final installation environment. This is particularly true if the emissions are at a frequency below 200 MHz, horizontal polarization, and the source of emissions is from a location on the equipment that would correspond to a height above ground of 0,4 m or less in a typical installation. The reader is advised that prior to a determination of non-compliance based on FAR measurements, additional investigation in a ground plane test environment (i.e. an open-area test site or semi-anechoic chamber) is recommended, to better simulate the final intended installation condition for the equipment.

7.4.3 Cable layout and termination

In EMC testing, the reproducibility of measurement results is often poor due to differences in cable layout and termination, when one single EUT is measured at various test-sites. The following listed items are general conditions for the test set-up in order to provide good reproducibility (see Figure 8 and Figure 9). Ideally all radiation to be measured should only be emitted from the test volume. The cables used during the test shall be in accordance with manufacturer's specifications. The EUT may employ non-terminated cables if cable terminations are not available. The specifications of the cables and terminations used during testing shall be clearly described in the test report.

- a) The cables that are connected to the EUT and auxiliary equipment or power supply shall include a length of 0,8 m run horizontally and 0,8 m run vertically (without any bundling) inside the test volume (see Figure 8 and Figure 9). Any cable length in excess of 1,6 m with a relative tolerance of $\pm 5\%$ shall be routed outside the test volume.
- b) If the manufacturer specifies a shorter length than 1,6 m, then where possible, it shall be oriented such that half of its length is horizontal and half is vertical in the test volume.
- c) Cables that are not exercised through associated equipment during the test must be appropriately terminated:
 - 1) coaxial (shielded) cables with coaxial terminator with correct impedance (50 Ω or 75 Ω);
 - 2) shielded cables with more than one inner wire must have common mode (line to reference earth/ground) and differential-mode (line to line) termination in accordance with the manufacturer's specifications;
 - 3) unshielded cables must have differential mode termination as well as common-mode termination in accordance with the manufacturer's specifications.
- d) If the EUT needs associated equipment in order to be operated properly, special care shall be taken that no emission of that equipment can influence the radiation measurement. associated equipment shall be located outside the screened room wherever possible. Measures against RF-leakage into the FAR through the interconnection cables must be taken.

- e) The test set-up, including cable layout and details of attached cables and terminations, are specified in the different product standards.
- f) Ferrite clamp type CMADs are used to reduce the influence of cables outside the test volume on radiated disturbance measurement results. The cable leaving the test volume shall enter the CMAD at the point where it reaches the bottom of the test volume (turntable) as shown in Figures 7, 8 and 9. Each cable shall be treated with a separate CMAD. Cables with diameters larger than the cable openings of commercially available CMADs need not be treated with CMADs.

NOTE In order to avoid saturation, high common mode current power cables (e.g. output port of inverters) should not be treated with CMADs, unless the CMADs in use are specifically designed for high common mode currents.

For EUTs with up to three cables leaving the test volume, each cable shall be treated with a CMAD during radiated disturbance measurements. This requirement applies to any type of cable (e.g. power, telecommunications and control). For a test set-up with more than three cables leaving the test volume only the three cables from which the highest emission is expected need to be equipped with CMADs. The cables on which the CMADs have been applied shall be documented in the test report.

General information on the purpose and application of ferrite-type CMADs is provided in 4.9.1 of CISPR/TR 16-3 [2].

Due to the different nature of the many possible EUTs, product standards may deviate considerably from the requirements of this subclause (e.g. 10.5 of CISPR 22 [3])⁴.

7.4.4 Measurement uncertainty for FAR

General and basic considerations about uncertainties of emission measurements are given in CISPR 16-4-1. Conditions for the use of alternative test methods are given in CISPR 16-4-5. An example of an uncertainty budget for an emission measurement at a 3 m distance in a FAR is given in CISPR 16-4-2.

7.5 Radiated emission measurement method (30 MHz to 1 GHz) and radiated immunity test method (80 MHz to 1 GHz) with common test set-up in semi-anechoic chamber

7.5.1 Applicability

As an alternative to different test set-ups for radiated emissions and radiated immunity testing, at the discretion of product committees, testing to both requirements may be performed using a common EUT arrangement in accordance with the provisions of this clause. The test arrangement described in this clause is applicable when radiated emissions and immunity testing of the EUT using the same configuration and test set-up is technically justified. This test arrangement is considered to be most applicable to EUTs of simple configuration, e.g. single enclosure, combination of small enclosures, less than five cables connected to the EUT. This alternative test arrangement is allowed for EUTs whose product emissions standards permit radiated emission tests at 3 m separation distance.

The radiated immunity test may be performed with absorbing material covering portions of the ground plane between the EUT and the transmitting antenna, if necessary to achieve field uniformity, as described in IEC 61000-4-3 (i.e. absorber-lined SAC, analogous to absorber-lined OATS). For emission measurements, the normalized site attenuation characteristics of the SAC without the ground-plane absorber shall satisfy the requirements of CISPR 16-1-4.

7.5.2 EUT perimeter definition and antenna-to-EUT separation distance

Radiated emission and immunity tests shall be made with the receive or transmit antenna located at a horizontal distance of 3 m plus half of the maximum width of the EUT being

⁴ Figures in square brackets refer to the Bibliography.

tested, measured from the centre of the EUT. The antenna reference point used when determining its distance from the EUT is the identified reference point. However, if the reference point is not specified, the reference point is a point along the horizontal antenna boom midway between the dipole antenna elements that correspond to a half wavelength of the upper and lower frequency limits to be evaluated.

NOTE For a log-periodic antenna, the manufacturer may specify the reference point.

The EUT perimeter is defined by the smallest virtual (imaginary) rectangle encompassing the EUT. All intersystem cables shall be included within this perimeter (see Figure 10). Each edge of this perimeter shall lie in one of the four face planes of the EUT, co-planar with (and possibly residing within) the uniform field areas (UFAs) calibrated for immunity tests, depending upon the horizontal test distance.

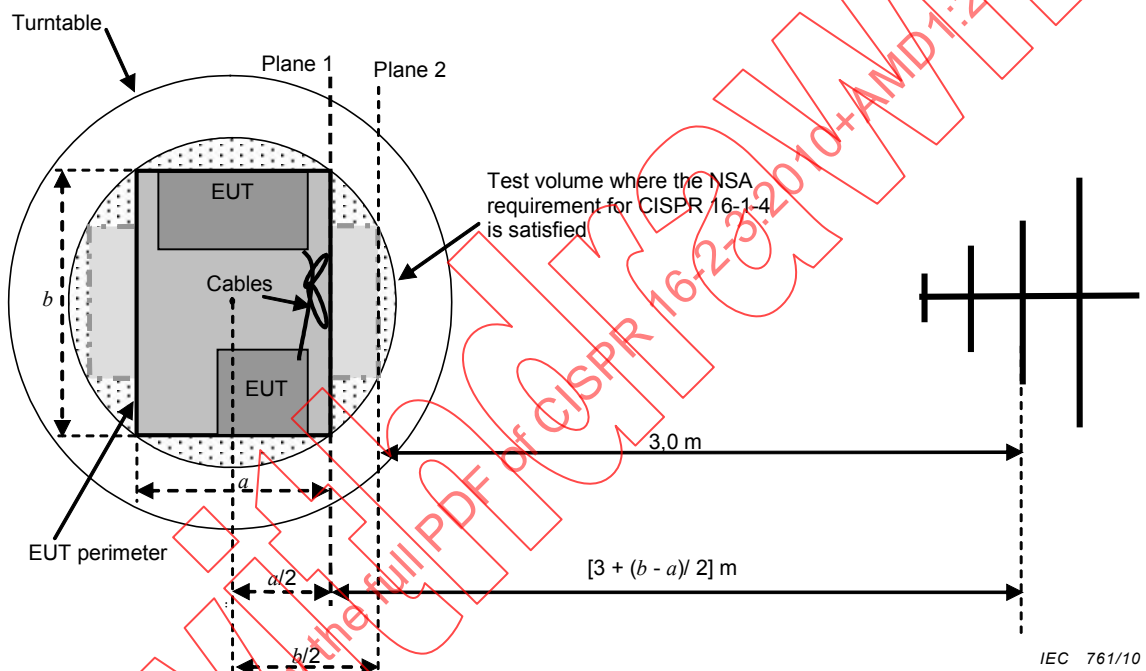


Figure 10 – Positions of reference planes for uniform field calibration (top-view)

7.5.3 Uniform test volume

The uniform test volume is defined by the following conditions.

- The EUT and its auxiliary equipment (AuxEq) (e.g. peripherals and cables) shall fit into a test volume where the site validation requirements of CISPR 16-1-4 are fulfilled. Refer to the site validation procedure for alternative test sites for use in emission measurements of CISPR 16-1-4;
- The EUT and its AuxEq shall fit into a test volume that allows each of the faces of the EUT and its AuxEq to be aligned with the uniform field area according to the requirements of IEC 61000-4-3 and as described in this subclause.

Evaluation of EUTs having unequal or non-symmetric boundaries at two antenna separation distances necessitate uniform field area calibrations according to the requirements of IEC 61000-4-3. In the example shown in Figure 10, this is at the plane with length b along the front face of the EUT (0° azimuth) and the plane with length a along the side face of the EUT (90° azimuth).

To accommodate EUTs with a maximum width of 1,5 m, the uniform field area may be calibrated for the two conditions:

- in a plane orthogonal to the axis of the antenna through the centre of the turntable;
- in a plane orthogonal to the axis of the antenna 0,75 m in front of the centre of the turntable, perpendicular to the measurement axis.

A linear interpolation can be performed to test any EUT whose exposed front is between the two calibrated UFAs. It is presumed that:

- the -0 dB to +6 dB criteria complies at the number of points defined by IEC 61000-4-3 for each of the two surfaces, and
- the average field strengths of the points satisfying the -0 dB to +6 dB criterion in the two UFAs are inversely proportional to the antenna-to-UFA distance when applying a constant forward power to the antenna.

Designate P_{c1} as the forward power (logarithmic scale) for the UFA at the centre of the turntable, evaluated by either the calibration with constant field strength or the calibration method with constant power, and P_{c2} as the corresponding forward power for the UFA at 0,75 m in front of the centre of the turntable. The required forward power to illuminate an EUT surface can be calculated by linear interpolation from P_{c1} and P_{c2} and the corresponding distances (also in logarithmic scale) to the antenna. For other measurement details and descriptions, refer to 6.2 of IEC 61000-4-3 calibration of field.

For EUT perimeter dimensions that differ by 20 % or less of the 3 m separation distance (that is, 0,6 m or less), only a single uniform field area calibration is required at the separation distance corresponding to Plane 1 in Figure 10 (the widest face of the EUT).

NOTE When using the method described in the preceding paragraph, two faces of the EUT will be tested at a higher immunity field-strength level due to their closer distance to the transmitting antenna.

The EUT perimeter, including the connecting cables, shall fit within the test volume where the site validation requirement is satisfied. For the common emission/immunity set-up, the facility must be calibrated at two vertical planes corresponding to the minimum and maximum dimensions of the EUT perimeter at 0°, 90°, 180° and 270° to the EUT faces. The types of equipment to be tested in the facility may be considered for selection of the two plane locations.

If floor absorbers are used to achieve the field uniformity criterion, these absorbers shall be placed between the transmitting antenna and Plane 2. If only one plane is calibrated (that is, an EUT with a difference of the two boundary dimensions being less than 0,6 m), the floor absorbers, when used, shall be placed between the transmitting antenna and the calibrated plane.

7.5.4 Specifications for EUT set-up in common emissions/immunity test setup

The tests shall be performed with the equipment configured as closely as possible to its typical, practical operation. Unless stated otherwise, cables and wiring shall be as specified by the manufacturer and the equipment shall be in its housing (or cabinet) with all covers and access panels in place. Any deviation from normal EUT operating conditions shall be included in the test report. The specifications of 7.3.6.3 apply. The EUT (on a non-conductive support structure, where applicable) shall be placed on a remotely operated turntable, as specified in 7.3.6.3, to allow the EUT to be rotated.

The height of the EUT above the ground plane shall be in accordance with the following requirements.

- Table-top equipment is placed on a non-conductive setup table with height $0,8 \text{ m} \pm 0,01 \text{ m}$, see 7.3.6.3. CISPR 16-1-4 specifies the method to determine the impact of the non-conductive set-up table on test results.

- Floor-standing equipment is placed on a non-conductive support, as specified in the applicable product standard. If there are no EUT height placement requirements in the product standard, the EUT shall be placed on a non-conductive support at a height of 5 cm to 15 cm above the ground plane.

Equipment designed for wall-mounted operation shall be tested as table-top equipment. The orientation of the EUT shall be consistent with that of normal operation (that is, positioned as normally installed).

Interface cables, loads, and devices should be connected to at least one of each type of the interface ports of the EUT and, where practical, each cable shall be terminated in a device typical for its actual use. Where there are multiple interface ports of the same type, a typical number of these devices shall be connected to devices or loads. It is sufficient to connect only one of the loads, provided that it can be shown, for example by preliminary testing, that the connection of further ports would not significantly increase the level of disturbance (that is, more than 2 dB) or significantly degrade the immunity level. The rationale for the configuration and loading of ports shall be documented in the test report.

The number of additional cables should be limited to the condition where the addition of another cable does not decrease the margin by a significant amount (for example, 2 dB) with respect to the limit. In some cases the optimum arrangement of features, loads, interface types, and cables for emissions and immunity tests are different, which may result in the need for some reconfiguration of the EUT within the confines of the uniform EUT arrangement.

The cable layout and termination shall be according to the following requirements.

- The cables shall be oriented so that vertically- and horizontally-polarized radiation fields are not excluded. The cable layout rules and cable lengths defined in the applicable product emission and immunity standards shall be applied. However, in case of conflicting requirements, the layout and maximum cable lengths defined in the product emission standard shall be used. Fulfilling the rules can be accomplished by applying the cable placement rules of the emissions standard and exposing a minimum length of 1 m of cable, with a mix of horizontal or vertical parts, to the electromagnetic field during immunity testing (unless the manufacturer's specifications require shorter cables). Excess cable lengths should be bundled in the approximate centre of the length of the cable to form a bundle 30 cm to 40 cm in length. If no information is provided about cable layout in the product emission standard, the following arrangement is applied:
 - For a table-top EUT (Figure 11 and Figure 12), the cables leaving the uniform test volume (that is, those that connect the EUT to the outside world) shall be exposed to the electromagnetic field according to Figure 11 and Figure 12 for a total length of 1 m ($\pm 0,1$ m), and then extended vertically down towards the floor (with a minimum length of 0,8 m imposed by the EUT table height). Interconnecting cables that hang from the table shall be at a minimum distance of 0,4 m ($\pm 0,04$ m) from the ground plane. If cables that hang closer than 40 cm to the ground plane cannot be shortened to the appropriate length, the excess cable shall be folded back and forth to form a bundle 30 cm to 40 cm long. If the maximum length declared by the manufacturer for certain cables does not allow a one meter horizontal cable layout, including a length to get to the ground plane for table-top products (placed on the 0,8 m height table), the horizontal layout shall depend on the length of cable in excess of 0,8 m. Bundling is not required.
 - For a floor-standing EUT (Figure 13 and Figure 14), cables leaving the uniform test volume shall be arranged with a length of at least 0,3 m run horizontally within the test volume and with a vertical run according to typical, normal use (depending on the height above the floor of the I/O port). Horizontal cables shall be insulated from the ground planes by a minimum height of 10 cm for the entire length of the cable that is intended to be laid out along the floor.

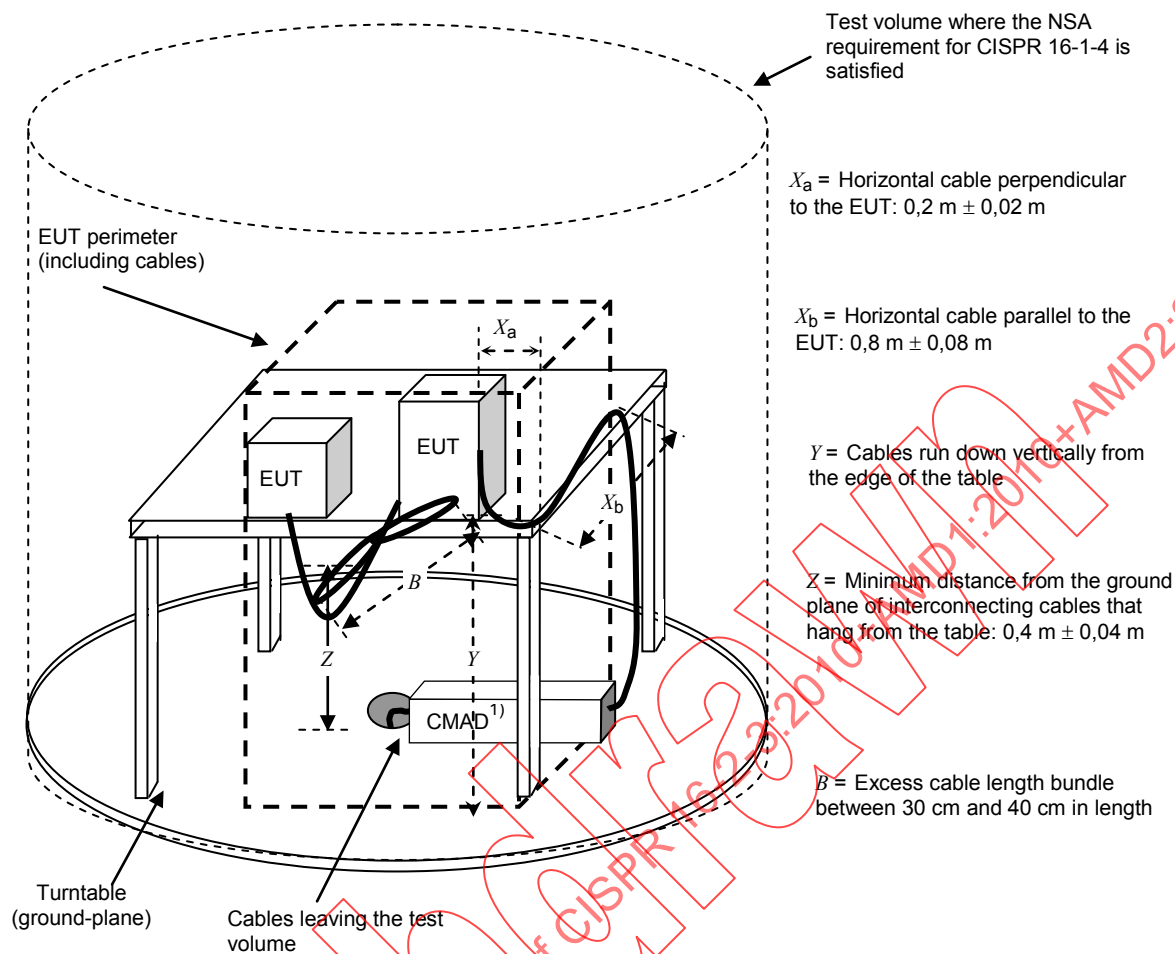
Cabling between enclosures of the EUT shall be treated as follows:

- The manufacturer's specified cabling types and connectors shall be used.

- If the manufacturer's specification requires a cable length of less than or equal to 3 m, then the specified length shall be used. The cables shall be exposed for a length of 1 m ($\pm 0,1$ m) and the excess shall be folded back and forth, forming a bundle 30 cm to 40 cm long, for table-top equipment (see Figures 11 and 12) and approximately 1 m for floor-standing equipment (see Figures 13 and 14).
- If the specified length is greater than 3 m or is not specified, then the illuminated length shall be 1 m. The excess cables shall be extended outside the test volume.
- EUT combinations of table-top equipment and floor-standing equipment shall be arranged according to the set-up of each individual equipment configuration and the interconnecting cables between table-top equipment and floor-standing equipment shall be according to these rules.
- For the cables not terminated into auxiliary equipment, differential- and common-mode terminations should be simulated to represent the auxiliary equipment that would be connected to the cables and represent the required functional impedance.
- Cables not connected to another device may be terminated as follows (see also 7.3.6.3).
 - Coaxial shielded cables shall be terminated with a coaxial termination (usually 50 Ω or 75 Ω)
 - Shielded cables with more than one inner wire should have common- and differential-mode termination according to the EUT manufacturer's specifications. This common-mode termination is to be connected appropriately between the inner wires or their differential-mode termination and cable shield. If no information is available about the common-mode terminations, 150 Ω common-mode terminations should be used.
 - Unshielded cables must have differential-mode termination according to the manufacturer's specifications.
 - All cables that have been shortened in respect to their maximum lengths declared by the manufacturer and provided with artificial terminations for testing convenience, according to this paragraph, should also be provided with additional 150 Ω common-mode terminations to the test chamber wall or floor.

The following items should be considered with 7.3.6.3.

- If the EUT needs associated equipment (AE) to operate properly, special care must be taken to ensure that AE does not affect the radiated emissions measurements or the radiated immunity tests. AE may be located outside the anechoic chamber during testing if proper connecting interfaces are available on the chamber shielding. Measures to prevent RF-leakage into or out of the anechoic chamber through the interconnection cable may be necessary.
- Other methods or equipment used to suppress unwanted emissions from AE shall be located outside the test chamber or beneath the raised floor.
- The test set-up, including cable layout, specifications of attached cables and terminations, use of CMAD(s) on cables leaving the test volume, and other measures taken to suppress emissions from AE outside the test volume, shall be clearly described in the test report.



IEC 0839/14

¹⁾ CMADs shall comply with the relevant specifications of CISPR 16-1-4; their use shall be documented in the test report.

Figure 11 – Test set-up for table-top equipment

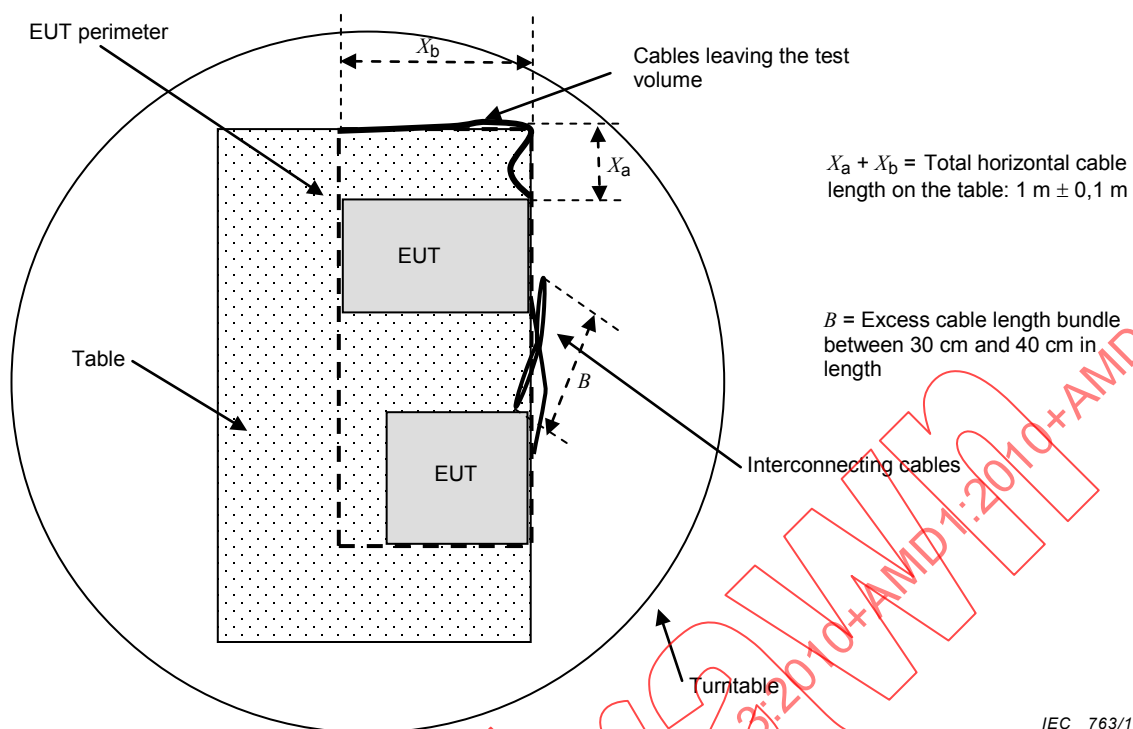
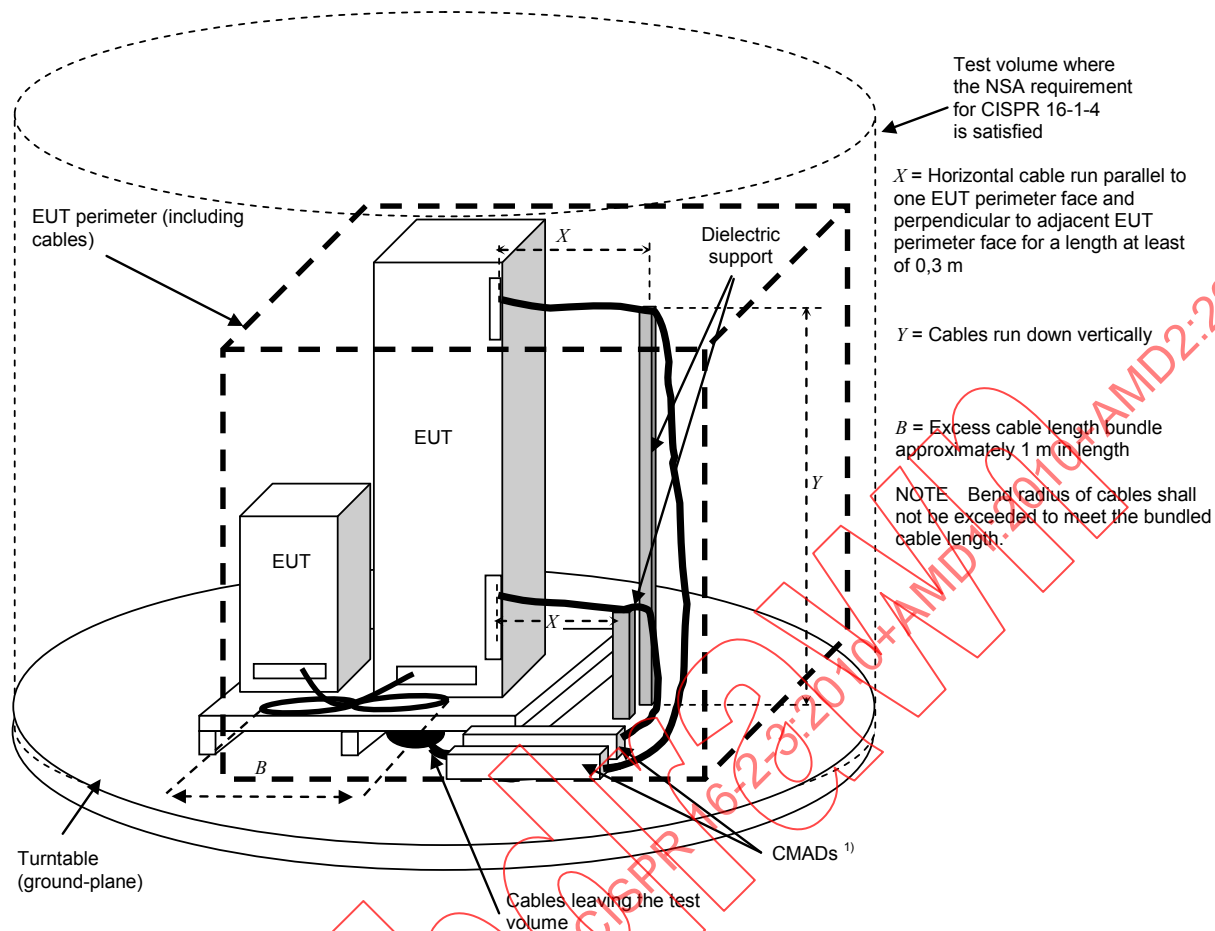


Figure 12 – Test set-up for table-top equipment – Top view



IEC 1094/06

¹⁾ CMADs shall comply with the relevant specifications of CISPR 16-1-4; their use shall be documented in the test report.

Figure 13 – Test set-up for floor-standing equipment

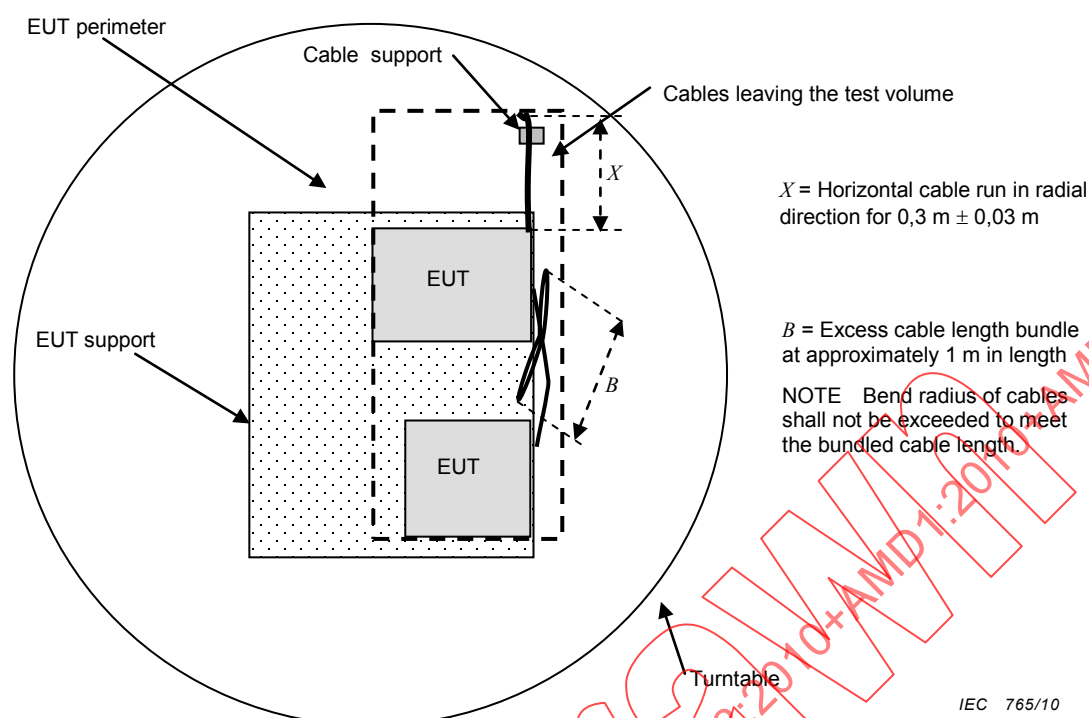


Figure 14 – Test set-up for floor-standing equipment – Top view

7.5.5 Measurement uncertainty for common emission/immunity set-up and method

General and basic considerations about uncertainties of emission measurements are given in CISPR 16-4-1.

7.6 Fully-anechoic room and absorber-lined OATS/SAC measurements (1 GHz to 18 GHz)

7.6.1 Quantity to measure

The electric field strength emitted by the EUT at the measuring distance is the quantity to be measured. The result shall be expressed in terms of field strength.

In some standards, emission limits above 1 GHz for equipment are expressed in terms of effective radiated power (P_{RE}) in dB(pW). Under free-space far-field conditions, the equation to convert P_{RE} into field strength, in dB(μ V/m), at a 3 m distance is:

$$E_{3m} = P_{RE} + 7,4 \quad (7)$$

For distances d , in m, other than 3 m:

$$E_d = P_{RE} + 7,4 + 20 \log\left(\frac{3}{d}\right) \quad (8)$$

7.6.2 Measurement distance

The field strength emitted by the EUT is measured at a preferred distance of 3 m. The measurement distance, d , is the horizontal distance between the periphery of the EUT and the receive antenna reference point (see Figure 15). The EUT encompasses all portions of the EUT, including cable racks and support equipment and a minimum cable length of 30 cm.

Other distances may be used in practical situations, i.e.:

- shorter distances in the case of high ambient noise, or to reduce the effect of unwanted reflections, but care should be taken to ensure the measurement distance is greater than or equal to $D^2/(2\lambda)$;
- greater distances for large EUTs to allow the antenna beam to encompass the EUT.

NOTE Because dominant components of the EUT disturbance signals may be assumed to be incoherent and radiated from a point source, the minimum distance mentioned above, i.e. $D^2/(2\lambda)$, is to be established using the measuring antenna dimensions, and not the EUT dimensions.

If measurements are made at a distance other than 3 m (see note above), the measurement distance shall be greater than or equal to 1 m and less than or equal to 10 m. In such a case, the measurement data is to be adjusted to a 3 m distance, assuming free-space propagation. Users are advised that comparison of measurements at different distances and extrapolation of results typically will not correlate as well as measurements made at the same distance. Standards or specifications that reference this test method should identify a preferred measurement distance.

7.6.3 Set-up and operating conditions of the equipment under test (EUT)

As a general guideline, test set-ups and operating conditions of the EUT shall be the same as those used below 1 GHz. Whenever possible, the test set-up should be representative of the most typical configuration of the EUT (table-top, floor-standing, rack-mounted, wall-mounted, etc.).

The test set-up should also consider that for measurements above 1 GHz absorbers are typically required on the floor between the antenna and EUT. Whenever practical, for emission measurements above 1 GHz the EUT should be raised above the height of the absorbers. If it is not possible to raise the entire EUT above the absorbers (i.e. for rack-mounted or floor-standing equipment), efforts should be made to configure the EUT (within a rack or chassis, for example) such that the radiating elements are located above the absorbers. The EUT shall be located in the test volume established during site validation, as described in CISPR 16-1-4. If it is not practical and safe to raise the EUT or its radiating elements above the absorber height, the maximum extent of the EUT that is permitted to be located below the highest point of the absorbers is 30 cm (see 7.6.6.1 and Figure 15).

The actual EUT configuration and set-up used shall be documented in the test report with photographs or diagrams clearly showing the location of the EUT with respect to the facility floor or turntable surface, absorber placement on the floor (height and location) and receive antenna location.

7.6.4 Measurement site

The measurement site shall comply with the requirements described in CISPR 16-1-4.

7.6.5 Measurement instrumentation

The measurement instrumentation shall comply with the requirements described in CISPR 16-1-1 and CISPR 16-1-4.

Measurements to verify compliance with a peak limit shall be conducted with the peak measuring spectrum analyzer or receiver using a measurement bandwidth of 1 MHz (impulse bandwidth) as defined CISPR 16-1-1.

Measurements to verify compliance with an average limit shall be conducted with a peak measuring spectrum analyzer using a measurement bandwidth of 1 MHz (impulse bandwidth) and a reduced video bandwidth, set as defined in CISPR 16-1-1. The value of video

bandwidth required for an average measurement shall be less than the lowest spectral component of the input signals to be measured.

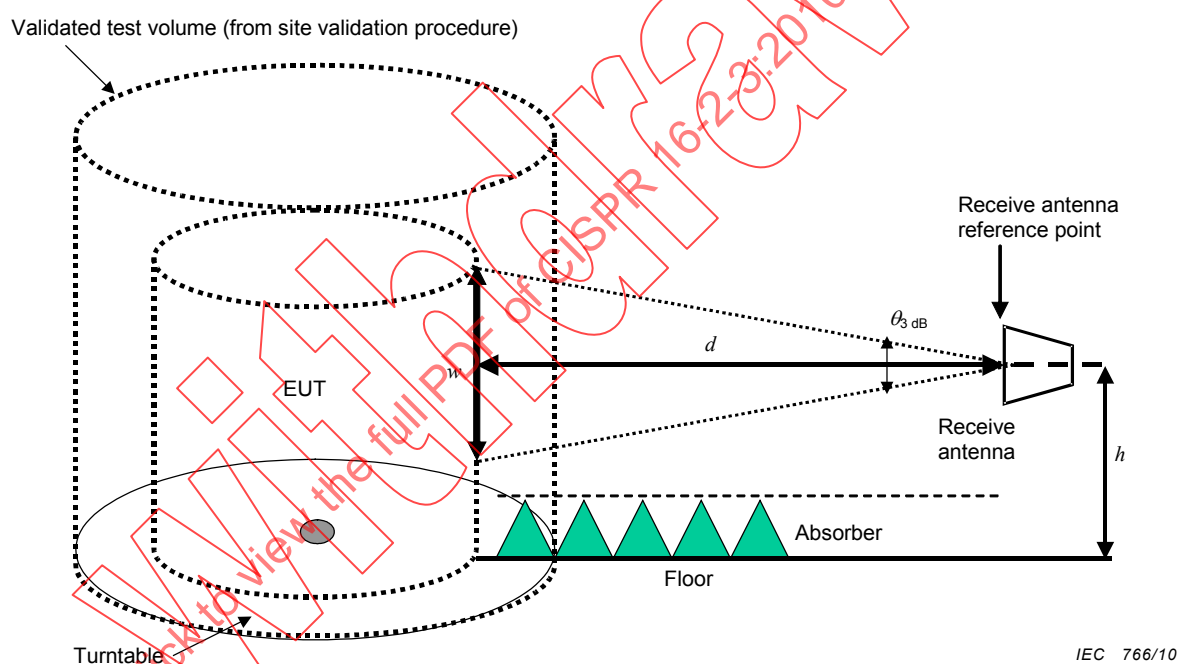
NOTE A spectrum analyzer can be used to perform average measurements by setting the display mode to linear and the video bandwidth to a value that is lower than the lowest spectrum component of the input signal to be measured. For example, if the input signal has a 1 kHz pulse repetition frequency (PRF), for a video bandwidth less than 1 kHz, only the d.c. component of the signal (i.e. the average value) will pass through the video filter.

The use of other types of linear average detectors that comply with these requirements is allowed. In general, the spectrum analyzer shall be set to linear display mode when performing average measurements, not logarithmic display mode. The sweep time of the spectrum analyzer shall be increased, due to the use of narrower video bandwidths, to ensure accurate measurement results. The logarithmic mode is permitted for average measurements when the specification limits assume a logarithmic detector will be used.

7.6.6 Measurement procedure

7.6.6.1 General description of the radiated field measurement method above 1 GHz

The radiated field measurement method above 1 GHz is based on measurement of the maximum electric field emitted from the EUT, with a set-up as shown in Figure 15.



NOTE The anechoic material placed on the ground plane is for illustration purposes only. Consult CISPR 16-1-4 for more detailed guidance about placement of absorber to comply with the site validation requirements.

Figure 15 – Measurement method above 1 GHz, receive antenna in vertical polarization

The following descriptions apply to the parameters and terms given in Figure 15.

- Validated test volume: the volume evaluated during the site validation procedure (see CISPR 16-1-4). Typically, this determines the largest diameter EUT that can be tested in the facility.
- EUT (volume): the smallest diameter cylinder that will fully encompass all portions of the actual EUT, including cable racks and a minimum length of 30 cm of cables. The EUT that is located within this cylinder must be capable of rotating about its centre (typically by a remotely controlled turntable). The EUT must be located within the validated test volume. A maximum of 30 cm of w (see definition of w below) may be below the height of

absorbers on the floor only when the EUT is floor-standing and cannot be raised above the height of the absorbers (see 7.6.3).

- $\theta_{3\text{ dB}}$: The minimum 3 dB beamwidth of the receive antenna at each frequency of interest. $\theta_{3\text{ dB}}$ is the minimum of both the *E*-plane and *H*-plane values at each frequency. $\theta_{3\text{ dB}}$ may be obtained from manufacturer-provided data for the receive antenna.
- d : The measurement distance (in meters). This is measured as the horizontal distance between the periphery of the EUT and the reference point of the receive antenna.
- w : The dimension of the line tangent to the EUT formed by $\theta_{3\text{ dB}}$ at the measurement distance d . Equation (9) shall be used to calculate w for each actual antenna and measurement distance used. The values of w shall be included in the test report. This calculation may be based on the manufacturer-provided receive-antenna beamwidth specifications:

$$w = 2d \tan(0,5 \theta_{3\text{ dB}}) \quad (9)$$

w shall be of the minimum dimension as specified in Table 3.

- h : The height of the receive antenna, measured from its reference point to the floor.

Table 3 specifies the minimum acceptable dimension of w (w_{min}). The minimum requirements shown in Table 3 are calculated from Equation (9) based on testing at the minimum permitted measurement distance of 1 m specified in 7.6.2, and the values of $\theta_{3\text{ dB}(\text{min})}$ shown. The selection of measurement distance d and antenna type shall be made such that w is equal to or greater than the values shown in Table 3 at any frequency where the field is measured. At frequencies not shown in Table 3, the limit of w_{min} shall be linearly interpolated between the nearest two frequencies listed. Table 4 gives example values of w calculated using Equation (9) for three antenna types, at measurement distances of 1 m, 3 m, and 10 m.

The maximum emission is measured by moving the receive antenna in height along with rotation of the EUT in azimuth (0° to 360°). The required range of height investigation is specified below and illustrated in Figure 16 for two typical categories of EUTs.

Table 3 – Minimum dimension of w ($w_{\min}$)

Frequency GHz	θ_3 dB, min °	$w_{\min}$ m
1,00	60	1,15
2,00	35	0,63
4,00	35	0,63
6,00	27	0,48
8,00	25	0,44
10,00	25	0,44
12,00	25	0,44
14,00	25	0,44
16,00	5	0,09
18,00	5	0,09

NOTE 1 The dimension, w , is permitted to be larger than the minimum shown, and other antennas and distances may be used to satisfy the minimum required value of $w = w_{\min}$ shown, provided that Equation (9) is met.

NOTE 2 Because both polarizations are required to be measured for each height of the receive antenna, w forms a minimum square observation area equal to w^2 (m²).

NOTE 3 In some cases, w may encompass multiple physical components of the EUT that are physically separated. For example, multiple separate cabinets of a multi-cabinet system that are tested simultaneously.

NOTE 4 The height scan requirement depends on w such that it may be advantageous to maximize w by selection of a wider beamwidth antenna and a larger measurement distance than the minimum requirements shown.

NOTE 5 The pattern and beamwidth of the antenna used can affect the measurement result. The antenna has at least two influence factors in addition to uncertainty in the antenna factor: 1) ripple or other anomalies in the antenna pattern, and 2) beamwidth differences between antennas, which may give different results depending on how many (constructive) emissions emanating from separate physical locations on the EUT fall within the antenna beamwidth.

Table 4 – Example values of w for three antenna types

Frequency GHz	DRG Horn				LPDA or LPDA-V ^a			
	$\theta_{3\text{ dB}}$ °	$d = 1\text{ m}$	$d = 3\text{ m}$	$d = 10\text{ m}$	$\theta_{3\text{ dB}}$ °	$d = 1\text{ m}$	$d = 3\text{ m}$	$d = 10\text{ m}$
		w m	w m	w m		w m	w m	w m
1,00	60	1,15	3,46	11,55	60	1,15	3,46	11,55
2,00	35	0,63	1,89	6,31	55	1,04	3,12	10,41
4,00	35	0,63	1,89	6,31	55	1,04	3,12	10,41
6,00	27	0,48	1,44	4,80	55	1,04	3,12	10,41
8,00	25	0,44	1,33	4,43	50	0,93	2,80	9,33
10,00	25	0,44	1,33	4,43	50	0,93	2,80	9,33
12,00	25	0,44	1,33	4,43	50	0,93	2,80	9,33
14,00	25	0,44	1,33	4,43	45	0,83	2,49	8,28
16,00	5	0,09	0,26	0,87	40	0,73	2,18	7,28
18,00	5	0,09	0,26	0,87	40	0,73	2,18	7,28

^a LPDA-V: V-type log periodic dipole array. The values shown for $\theta_{3\text{ dB}}$ and w are typical of both the LPDA and LPDA-V. However, these antennas typically have different gains.

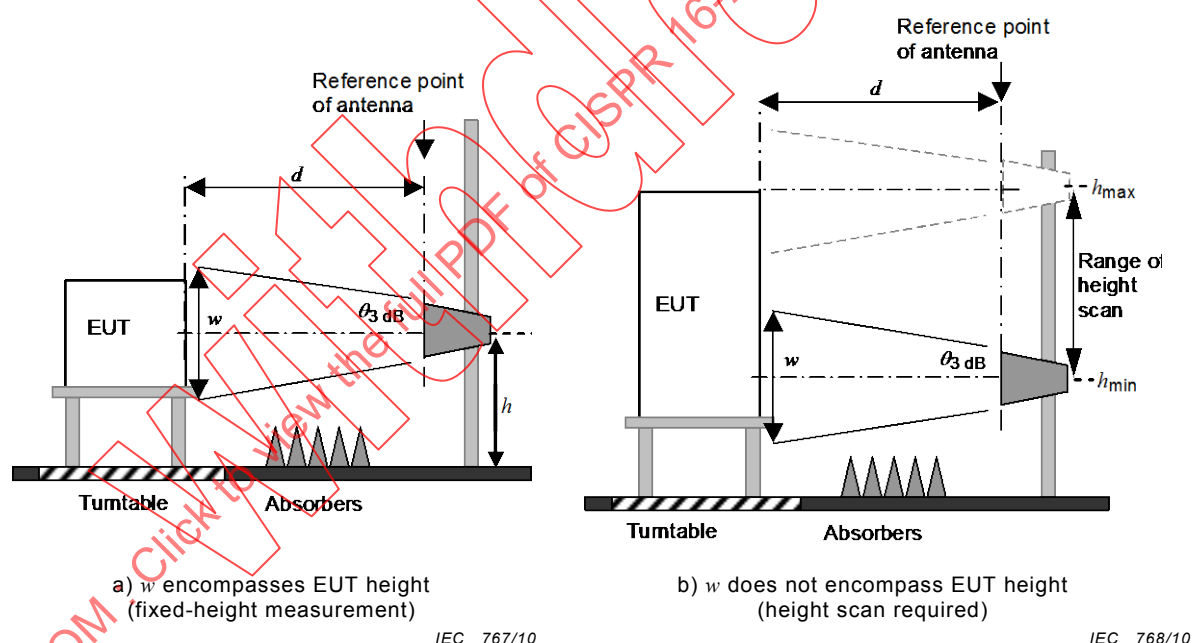


Figure 16 – Illustration of height scan requirements for two different categories of EUTs

For any EUT with maximum dimensions equal to or smaller than w , the centre of the receive antenna shall be fixed at the height of the centre of the EUT (Figure 16 a)). For any EUT with a maximum vertical dimension larger than w , the centre of the antenna shall be scanned vertically along the line parallel to w , as shown in Figure 16 b). The required scanning range for h is 1 m to 4 m. If EUT height is less than 4 m, scanning the centre of the receive antenna to heights above the top of the EUT is not required. In both cases the fixed height, h , or the range of heights investigated shall be recorded in the test report.

NOTE When a height scan is required per the above paragraph, a continuous height scan within the required height range is recommended, to obtain the final, maximum emission. If stepped height increments are used, caution is advised to ensure that the height increments are sufficiently small in order to capture the maximum emission.

Regarding the horizontal extent of w , the EUT is not required to be fully within w . In cases where the EUT width is larger than w , the EUT shall be centred horizontally on the measurement axis, and rotation of the EUT provides the necessary horizontal scan for the determination of the maximum field strength. Horizontal-line (sideways, transverse) scanning by moving the receive antenna horizontally off the measurement axis is not required, but may be used if specified in a product standard.

7.6.6.2 Measurements using conventional (non-statistical) detectors

7.6.6.2.1 General measurement procedure

For any EUT, the frequencies of emission should first be detected by a preliminary emission maximization procedure (see 7.6.6.2.2). Then the final emission test is performed (see 7.6.6.2.3). Both of these measurements are to be made preferably at the specific limit distance. If, for any justified reason, the final measurement is performed at a distance other than the limit distance, a measurement at the limit distance should be made first, to help in interpreting the resulting data.

In performing these measurements, the sensitivity of the measurement equipment relative to the limit shall be determined before the test. If the overall measurement sensitivity is inadequate, low-noise amplifiers, closer measurement distances or higher-gain antennas may be used. If closer measurement distances or higher gain antennas are used, the beam width versus size of the EUT shall be accounted for. Also, measurement system overload levels shall be determined to be adequate when preamplifiers are used.

Burn-out and saturation protection for the measuring instrumentation is required when low-level emissions are to be measured in the presence of a high level signal. A combination of band-pass, band-stop, low-pass and high-pass filters may be used. However, the insertion loss of these or any other devices at the frequencies of measurement shall be known and included in any calculations in the report of measurements.

NOTE A simple method of determining whether non-linear effects (overload, saturation, etc.) occur, consists of inserting a 10 dB attenuator at the input of the measurement instrument (ahead of any pre-amplifier if one is used) and verifying that the amplitude of all the harmonics of the high-amplitude signal (that may cause non-linear effects) is reduced by 10 dB.

7.6.6.2.2 Conditional testing procedure

If the highest internal frequency of the EUT (see 3.27) is less than 108 MHz, emissions shall be measured at least up to 1 GHz.

If the highest internal frequency of the EUT is between 108 MHz and 500 MHz, emissions shall be measured at least up to 2 GHz.

If the highest internal frequency of the EUT is between 500 MHz and 1 GHz, emissions shall be measured at least up to 5 GHz.

If the highest internal frequency of the EUT is above 1 GHz, emissions shall be measured up to the lower of 5 times the highest internal frequency or the highest frequency at which the limits are defined.

7.6.6.2.3 Preliminary measurement procedure

The procedures of this subclause are for informative purposes – normative measurement requirements are listed in 7.6.6.2.4. The maximum radiated disturbance for a given mode of operation may be found during a preliminary test. To minimize measurement time, it is suggested to first perform measurements using peak detection, and then compare the test results to the average limit. Subsequent measurements with the average detector and comparison of results to the average limit will only be performed in those frequency ranges where the average limit was exceeded by data collected with peak detection.

Guidelines for a preliminary procedure to identify the radiated disturbance are as follows.

- a) Use scan or sweep mode over the complete frequency range of the antenna using peak detection and max-hold mode.
- b) Determine the proper sweep or scan time to ensure adequate signal interception.
- c) If necessary, during preliminary tests, reduce the resolution bandwidth in sweep mode to reduce the displayed noise level of the measuring receiver. Note that this may reduce the amplitude of broadband disturbance, so additional investigations to determine whether the disturbance is broadband or narrowband may be necessary.
- d) Rotate the EUT continuously or in increments of 15° or less, then repeat for the other polarization. The EUT should be rotated 360° in azimuth for both polarizations to determine the maximum disturbance at each frequency of interest.
- e) For continuous turntable rotation mode, set the measuring receiver sweep time such that the selected frequency span can be swept within a time that is equal to or less than the time needed for the turntable to rotate 15°. If the rotational speed of the turntable is such that an angle larger than 15° is covered during a complete sweep or scan of the measuring receiver, a smaller frequency range should be used to reduce measuring receiver sweep time and to achieve the maximum 15° turntable rotation per sweep.
- f) As needed to identify the frequencies corresponding to the maximum disturbance, apply the method described above for all the height levels required by 7.6.6.1 (and Figure 16), and for the various operating modes of the EUT.
- g) To further evaluate the frequencies found in steps a) to d), use a small frequency span (typically 5 MHz or less) and investigate around frequencies near the limit using additional smaller turntable increments and height steps. Typically, all frequencies within approximately 10 dB of the specification limit warrant further investigation with a narrow frequency span and additional finer rotation/height increments.

7.6.6.2.4 Final measurement procedure

The field strength emitted by the EUT at the given measurement distance is measured using the configuration (antenna height, EUT azimuth, etc.) producing the maximum disturbance, as identified during the preliminary disturbance maximization. Final measurements shall be done using the EUT operational mode identified by preliminary measurements to have the highest disturbance.

This final measurement shall be the result of a maximum hold on the measuring receiver during a given time proportional to the frequency span used. This given time should be defined for each product or product family, taking into account the duration of the operating modes and the time constants associated with each specific product to be tested. Final measurements shall be performed using all required detectors. Alternatively, peak measurement results may be used to demonstrate compliance with all specified limits.

If the configuration of the EUT (antenna height, EUT azimuth, operation mode, etc.) producing the maximum disturbance was not conclusively determined by a preliminary measurement the following additional measurements shall be done:

- a) for any EUT with maximum dimension equal to or smaller than w , the centre of the receiving antenna shall be fixed at the height of the centre of the EUT [see Figure 16 a)].
- b) for any EUT with maximum vertical dimension larger than w , height scanning shall be performed in accordance with the height scan requirements (upper and lower bounds) specified in 7.6.6.1.
- c) in all cases, in order to find the maximum disturbance, the EUT shall be rotated in azimuth through all angles in the range of 0° to 360°, and the measurements shall be performed for both horizontal and vertical polarizations.

In summary, the requirements for final measurements above 1 GHz are as follows.

The maximum disturbance shall be recorded from the following required investigations, some of which may be performed during the preliminary measurement procedure:

- 1) the EUT shall be rotated in azimuth through all angles from 0° to 360° either by a turntable or movement of the receive antenna around the volume.

NOTE If a preliminary measurement was performed with azimuth steps of $1^\circ < a \leq 15^\circ$, the final measurement shall include an azimuth search continuous through all angles of at least $\pm a$ around the azimuth angle found in the preliminary measurement, where a is the azimuth angle.

- 2) the receive antenna shall be height-scanned if the EUT height is larger than w in the vertical direction.
- 3) both horizontal and vertical polarizations shall be investigated.

7.6.6.3 Measurements using APD (statistical) function

7.6.6.3.1 General

The measurement of the amplitude probability distribution (APD) of a disturbance signal provides a statistical characterization of the disturbance signal in question. Background material on the application of the APD-measuring function is provided in 4.7 of CISPR/TR 16-3 [2]. A product committee may choose the APD measurement as the method to be used for final emission testing. The APD measurement shall be made at those frequencies where the EUT generates high disturbance field strengths. The number and selection method of frequencies shall be established by a product committee.

APD measurement shall be made using one of the following two methods. The first method is for measurement of the disturbance level E_{meas} in dB($\mu\text{V}/\text{m}$) related to the specified probability of time p_{limit} , designated as Method 1 (see 7.6.6.3.2). The second method is the measurement of the probability of time p_{meas} during which the disturbance envelope exceeds a specified level E_{limit} in dB($\mu\text{V}/\text{m}$), designated as Method 2 (see 7.6.6.3.3). Additional information and figures are given in Annex D to show the specifics of the two APD measurement methods.

If a product committee decides to use the APD approach, either Method 1 or Method 2 shall be selected. If the APD measuring instrument does not include an A/D converter, only Method 2 shall be used. If the APD measuring instrument includes an A/D converter, either Method 1 or Method 2 may be used.

The number of pairs of limits (E_{limit} , p_{limit}) and their values shall be specified by the product committee. The product committee shall also decide whether to also use a peak limit together with the APD limits.

7.6.6.3.2 Method 1 – Measurement of the level of disturbance

The measurement shall be performed using the following procedure:

- 1) Set the resolution bandwidth (RBW) and the video bandwidth (VBW) of the spectrum analyzer according to CISPR 16-1-1 (for measurements above 1 GHz).
- 2) Find the frequencies at which high disturbances are observed. This can be accomplished by using the maximum hold function in the frequency span of interest. Peak detection shall be used when applying this procedure.

NOTE In cases where narrowband emissions are hidden by broadband emissions, the maximum hold mode in combination with the peak detector may overlook narrowband emissions. Therefore, an additional measurement may be needed to find the frequencies of the narrowband emissions to be measured. The product committee may require additional sweeps using the average detector or digital video averaging. Furthermore, the number of frequencies for the APD measurement may also be specified by the product committee.

- 3) Determine the frequencies for the APD measurement. The number of the frequencies shall be specified by the product committee.

- 4) Set the centre frequency of spectrum analyzer to the frequency at which the highest level is observed during the application of step 2) of this procedure.
- 5) Set the reference level of the spectrum analyzer to minimum 5 dB above the maximum level of disturbance that is obtained in step 2).
- 6) Set the spectrum analyzer to the zero frequency span mode and measure the APD of disturbance during the measurement time that is specified by the product committee. The measurement time shall be longer than the period of the disturbance.

In case of fluctuating disturbance frequencies, the product committee shall specify the frequency range XX (in MHz) in which the APDs of the disturbance shall be measured. APDs within the range XX MHz shall be measured with a 1 MHz frequency step size. However, for frequency ranges with APD measurement values that are greater than -6 dB from the APD limit, additional measurements may be needed with a smaller frequency step size (e.g. 0,5 MHz). The product committee shall define the smaller frequency step size.

- 7) Change the centre frequency of spectrum analyzer to the next frequency determined in step 2), then repeat the procedures of steps 4) to 6) until the APD measurements for all frequencies are carried out.
- 8) Read the disturbance level E_{meas} in dB($\mu\text{V}/\text{m}$) related to the specified probability p_{limit} from the results of step 6).
- 9) Compare E_{meas} dB($\mu\text{V}/\text{m}$) against the limit E_{limit} dB($\mu\text{V}/\text{m}$). The EUT complies if E_{meas} is less than or equal to E_{limit} at all frequencies.

7.6.6.3.3 Method 2 – Measurement of the probability of time

The measurement shall be performed using the following procedure:

Steps 1), 2), 3), 4), 5) and 7) of Method 2 are the same as the corresponding steps of Method 1 (7.6.6.3.2).

For Method 2, modify step 6), step 8), and step 9) of Method 1 as follows:

- 6) Set the spectrum analyzer to the zero frequency span mode and measure the APD (or measure the probability p_{meas} related to the specified levels directly) of the disturbance during the measurement time that is to be specified by the product committee.
- 8) Read the probabilities p_{meas} during which the disturbance envelope exceeds a specified level E_{limit} in dB($\mu\text{V}/\text{m}$) from the results of step 6).
- 9) Compare p_{meas} against the limits p_{limit} . The EUT complies if p_{meas} is less than or equal to p_{limit} at all frequencies.

7.6.7 Measurement uncertainty for FAR

General and basic considerations about uncertainties of emission measurements are given in CISPR 16-4-1.

7.7 *In situ* measurements (9 kHz to 18 GHz)

7.7.1 Applicability of and preparation for *in situ* measurements

In situ measurements may be necessary for the investigation of an interference problem at a particular location, i.e. where electrical equipment is suspected of causing interference to radio reception in its vicinity. Where allowed by the relevant product standard, *in situ* measurements may be made for the evaluation of compliance, if it is not possible for technical reasons to make radiated emission measurements on a standard test site. Technical reasons for *in situ* measurements are excessive size and/or weight of the EUT or situations where the interconnection to the infrastructure for the EUT is too expensive for the measurement on standard test sites. *In situ* measurement results of an EUT type will normally deviate from site-to-site or from results obtained on a standard test site and can therefore not be used for type testing.

NOTE 1 In general, however, due to imperfections such as mutual coupling between the conductive structures present in the *in situ* environment, which may also be more or less corrupted by ambient electromagnetic fields, and the measuring antenna/equipment under test, *in situ* measurements cannot fully replace measurements on a suitable test site [open-area test site or alternative test site, for example (semi-) anechoic chamber] as specified in CISPR 16-1-4.

The EUT usually consists of one or more devices and/or systems, is part of an installation, or is interconnected with an installation. A perimeter connecting the outer parts of the EUT is usually taken as the reference point to determine the measurement distance. In some product standards, the exterior walls or boundaries of business parks or industrial areas are taken as the reference points.

Preliminary measurements shall be made to identify the frequency and amplitude of the disturbance field strengths amongst the ambient signals taking into account the potential sources of interference (for example, oscillators) in the EUT. For these measurements the use of a spectrum analyser is recommended in place of a receiver because a large frequency spectrum can be analysed. For the identification of the frequency and amplitude of the disturbance signals the use of a current probe on the connected cables, or near-field probes or the measurement antennas placed closer to the EUT, is recommended.

Measurements shall also be made on selected frequencies to determine, where possible, the modes of operation in which the EUT generates the highest disturbance field strengths. The subsequent measurements shall be made with the EUT in these modes of operation.

NOTE 2 Where the EUT is a piece of equipment for which the operating mode cannot be switched independently of the operation of other equipment, the selection of conditions producing the highest disturbances may be infeasible. For some equipment and operating modes, these conditions may be dependent on time, particularly if operations are cyclic. In such cases, the period of observation should be chosen to approach the conditions producing the highest disturbances.

Measurements shall be made around the EUT at approximately the same measurement distance on each of the selected frequencies to determine the direction of the highest disturbance field strength. The EUT should be tested in at least three different directions. The final disturbance field-strength measurements on each frequency shall be made in the directions of the highest disturbance field strengths, which may vary from frequency to frequency, taking into account the local (ambient) conditions. The highest disturbance field strengths shall be measured with the antenna in vertical and horizontal polarization. If the ratio of the measured disturbance field strength to any ambient emission is lower than 6 dB, the measurement methods described in Annex A can be used.

7.7.2 Field-strength measurements *in situ* in the frequency range 9 kHz to 30 MHz

7.7.2.1 Measurement method

The magnetic disturbance field strength shall be measured in the direction of maximum radiation with the EUT in the mode of operation generating the highest disturbance field strength.

The horizontally-polarized disturbance field strength shall be measured at the standard measurement distance d_{limit} using a loop antenna as described in 4.3.2 of CISPR 16-1-4 at a height of 1 m (between the ground and lowest part of the antenna). The maximum disturbance field strength shall be determined by rotating the antenna.

NOTE For the measurement of the maximum disturbance field strength along radial lines arranged in any direction, the antenna should be oriented in three orthogonal directions, and the measured field strength is calculated by

$$E_{\text{sum}} = \sqrt{E_x^2 + E_y^2 + E_z^2}$$

In cases where limits are given for the E -field equivalent but the measured field strengths are the magnetic components, the H field strength can be converted to the corresponding E field strength using the free space impedance of 377Ω by multiplying the H field reading by 377. The H field in this case is given by

$$H_{\text{sum}} = \sqrt{H_x^2 + H_y^2 + H_z^2}$$

This H field value can be used directly in cases where limits are directly given for the magnetic field strength.

If the antenna cannot be oriented in three orthogonal directions, it can be turned by hand in the direction of maximum reading for the measurement of the maximum disturbance field strength.

7.7.2.2 Measurement distances other than the standard distance

If it is not possible to adhere to the standard distance d_{limit} , as specified in the product or generic standard, the measurements should be made at distances either less or greater than the standard measuring distance in the direction of the maximum radiation. At least three measurements at different measuring distances less or greater than the standard measuring distance shall be used, if it is not possible to use the standard distance.

The measurement results (in decibels) shall be plotted as a function of the measurement distance on a logarithmic scale. One line shall be drawn to join up the measurement results. This line represents the decrease in the field strength and can be used to determine the disturbance field strength at distances other than the measurement distance, for example, at the standard distance.

7.7.3 Field-strength measurements *in situ* in the frequency range above 30 MHz

7.7.3.1 Measurement method

The disturbance electric field strength shall be measured in the direction of maximum radiation at the standard distance with the EUT in the mode of operation generating the highest disturbance field strength. The maximum horizontally and vertically-polarized disturbance field strengths shall be measured using broadband antennas with, as far as practicable, a variable height of 1 m to 4 m. The highest value shall be taken as the measured value.

It is recommended that biconical antennas be used for measurements in the frequency range up to 200 MHz, and log-periodic antennas for measurements in the frequency range above 200 MHz. The distance between the measuring antenna and any nearby metallic elements (including cables) should be greater than 2 m.

7.7.3.2 Measurement distances other than the standard distance

The standard measurement distance d_{std} is specified in the product or generic standard. If it is not possible to adhere to the standard measurement distance, the disturbance field strength shall be measured in different measuring distances as described in 7.7.2.2. A height scan of the antenna shall be used for each measurement. The disturbance field strength at the standard distance d_{std} shall be determined according to 7.7.2.2 by plotting the measured field strength as a function of the measurement distance on a logarithmic scale.

If it is not possible to measure at varying distances, and the measurement distance refers to the outer wall of a building or the border of the premises, the measurement results shall be converted to the standard distance using Equation (10).

$$E_{\text{std}} = E_{\text{meas}} + 20 n \log \frac{d_{\text{meas}}}{d_{\text{std}}} \quad (10)$$

where

E_{std} is the field strength at the standard distance in dB(μ V/m) for comparison with

the emission limit;
 E_{meas} is the field strength at the measurement distance in dB($\mu\text{V}/\text{m}$);
 d_{meas} is the measurement distance in metres;
 d_{std} is the standard distance in metres.

The factor n depends on the distance d_{meas} as follows:

if $30 \text{ m} \leq d_{\text{meas}}$, $n = 1$;
 if $10 \text{ m} \leq d_{\text{meas}} < 30 \text{ m}$, $n = 0,8$;
 if $3 \text{ m} \leq d_{\text{meas}} < 10 \text{ m}$, $n = 0,6$.

NOTE $n < 1$ accommodates the difference between the measuring distance and the distance to the EUT.

Measurement distances closer than 3 m shall not be used.

If it is not possible to measure at varying distances, and Equation (10) is not used because the measurement distance does not refer to the outer wall of a building or boundary of premises, the field strength should be determined by measurement of the radiated disturbance power (see 7.7.4).

7.7.4 *In situ* measurement of the disturbance effective radiated power using the substitution method

7.7.4.1 General measurement condition

The substitution method can be used without additional conditions if, and only if, the EUT can be switched off and if the EUT can be removed for the substitution.

If the EUT cannot be removed, and if its front face is a large plane surface, the effect of this face on the substitution shall be accounted for [see Equation (12)]. If the front surface of the EUT does not fit into a two-dimensional plane in the measurement direction, the additional measurement uncertainty is not considered.

If the EUT cannot be switched off, it is still possible to use the substitution method to measure the radiated power of a disturbance from the EUT at a particular frequency, by using a nearby frequency at which the field strength of the disturbance from the EUT is at least 20 dB below that at the frequency of interest ("nearby" means within one or two receiver IF-bandwidths). The frequency selected should, where possible, be chosen with regard to possible interference to radio services.

7.7.4.2 Frequency range of 30 MHz to 1 000 MHz

7.7.4.2.1 Measurement distance

The measurement distance chosen shall be such that the measurement is made in the far field. This requirement is generally met, if:

- d is greater than $\lambda/(2\pi)$ and
- $d \geq 2D^2/\lambda$ (11)

where

d is the measurement distance in m;
 D is the maximum dimension of the EUT with cabling in m;
 λ is the wavelength in m;

or if measurement distance d is equal to or greater than 30 m. In the far field, the exponent n in Equation (10) may be assumed to be one (1). If a shorter measurement distance is chosen, this assumption can be validated by using the procedure of 7.7.3.2 to verify that the field strength falls off inversely with distance. If the local conditions require that a shorter measurement distance be chosen, this shall be indicated.

7.7.4.2.2 Measurement method

The effective radiated disturbance power shall be measured in the direction of maximum radiation with the EUT in the mode of operation generating the highest disturbance field strength. The measurement distance shall be chosen according to 7.7.4.2.1 and the highest disturbance field strength on the selected frequency determined by varying the antenna height at least in the range of 1 m to 4 m as far as practicable.

For measurement of the effective radiated disturbance power, the following steps a) to g) shall be used.

- The EUT shall be disconnected and removed. A half-wave dipole or antenna with similar radiation characteristics and known gain G , relative to a half-wave dipole is substituted in its place. If it is impractical to remove the EUT, a half-wave or broadband dipole (in the frequency range lower than about 150 MHz to minimize mutual coupling to the EUT) is positioned in the vicinity of the EUT. The vicinity is a range up to 3 m.
- The half-wave (or broadband) dipole shall then be fed by a signal generator operating on the same frequency.
- The position and polarization of the half-wave dipole (or broadband antenna) shall be such that the measuring receiver receives the highest field strength. If the EUT is not removed, then, if possible, it shall be switched off and the dipole is moved in a range up to 3 m around the EUT.
- The power of the signal generated shall be varied until the measuring receiver shows the same reading as when the highest disturbance field strength from the EUT was measured.
- If the EUT constitutes the front of a large plane surface (e.g. a building with a cable-TV network), the substitution antenna (half-wave dipole) is positioned about 1 m in front of the large plane surface (e.g. the front wall of a building). The location of the substitution measurement shall be selected such that an imaginary line between the substitution antenna and the measuring antenna is perpendicular to the direction of the face of the building.
- The height, polarization and distance between the half-wave dipole (or broadband antenna) and the plane surface shall be varied such that the receiver displays the highest field strength reading.
- The power of the signal generator shall be varied as in d).

For removed EUTs, and EUTs that cannot be removed [see steps a) and c), respectively], the power at the signal generator, P_g , plus the gain of the transmit antenna relative to a half-wave dipole, G , yields the effective radiated disturbance power, P_r , to be measured:

$$P_r = P_g + G \quad (12)$$

For EUTs having a large plane surface (e.g. buildings with telecommunication networks), the increase in gain of the dipole positioned in front of this surface is given by:

$$P_r = P_g + G + 4 \text{ dB} \quad (13)$$

where

- P_r is in dB(pW);
 P_g is in dB(pW); and

G is in dB.

The effective radiated disturbance power can be used to calculate the disturbance field strength at the standard measurement distance d_{std} . The free-space field strength E_{free} shall be calculated using the following equation:

$$E_{\text{free}} = \frac{7\sqrt{P_r}}{d_{\text{std}}} \quad (14)$$

where

E_{free} is in $\mu\text{V/m}$;
 P_r is in pW and
 d_{std} is in m.

If the calculated free-space field strength of Equation (14) is compared with limits of disturbance field strength measured at a standard test site, it must be considered that the amplitude field strength measured at a standard test site is approximately 6 dB higher than the free-space field strength of Equation (14), due to the reflections from the ground plane. Equation (14) can be modified to take into account this difference. The disturbance field strength at the standard distance E_{std} can therefore be calculated, for the vertical polarization case, using the following equation:

$$E_{\text{std}} = P_r - 20 \log d_{\text{std}} + 22,9 \quad (15)$$

For horizontal polarization below 160 MHz the maximum field strength is not measured at standard test sites. Therefore the 6 dB factor must be corrected using the following equation, for that Table 5 shows several calculated values:

$$E_{\text{std}} = P_r - 20 \log d_{\text{std}} + 16,9 + (6 - c_c) \quad (16)$$

where

E_{std} is in $\text{dB}(\mu\text{V/m})$;
 f is the measuring frequency;
 d_{std} is in m; and
 c_c is the correction factor for horizontal polarization. This was determined assuming a radiation source at 1 m in height.

This method for determining the disturbance field strength can be used mainly when there are obstacles between the measuring antenna and the EUT.

Table 5 – Horizontal polarization correction factors as a function of frequency

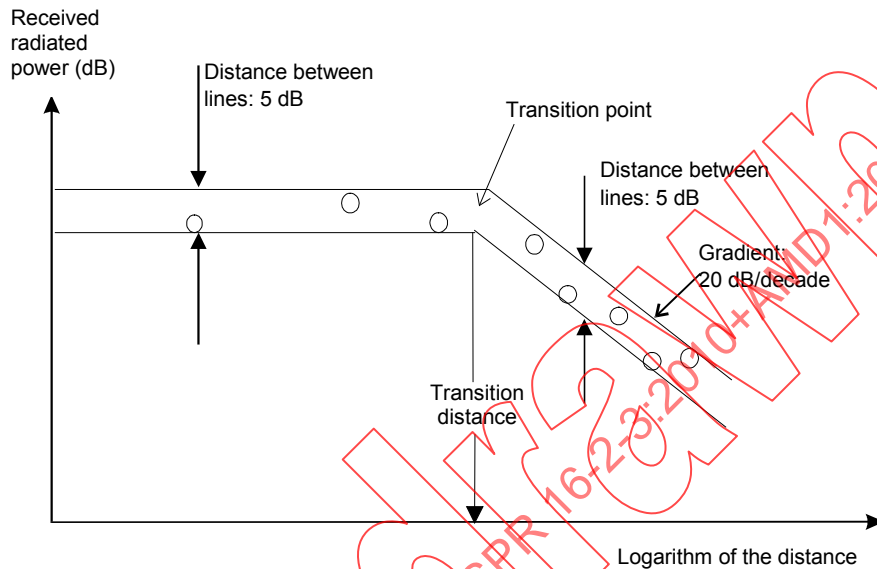
f MHz	30	40	50	60	70	90	100	120	140	160	180	200	750	1 000
c_c dB	11	10,2	9,3	8,5	7,6	5,9	5,1	3,4	1,7	0	0	0	0	0

7.7.4.3 Frequency range of 1 GHz to 18 GHz

7.7.4.3.1 Measurement distance

The measurement distance chosen shall be such that the measurement is made in the far field. The far-field condition shall be verified by measuring the radiated disturbance power

with a double-ridged waveguide horn or log-periodic antenna as a function of distance. The requirement is met if the measurement distance is equal to, or greater than, the transition distance. The transition distance is marked by the transition point that shall be determined as shown in Figure 17. The measurement results shall be plotted and two parallel lines separated by 5 dB drawn to enclose as many of the measurement results; the transition point is the point where the lines intersect and after which the radiated power decreases by 20 dB/decade.



IEC 769/10

Figure 17 – Determination of the transition distance

7.7.4.3.2 Measurement method

The radiated disturbance power shall be measured in the direction of maximum radiation with the EUT in the mode of operation generating the highest disturbance field strength. A double-ridged waveguide horn or log-periodic antenna shall be used to determine the direction of maximum radiation. The measurement distance shall then be chosen according to 7.7.4.2.1 and the disturbance field strength on the selected frequency is measured. The antenna position shall be varied slightly to ensure that the measured field strength is not at a local minimum (for example, due to reflections).

For measurement of the radiated disturbance power, the EUT shall be disconnected and a double-ridged horn or log-periodic antenna positioned either in the immediate vicinity of the EUT or in its place. The antenna shall then be fed by a signal generator operating at the same frequency. The orientation of the antenna shall be such that the test receiver receives the highest field strength. This antenna position shall be fixed. The power of the signal generated shall be varied until the test receiver receives the same power as that generated by the EUT. The power at the signal generator P_g plus the gain G of the transmitting antenna relative to a half-wave dipole yields the required radiated disturbance power P_r :

$$P_r = P_g + G \quad (17)$$

where

- P_r is in dB(pW);
- P_g is in dB(pW) and
- G is in dB.

7.7.5 Documentation of the measurement results

The particular circumstances and conditions of the *in situ* measurements should be documented to enable the operational conditions to be reproduced if the measurements are repeated. The documentation should include

- reasons for the *in situ* measurement instead of using a standard test site;
 - description of the EUT;
 - technical documentation;
 - scale drawings of the measurement site, showing the points at which measurements were made;
 - description of the measured installation;
 - details of all connections between the measured installation and the EUT: technical data and details of their location/configuration;
 - description of the operating conditions;
 - details of the measuring equipment
 - measurement results:
 - antenna polarization;
 - measured values: frequency, measured level and disturbance level;
- NOTE The disturbance level is the level referred to the standard measuring distance.
- assessment of the degree of interference (if applicable).

7.7.6 Measurement uncertainty for *in situ* method

General and basic considerations about uncertainties of emission measurements are given in CISPR 16-4-1.

7.8 Substitution measurements (30 MHz to 18 GHz)

7.8.1 General

The substitution method is intended for measuring radio disturbance radiated from the cabinet, including wiring and circuitry inside the cabinet, of an equipment under test. The EUT may be either a self-contained unit with no port for any connection or have one or several ports for power and other external connections. For future product standards, product committees are invited to use the field-strength measurement method described in 7.6 for 1 GHz to 18 GHz.

7.8.2 Test site

The test site shall be a level area. Indoor sites may be used, but may need special arrangements, especially in the upper part of the frequency range, in order to meet the requirements of stable and non-critical reflections from the surroundings – for example, a corner reflector added to the measuring antenna and an absorbing wall behind the EUT. The suitability of the site shall be determined as follows.

Two horizontal half-wavelength dipoles, designated A and B (see also 7.8.3), shall be placed parallel to each other, at the same height h , with height not less than 1 m above the floor and spaced at the measurement distance d . Dipole B shall be connected to a signal generator and dipole A connected to the input of the measuring receiver. The signal generator shall be tuned to give maximum indication on the measuring receiver and its output adjusted to a convenient level. The site shall be considered suitable for the purpose of measurement at the test frequency if the indication on the measuring receiver does not vary more than $\pm 1,5$ dB when dipole B is moved 100 mm in any direction. The test shall be repeated throughout the frequency range at frequency intervals small enough to ensure that the site is satisfactory for all measurements

intended. If an EUT requires that measurements also be made with vertical polarization (see 7.8.4), the suitability test of the site shall be repeated with the two dipoles positioned for vertical polarization.

7.8.3 Test antennas

The test antennas A and B of Figure 18 have been described above as half-wave dipoles. For the frequency range below 1 GHz, this requirement applies primarily to the transmitting antenna B for which the radiated power in the direction of maximum radiation must be relatable to the power at the terminals of antenna B. The measuring antenna A should also be a half-wave dipole. Its actual sensitivity will be included in the substitution calibration of the test configuration. In the frequency range of 1 GHz to 18 GHz linearly-polarized horn antennas are recommended.

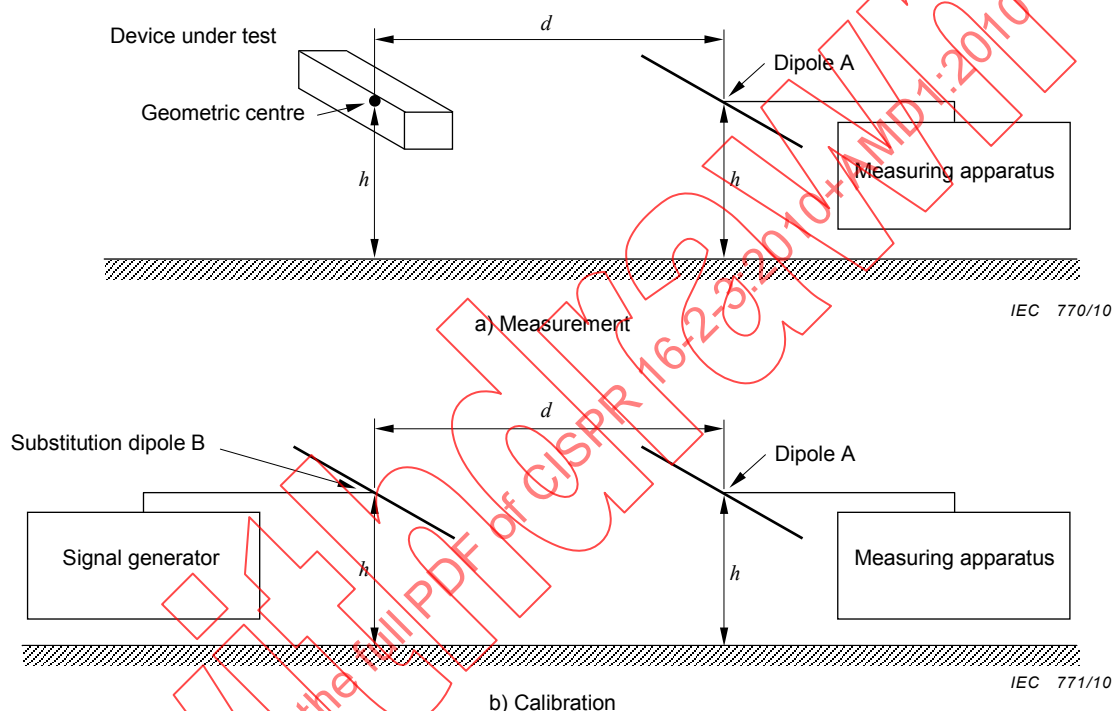


Figure 18 – Substitution method set-up geometries for: a) measurement, b) calibration

7.8.4 EUT configuration

The EUT shall be placed on a non-conducting table with provision to rotate in the horizontal plane (azimuth). The EUT shall be configured so that the geometric centre of the EUT coincides with the point earlier used as the centre point for dipole B (see Figure 18). If the EUT consists of more than one unit, each unit shall be measured separately. Detachable leads to the EUT should be removed if operation is not affected adversely. Required leads shall be provided with absorbing ferrite rings and be so positioned that they will not influence the measurements. For shielded EUTs, all connectors not used shall be terminated by shielded terminations.

7.8.5 Test procedure

With the EUT arranged as described in 7.8.4, the horizontally polarized measuring dipole A shall be placed in the same position as when checking the test site. The dipole shall be normal to a vertical plane through its centre and that of the EUT. The EUT is first measured in its normal table-standing position and secondly when tilted 90° to stand on a normally vertical

side. In each position it shall be rotated 360° in the horizontal plane. The highest reading shall be the characteristic value for the EUT.

The measuring system is calibrated by replacing the EUT with a half-wave dipole B. The centre of this calibrating dipole B shall be placed in the same spot as the geometric centre of the previously measured EUT and parallel with the measurement antenna A, and be connected to a signal generator. The radiated power from the cabinet of the EUT is defined as the power at the terminals of the half-wave dipole B when the signal generator is adjusted to give the same reading on the measuring receiver as the maximum reading recorded earlier (*Y*), at each frequency of measurement.

When measurements are made with both horizontally and vertically polarized measuring dipoles, separate calibrations must be made for the two modes.

7.8.6 Measurement uncertainty for substitution method

General and basic considerations about uncertainties of emission measurements are given in CISPR 16-4-1.

7.9 Reverberation chamber measurements (80 MHz to 18 GHz)

Radiated emission measurements may be performed in reverberation chambers using the methods specified in IEC 61000-4-21. Conditions for the use of alternative test methods are given in CISPR 16-4-5. General and basic considerations about uncertainties of emission measurements are given in CISPR 16-4-1.

7.10 TEM waveguide measurements (30 MHz to 18 GHz)

Radiated emission measurements may be performed in TEM waveguides using the methods specified in IEC 61000-4-20. Conditions for the use of alternative test methods are given in CISPR 16-4-5. General and basic considerations about uncertainties of emission measurements are given in CISPR 16-4-1.

8 Automated measurement of emissions

8.1 Introduction – precautions for automated measurements

Much of the tedium of making repeated EMI measurements can be removed by automation. Operator errors in reading and recording measurement values are minimized. By using a computer to collect data, however, new forms of error can be introduced that may have been detected by an operator. Automated testing can lead, in some situations, to greater measurement uncertainty in the collected data than manual measurements performed by a skilled operator. Fundamentally, there is no difference in the accuracy with which an emission value is measured whether manually or under software control. In both cases, the measurement uncertainty is based on the accuracy specifications of the equipment used in the test set-up. Difficulties may arise, however, when the present measurement situation is different from the scenarios the software was configured for.

For example, an EUT emission adjacent in frequency to a high level ambient signal may not be measured accurately, if the ambient signal is present during the time of the automated test. A knowledgeable tester, however, is more likely to distinguish between the actual interference and the ambient signal; therefore the method for measuring the EUT emission can be adapted as required. However, valuable test time can be saved by performing ambient scans prior to the actual emission measurement with the EUT turned off to record ambient signals present on the OATS. In this case the software may be able to warn the operator of the potential presence of ambient signals at certain frequencies by applying appropriate signal identification algorithms. Operator interaction is recommended if the EUT emission is slowly varying, if the EUT emission has a low on-off cycle or when transient ambient signals (e.g. arc welding transients) may occur.

8.2 Generic measurement procedure

Signals need to be intercepted by the EMI receiver before they can be maximized and measured. The use of the quasi-peak detector during the emission maximization process for all frequencies in the spectrum of interest leads to excessive test times (see 6.6.2). Time-consuming processes like antenna height scans are not required for each emission frequency. These should be limited to frequencies at which the measured peak amplitude of the emission is above or near the emission limit. Therefore, only the emissions at critical frequencies whose amplitudes are close to or exceed the limit will be maximized and measured. The generic process depicted in Figure 19 will yield a reduction in measurement time.

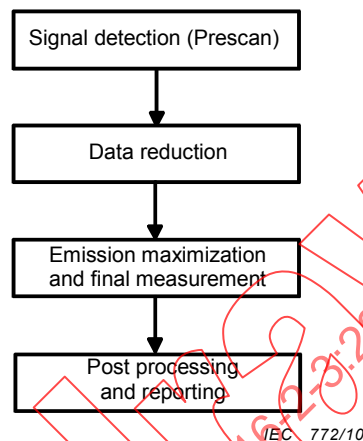


Figure 19 – Process to give reduction of measurement time

8.3 Pre-scan measurements

8.3.1 General

This initial step in the overall measurement procedure serves multiple purposes. Pre-scan places the least number of restrictions and requirements upon the test system since its main purpose is to gather a minimal amount of information upon which the parameters of additional testing or scanning will be based. This measurement mode can be used to test a new product, where the familiarity with its emission spectrum is very low. In general, pre-scan is a data acquisition procedure used to determine where in the frequency range of interest, significant signals are located. Depending on the goal of this measurement, antenna tower and turntable movement may be necessary (for the radiated emission test) as well as improved frequency accuracy (e.g. for further processing on an OATS) and data reduction through amplitude comparison. These factors define the measurement sequence during the execution of pre-scan. In any case, the results will be stored in a signal list for further processing. When a pre-scan measurement is made to quickly obtain information on the unknown emission spectrum of an EUT, frequency scanning can be performed by applying the considerations of 6.6.

8.3.2 Determination of the required measurement time

If the emission spectrum and especially the maximum pulse repetition interval T_p of the EUT are not known, they shall be investigated to assure the measurement time T_m is not shorter than T_p . The intermittent character of the emission of an EUT is especially relevant for critical peaks of the emission spectrum. First it should be determined at which frequencies the amplitude of the emission is not steady. This can be done by comparing the max-hold with a min-hold or clear/write function of the measuring equipment or software, and observing the emission for a period of 15 s. During this period no change in the set-up should be made (no change of lead in case of conducted emission, no movement of absorbing clamp, no movement of turntable or antenna in case of radiated emission). Signals with e.g. more than

2 dB difference between the max-hold result and min-hold result are marked as intermittent signals. (Care should be taken not to mark noise as intermittent signals.)

In case of radiated emission, the polarization of the antenna is changed and the measurement is repeated, to reduce the risk that certain intermittent peaks are not found because they remain below noise level. From each intermittent signal the pulse repetition period T_p can be measured, by applying zero-span or using an oscilloscope connected to the IF-output of the measurement receiver. The correct measurement time can also be determined by increasing it until the difference between max-hold and clear/write displays is below e.g. 2 dB. During further measurements (maximization and final measurement), it shall be assured for each part of the frequency range that the measuring time T_m is not smaller than the applicable pulse repetition period T_p .

8.3.3 Pre-scan requirements for different types of measurements

The type of measurement determines the definition of a pre-scan measurement in the following way:

- For radiated emissions in the frequency range from 9 kHz to 30 MHz, e.g. per CISPR 11, both the loop antenna and the EUT need to be rotated to find the maximum field strength while the receiver is scanning the emission spectrum.
- In the frequency range from 30 MHz to 1 000 MHz, the antenna height may be preset to fixed heights given in Table 6, based on measurement distance, frequency range and polarization. The necessary pre-scan measurements must be made for a sufficient number of EUT azimuths. For quick overview measurements this will yield an indication of the radiated emission amplitudes as a starting point for final maximization. If a more detailed determination of the worst-case antenna height, polarization and EUT azimuth is desired, the applicable standard should be used to determine the appropriate maximization procedure.
- In the frequency range above 1 GHz, the antenna needs to be positioned in horizontal and vertical polarization and the EUT rotated to find the maximum field strength while the emission spectrum is scanned. For details of the test procedure, see 7.6.6.1.

**Table 6 – Recommended antenna heights to guarantee signal interception
(for pre-scan) in the frequency range 30 MHz to 1 000 MHz**

Measurement distance	Polarization	Frequency range	Recommended antenna heights for each frequency range (minimum / maximum)
m	h - horizontal v - vertical	MHz	m
3	h	30 to 100	2,5
		100 to 250	1 / 2
		250 to 1 000	1 / 1,5
	v	30 to 100	1
10	h	100 to 250	1 / 2
		250 to 1 000	1 / 1,5 / 2
	v	30 to 100	4
		100 to 200	2,5 / 4
		200 to 400	1,5 / 2,5 / 4
		400 to 1 000	1 / 1,5 / 2,5
	v	30 to 200	1
		200 to 300	1 / 3,5
30	h	300 to 600	1 / 2 / 3,5
		600 to 1 000	1 / 1,5 / 2 / 3,5
	v	30 to 300	4
		300 to 500	2,5 / 4
		500 to 1 000	1,5 / 2,5 / 4
	v	30 to 500	1
		500 to 800	1 / 3,5
		800 to 1 000	1 / 2,5 / 3,5

NOTE 1 The recommended antenna heights were derived for source phase-centre heights of between 0,8 m and 2,0 m for maximum errors of 3 dB (which is good for a pre-scan only). If the range of phase centre heights is reduced, the number of receive antenna heights may be reduced. If radiation pattern lobes exist (distinct peaks and nulls), e.g. in the upper frequency ranges, more antenna heights may be needed.

NOTE 2 For very large EUTs, e.g. telecom systems, the receiving antenna may need to be positioned in several vertical and horizontal positions, depending on the antenna beam width.

8.4 Data reduction

The second step in the overall measurement procedure is used to reduce the number of signals collected during pre-scan and is thus aimed at further reduction of the overall measurement time. These processes can accomplish various tasks, e.g. determination of significant signals in the spectrum, discrimination between ambient or auxiliary equipment signals and EUT emissions, comparison of signals to limit lines, and data reduction based on user-definable rules. Another example of data-reduction methods involving the sequential use of different detectors and amplitude versus limit comparisons is given by the decision tree in Annex C of CISPR 16-2-1. Data reduction may be performed fully automated or interactively, involving software tools or manual operator interaction. It need not be a separate section of the automated test, i.e. it may be part of a pre-scan.

In certain frequency ranges, especially the FM band, an acoustic ambient discrimination is very effective. This requires signals to be demodulated to be able to listen to their modulation content. If an output list of pre-scan contains a large number of signals and acoustic discrimination is needed, it can be a rather lengthy process. However, if the frequency ranges for tuning and listening can be specified, only signals within these ranges will be

demodulated. The results of the data reduction process are stored in a separate signal list for further processing.

8.5 Emission maximization and final measurement

During the final test the emissions are maximized to determine their highest level. After the maximization of the signals, the emission amplitude is measured using quasi-peak detection and/or average detection, allowing for the appropriate measurement time (at least 15 s if the reading shows fluctuations close to the limit).

The type of the radiated emission measurement defines the maximization process yielding the highest signal amplitudes:

- In the frequency range from 9 kHz to 30 MHz – maximization of the indicated level by variation of the EUT azimuth angle and the azimuth angle of the (vertical) plane of the loop antenna (e.g. tests for CISPR 11);
- In the frequency range from 30 MHz to 1 000 MHz – maximization of the indicated level by variation of height and polarization of the measurement antenna as well as variation of the EUT azimuth;
- In the frequency range above 1 GHz – maximization of the indicated level by variation of the antenna polarization and variation of the EUT azimuth and, if the EUT surface is wider than the antenna beam, by moving the antenna along the EUT surface.

Before the actual maximization sequence can be executed, the worst-case EUT set-up shall be determined to ensure the detection of maximum emission amplitudes. The process of finding the EUT and cable configuration that yields the worst case emissions is primarily a manual operation. This can be done using a scanning receiver with a graphical display of the emission spectrum and signal max hold capability for observing the changes in amplitudes as cable and equipment layouts are manipulated. The automated final measurement of emissions should begin after the worst case EUT operating mode and layout has been configured.

The measurement of a particular radiated emission includes a maximization process involving the rotation of the EUT, scanning the receive antenna over a height range, and changing antenna polarization. This time-consuming search process can be effectively automated, but it must be recognized that a variety of search strategies may be used that can lead to different results. In case of previous knowledge of the radiation characteristics of an EUT, a maximization sequence should be chosen that allows the determination of the worst-case amplitude within the search ranges of the antenna mast and the turntable. For instance, if the EUT emits highly directive signals in the horizontal plane, e.g. due to slots in the case, the turntable should be rotated continuously while taking data with the receiver. A table movement in discrete steps, on the other hand, may not allow the detection of the maximum amplitude or may cause the signal to be missed completely if the chosen angular increments of the positions are too far apart. The scan time of the spectrum analyzer should be less than the time for 15° of rotation of the turntable to produce effective maximization data.

One search strategy might be to rotate the turntable 360° while leaving the antenna at a fixed height to find the angle for maximum emission amplitude. Next, the turntable is rotated back over the full range after the antenna polarization was changed (e.g. from horizontal to vertical). During this process test data is taken continuously with the receiver and at the end of the second table scan the highest amplitudes, based on turntable angle and antenna polarization, are determined. Then, the worst case positions of the antenna and turntable are selected and the antenna is scanned over the required height range to find the position yielding the maximum amplitude. At this point the emission level is either recorded using the receiver's quasi-peak detector after returning to the maximum emission height, or finer search continues with incremental rotation of the turntable and following incremental height search, to find the maximum emission amplitude at the given frequency with greater precision. Again, it is important to have some understanding of the radiation pattern of the EUT in order to configure the software for an optimum search strategy that finds the maximum of the EUT

emission in the shortest time. Variability is introduced into the test result when the final measurement is performed on the slope of the radiation pattern rather than on its peak.

NOTE The final measurement may be performed at several frequencies in parallel using FFT-based measurement instrumentation.

8.6 Post-processing and reporting

The last part of the test procedure addresses documentation requirements. The functionality for defining sorting and comparison routines that then can be automatically or interactively applied to signal lists supports a user in compiling the necessary reports and documentation. The corrected peak, quasi-peak or average signal amplitudes should be available as sorting or selection criteria. The results of these processes are stored in separate output lists or can be combined in a single list and are available for documentation or further processing.

Results shall be available in tabular and graphics format for use in a test report. Furthermore, information about the test system itself, e.g. transducers used, measuring instrumentation, and documentation of the EUT set-up as required by the product standard should also be part of the test report.

8.7 Emission measurement strategies with FFT-based measuring instruments

Depending on the implementation, FFT-based measuring instruments may perform weighted measurements significantly faster than the tunable selective voltmeters. A weighted measurement over the frequency range of interest may then be faster than a measurement consisting of a prescan and final scan performed with a superheterodyne receiver as described in 8.2.

Annex A (informative)

Measurement of disturbances in the presence of ambient emissions

A.1 General

High ambient emissions have to be accounted for during *in situ* tests (conducted and radiated) and type tests on an open-area test site (OATS). It is the purpose of this annex to describe measurement procedures for a number of different situations.

In some circumstances, the procedures will not provide a solution to the problems caused by ambient signals. In particular, the procedures cannot be expected to overcome the problems of 5.2.4 of CISPR 16-1-4. But aside from this caveat, the following procedures can be used.

A.2 Definitions

A.2.1

EUT disturbance

EUT emission spectrum to be measured

A.2.2

ambient emission

emission spectrum superimposed on the EUT disturbance spectrum that influences the accuracy of the EUT disturbance measurement

A.3 Problem description

During *in situ* tests and type tests on an OATS the ambient emissions frequently do not correspond to the ambient radio frequency environment of the test site recommendations of CISPR 16-1-4.

The radio disturbance of the EUT is often located within the frequency bands of ambient emissions and cannot be measured with a radio disturbance measuring receiver as specified in CISPR 16-1-1 due to insufficient frequency spacing between the EUT disturbance and the ambient emission or due to superposition.

The CISPR standard measuring receiver is suitable to provide uniform test results for all types of radio-frequency emissions, where the EUT disturbance alone is to be measured. It is, however, not optimized to discriminate between EUT disturbance and ambient emissions or to measure the EUT disturbance in the aforementioned situation.

Because in actual interference investigation situations there are no alternatives to an *in situ* test, a solution is described below for cases when a differentiation between EUT disturbance and ambient emission is possible.

A.4 Proposed solution

A.4.1 Overview

EUT disturbance emissions and ambient emissions can be categorized as in Table A.1.

Table A.1 – Combinations of EUT disturbance and ambient emissions

EUT disturbance	Ambient emission
Narrowband	Narrowband
	Broadband
Broadband	Narrowband
	Broadband

Narrowband ambient emissions may be, for example, AM- or FM-modulated; broadband ambient emissions may be, for example, TV or digitally-modulated signals. Here the terms “narrowband” and “broadband” are always relative to the bandwidth of the measuring receiver, as specified in CISPR 16-1-1. Narrowband signals are defined as signals that have a bandwidth less than the measuring receiver bandwidth. In this case, all the signal's spectral components are contained in the receiver bandwidth. A CW signal will always be narrowband; a narrow FM signal can be either narrow or broadband, depending on the actual receiver bandwidth. On the contrary, an impulsive signal will usually be broadband because a few of its spectral components will be within and many of its spectral components outside the receiver bandwidth.

The measurement of the EUT disturbance is a manifold problem: first, to identify EUT disturbance and ambient emission and, second, to distinguish between narrowband and broadband emission. Modern measuring receivers and spectrum analysers provide various resolution bandwidths and detector types. These can be used to analyse the combined spectrum, to distinguish between EUT disturbance and ambient emission spectra, to distinguish between narrowband and broadband emissions and to measure (or in difficult situations to estimate) the EUT disturbance.

In case of type testing on an OATS, identification and pre-measurement of the EUT disturbance may also be carried out by pre-testing the EUT in a non-compliant (for example, partially) absorber-lined shielded room, and final testing on an OATS, whereby levels of emissions hidden by ambients may be determined by comparison with emissions in the vicinity.

Superposition of the emissions shall be accounted for when EUT disturbance and ambient emissions cannot be separated. The separation needs a EUT disturbance-and-ambient-emission to ambient-emission ratio of about 20 dB.

In cases where IF-bandwidths and detectors are different from the specified bandwidth and the quasi-peak (QP) detector, the QP value in the specified bandwidth is the reference for the measurement-error determination.

Figure A.1 shows a flow diagram for the selection of bandwidths and detectors and the estimated measurement errors due to that selection.

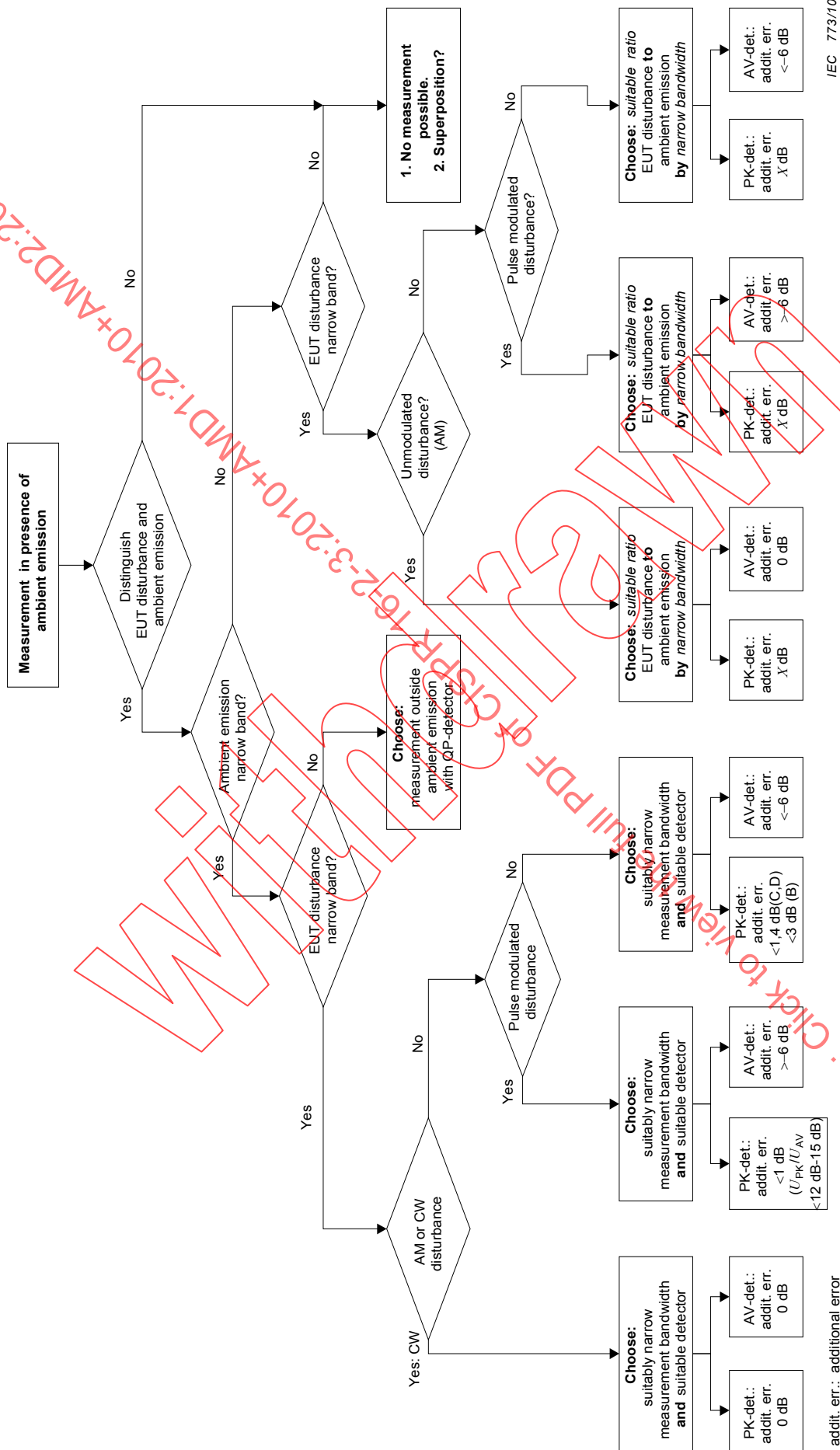


Figure A.1 – Flow diagram for the selection of bandwidths and detectors and the estimated measurement errors due to that selection

A.4.2 Pre-testing the EUT in a shielded room

Emission frequency and amplitude data acquired from preliminary testing in a shielded room may be used under certain restrictive conditions [a simple shielded room is not an absorber-lined shielded room – semi-anechoic or anechoic – and thus does not meet present NSA values in Annex E of CISPR 16-1-4, (Annex A of [3])]. This will give the emission spectrum that has significant amplitudes. In cases of narrowband emission the product emission spectrum contains harmonics and subharmonics of any clock frequency used in the product.

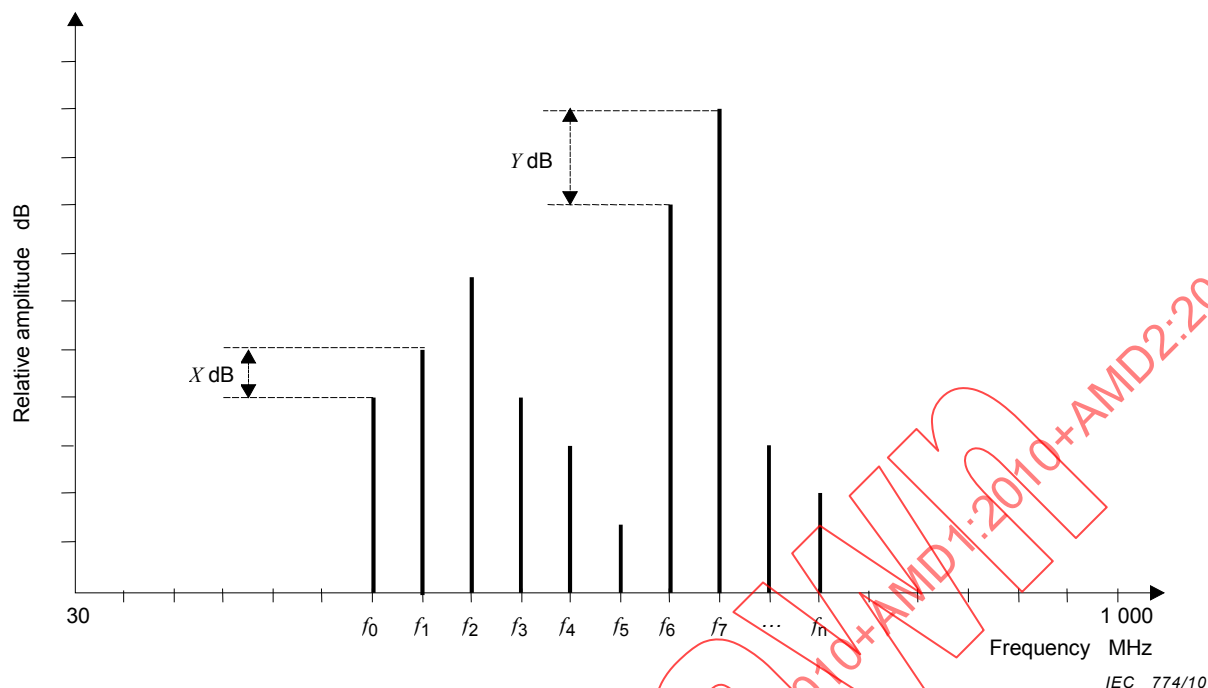
These pre-test results may be used to determine product emission amplitudes in certain restrictive situations. In particular, when the final compliance test is performed at an OATS and one (or more) of the frequencies are masked (hidden) by an RF ambient, chances are that an adjacent frequency to these masked frequencies will not coincide precisely with an RF ambient. Hence, the unmasked emission can be recorded in the usual manner using the required receiver or spectrum analyser bandwidth. Then the amplitude of the EUT emission that is masked by the high RF ambient can be judged using the preliminary quiet-chamber measurements in the following way.

Assume that during the shielded room preliminary measurements that two adjacent frequency emissions are X dB different in amplitude (see Figure A.2). Next one of these frequencies that are not masked by the RF ambient is measured at the OATS. The difference in amplitude (X dB) of the masked frequency from the measurable adjacent frequency can be added to (or subtracted from, depending on the sign of the difference) the amplitude found in the shielded room to determine the amplitude of the adjacent frequencies. This is shown in Figure A.2, where (assuming that the frequency f_1 is the masked frequency and f_0 is not masked), the amplitude for f_1 is shown as X dB greater than the amplitude at f_0 . Then to find the amplitude of f_1 at the OATS, X dB is added to the value of the measurable amplitude of f_0 . Similarly, if the amplitude of f_6 were Y dB less than that for f_7 found during the quiet-chamber testing, the amplitude of f_6 (if masked by an ambient) would be Y dB less than that of f_7 , which is assumed to be measurable at the OATS.

NOTE The above procedure emphasizes what is contained in point d) of 7.3.6.2 (Test environment).

Several precautions should be taken in using this restricted procedure.

- The adjacent frequency found in preliminary testing should not be more than one or two adjacent frequencies away (usually a sub-harmonic or harmonic of the basic clock frequency), so that the effect of the shielded room irregularities will not unnecessarily enhance or depress frequencies adjacent to the frequency to be estimated on the OATS. In this case, the value of X (or Y in Figure A.2) may not be suitable.
- The amplitudes of adjacent frequencies need to be measured very carefully by height scan of the receive antenna in the quiet chamber (as would be the case for the final compliance measurement). If full height scan cannot be made, alternate correlations between the quiet-chamber measurements and the corresponding OATS measurements may have to be made before applying this OATS amplitude estimation technique (for emissions masked by the RF ambient).
- For those quiet chambers that are fully absorber-lined on all six sides of the chamber, alternate height-scan techniques might be available, such as measurements at two or three fixed heights (since the ground plane reflections are suppressed and that contribution to the received signal diminished) and using the maximum of these readings. Such techniques may need the same correlation measurements as stated in item b) above.



NOTE Generally f_n is n times f_0 , the EUT fundamental emission frequency (basic clock frequency).

Figure A.2 – Relative difference in adjacent emission amplitudes during preliminary testing

A.4.3 Method of measurement of EUT disturbances in the presence of narrowband ambient emissions

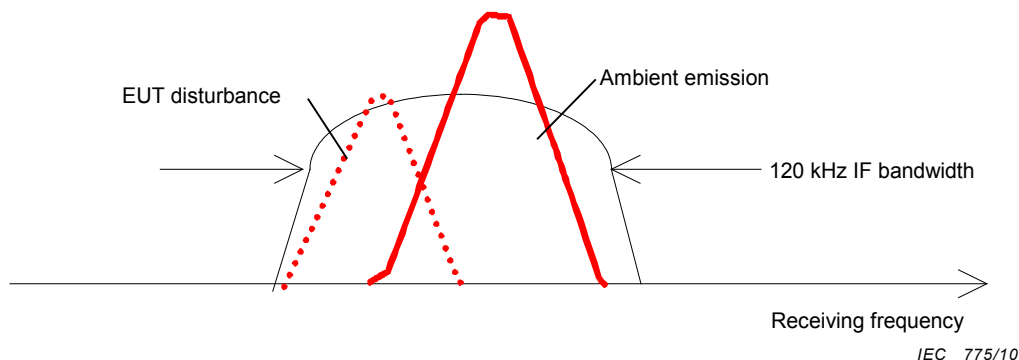
A.4.3.1 General

Depending on the type of EUT disturbance, its measurement is based on:

- the analysis of the combined spectrum with a bandwidth narrower than that of the CISPR measuring receiver;
- the determination of a suitable measurement bandwidth for the selection of narrowband disturbance close to ambient emissions;
- the use of the peak detector (if the disturbance is AM or pulse modulated) or the average detector;
- the increase of the EUT disturbance to ambient emission ratio in case of a narrowband disturbance within a relatively broadband ambient emission when a narrower measurement bandwidth is used; and
- accounting for superposition of EUT disturbance and ambient emission, if separation is not possible.

A.4.3.2 Unmodulated EUT disturbance

The unmodulated EUT disturbance (see Figure A.3) can be separated from the ambient signal carrier by choosing a suitably narrow measurement bandwidth. Either the peak or the average detector may be used. There is no additional measurement error compared with the quasi-peak detector. If the difference in level between peak and average values is very small (for example, lower than 1 dB), the measured average value is equivalent to the quasi-peak value.



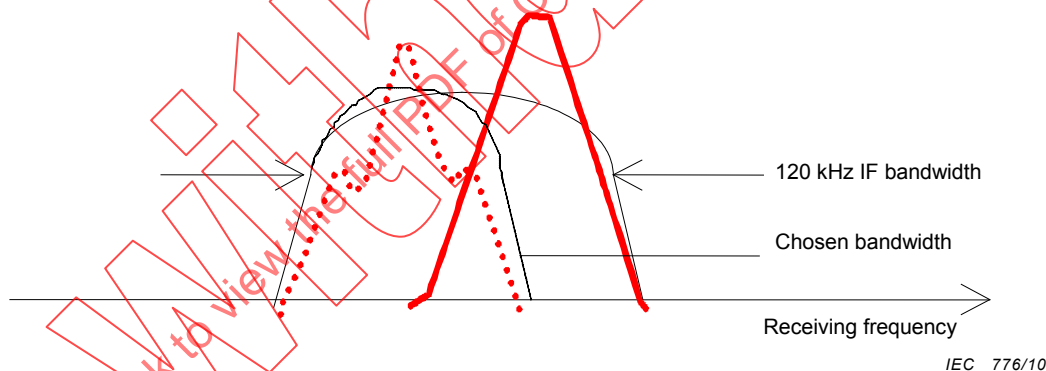
Key

dotted line	EUT disturbance
solid bold line	ambient emission
thin line	120 kHz IF bandwidth

Figure A.3 – Disturbance by an unmodulated signal (dotted line)

A.4.3.3 Amplitude-modulated EUT disturbance

The amplitude-modulated EUT disturbance (see Figure A.4) can be separated from the ambient signal carrier by choosing a suitably narrow measurement bandwidth. Care should be taken to ensure that the narrow measurement bandwidth chosen does not suppress the modulation spectra of the EUT disturbance. Suppression of the modulation spectra is recognised by a decrease in the peak amplitude of the EUT disturbance as a result of the increase of selectivity.



Key

dotted line	EUT disturbance
solid bold line	ambient emission
thin line	120 kHz IF bandwidth

Figure A.4 – Disturbance by an amplitude-modulated signal (dotted line)

Only the peak detector with a measurement time greater than the reciprocal of the modulation frequency can be used. An additional measurement error shall be accounted for at modulation frequencies below 10 Hz (0,4 dB at 10 Hz; 1,4 dB at 2 Hz for bands C and D and 0,9 dB at 10 Hz; 3 dB at 2 Hz for band B), where the peak value is above the quasi-peak value. The QP-value as a function of the modulation frequency is shown in Figure A.5.

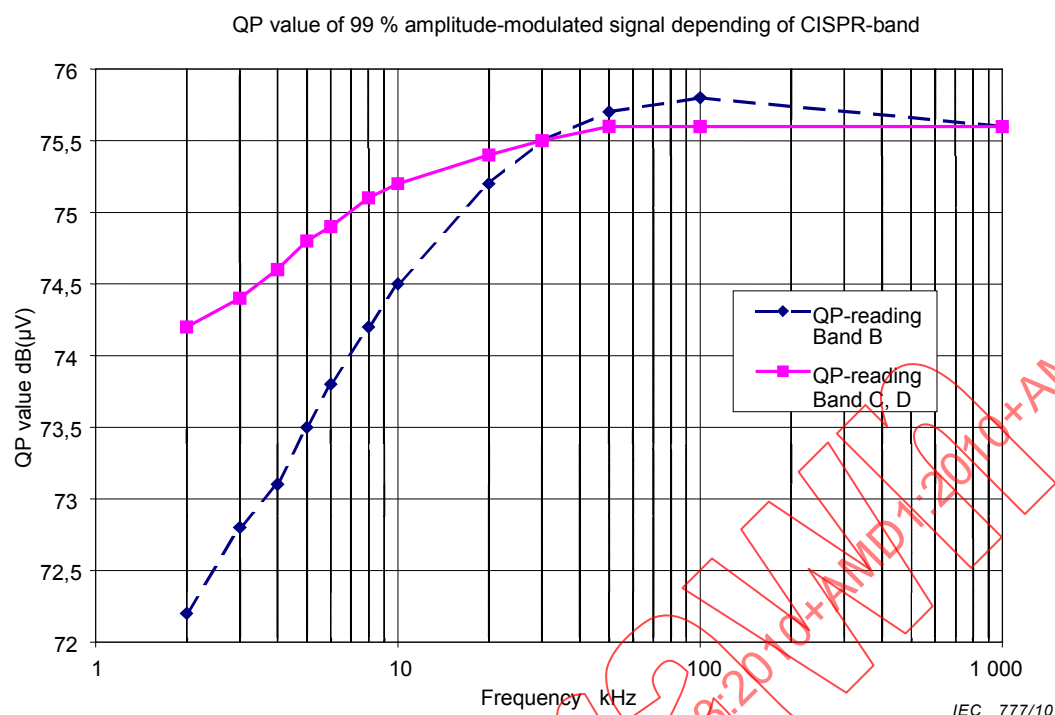


Figure A.5 – Indication of an amplitude-modulated signal as a function of modulation frequency with the QP detector in CISPR bands B, C and D

A.4.3.4 Pulse-modulated EUT disturbance

The narrowband pulse-modulated disturbance from the EUT is classified as a special case of amplitude modulation and can also be separated from the ambient signal carrier by a suitably narrow measurement bandwidth. The selectivity must not lead to a suppression of the modulation spectra. Only the peak detector can be used.

In cases of low repetition frequency, an additional error is possible, but as long as the difference between peak- and average detector reading is in the order of 12 dB to 14 dB, additional measurement errors compared with the quasi-peak value need not be accounted for.

For a pulse width $\tau = 50 \mu\text{s}$, Figure A.6 shows that as long as the difference between peak and average levels is less than or equal to 14 dB, the deviation between peak and QP levels is negligible. So the comparison between peak and average levels may be used to verify the usability of the peak detector.

Comparative measurement: $f = 60 \text{ MHz}$; IF-BW = 120 kHz; $t = 50 \text{ }\mu\text{s}$

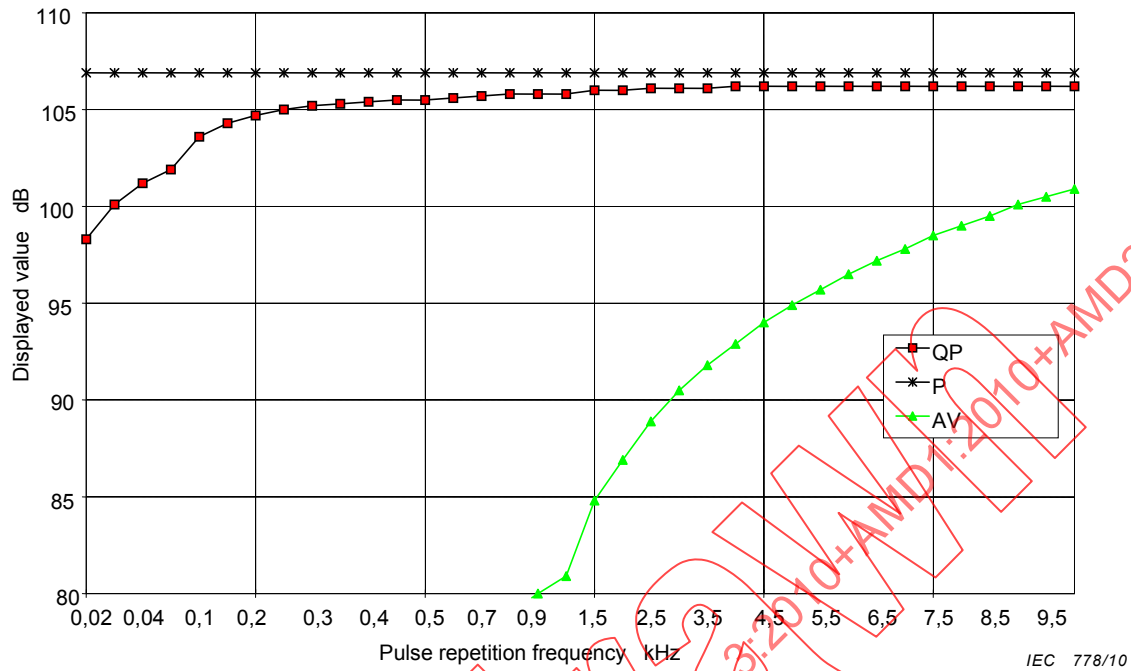
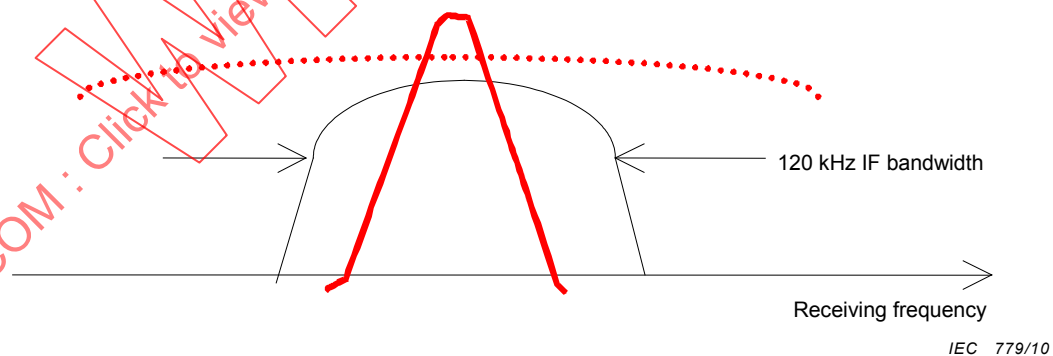


Figure A.6 – Indication of a pulse-modulated signal (pulse width 50 μs) as a function of pulse repetition frequency with peak, QP and average detectors

A.4.3.5 Broadband EUT disturbance

For the measurement of broadband disturbance (see Figure A.7) the quasi-peak detector shall be used. In fact it is not possible to carry out a measurement within the ambient signal bandwidth. Because of the finite bandwidth, the disturbance can generally be measured outside the ambient signal spectrum using the quasi-peak detector.



Key

- dotted line EUT disturbance
- solid bold line ambient emission
- thin line 120 kHz IF bandwidth

Figure A.7 – Disturbance by a broadband signal (dotted line)

A.4.4 Method of measurement of EUT disturbance in the presence of broadband ambient emissions

A.4.4.1 General

For this case the measurement method is based on:

- the analysis of the combined spectrum with a bandwidth equal to the CISPR measuring receiver;
- measurement with a narrow bandwidth (in case of narrowband EUT disturbance; the use of a narrow bandwidth will increase the EUT disturbance to ambient emission ratio);
- the use of the average detector for narrowband EUT disturbance; and
- accounting for superposition of EUT disturbance and ambient emission, if separation is not possible.

A.4.4.2 Unmodulated EUT disturbance

The amplitude of the EUT disturbance (see Figure A.8) should be measured with the average detector (specified in CISPR 16-1-1). The measurement error depends on the average value of the broadband signal spectrum within the selected bandwidth. This measurement error can be minimized by choosing a measurement bandwidth that maximizes the EUT disturbance to ambient emission ratio (selectivity method).

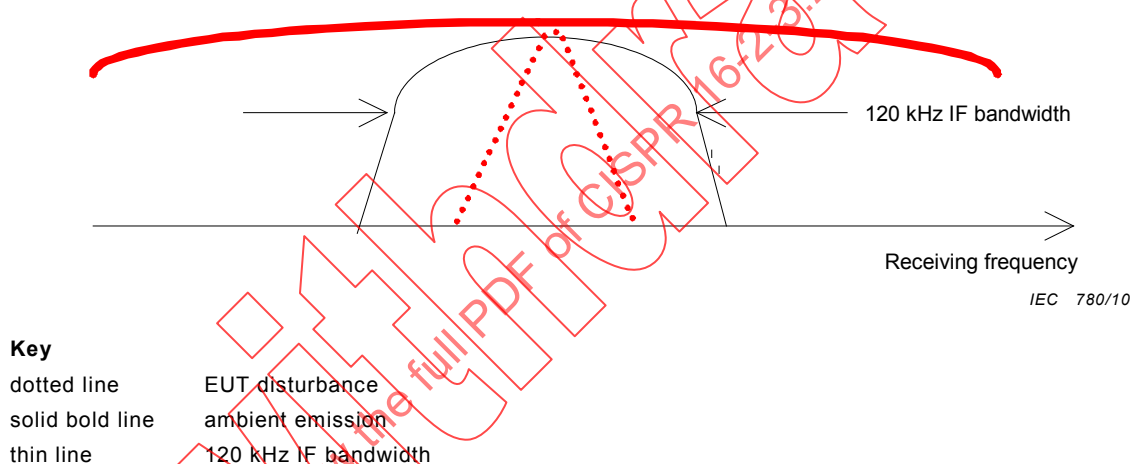


Figure A.8 – Unmodulated EUT disturbance (dotted line)

A.4.4.3 Amplitude-modulated EUT disturbance

The amplitude of the EUT disturbance (see Figure A.9) is measured with the average detector, although an additional measurement error of up to 6 dB (at 100 % modulation) compared with a quasi-peak detector shall be accounted for. The measurement bandwidths chosen should maximize the EUT disturbance to ambient emission ratio (selectivity method).

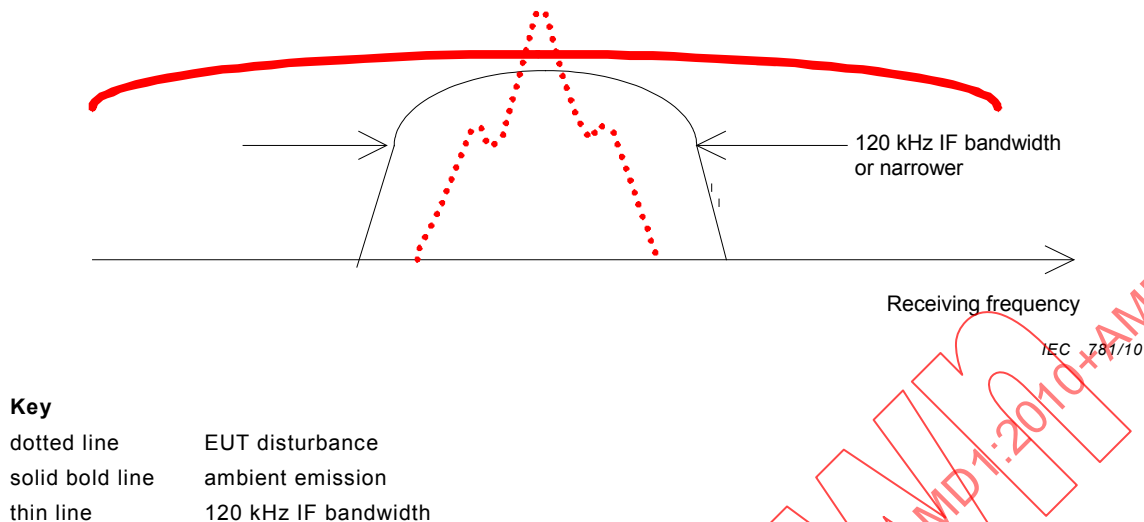


Figure A.9 – Amplitude-modulated EUT disturbance (dotted line)

A.4.4.4 Pulse-modulated EUT disturbance

It is not easy to detect and recognise a pulse-modulated EUT disturbance in a broadband ambient signal spectrum with a high level of reliability, because the 100 % amplitude modulation of the disturbance may mask the EUT disturbance within the spectrum.

The amplitude of the EUT disturbance can be measured with the average detector in case of high duty cycles. Due to the 100 % amplitude modulation depth with smaller duty cycles, the use of the average detector will cause an increasing measurement error compared with the quasi-peak detector. In the case of a duty cycle of 1:1 and use of the linear average detector, the measurement error is 6 dB. The measurement bandwidth should be such that the relationship between the measured average value of the EUT disturbance and the average value of the broadband ambient signal is maximized.

In case of low duty cycles, the average value will substantially deviate from the QP value. In this case the peak detector should be used together with a measurement bandwidth as narrow as possible but still wide enough to capture the complete disturbance bandwidth. Superposition with the ambient emission may have to be accounted for.

A.4.4.5 Broadband EUT disturbance

As a rule, broadband disturbance cannot be detected or measured in a broadband ambient signal spectrum; it may be possible to measure such a disturbance outside the ambient signal spectrum or by accounting for superposition.

The combinations of EUT disturbance with the ambient emission, and the error involved in the measurement, are displayed in Table A.2.

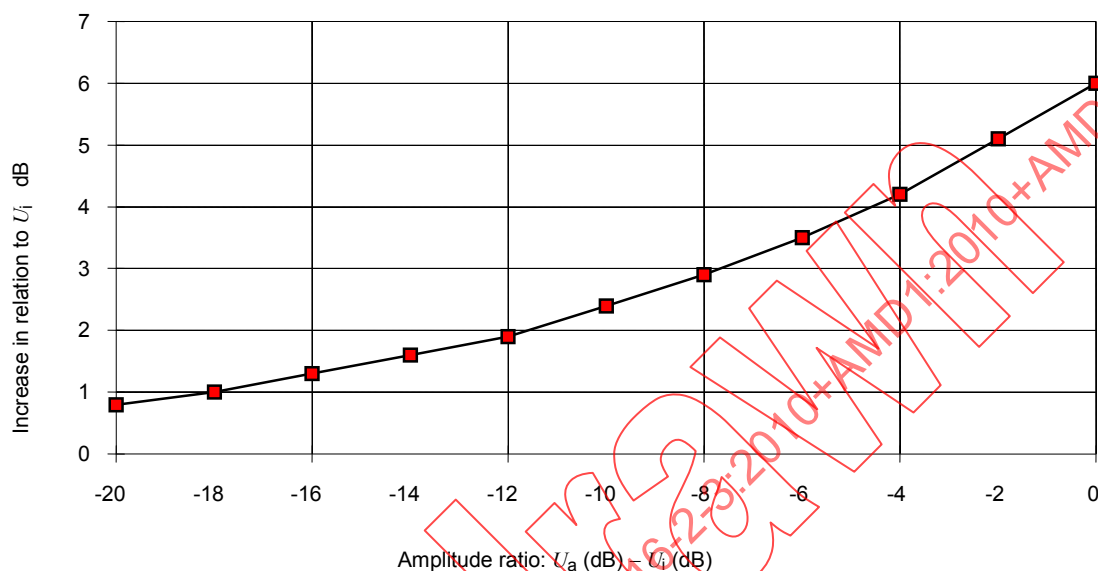
NOTE A scanning receiver or spectrum analyser will show the spectra of two different broadband signals, unless the signal frequencies or pulse rates are harmonically related with each other, or the sweep rate of the measuring instrument is harmonically related with the measured pulse rates.

A.5 Determination of the EUT disturbance in case of superposition

If, as a result of the selection of the EUT disturbance and the ambient emission, the measured level to ambient emission ratio is lower than 20 dB, the superposition of ambient emission and

EUT disturbance needs to be accounted for. For impulsive broadband voltage, the following calculation can be made.

The received signal U_r is the sum of the EUT disturbance U_i and the ambient emission U_a . U_a can be measured only when the EUT is switched off. The superposition is linear for the peak detector (Figure A.10).



U_a is level of ambient emission

IEC 782/10

U_i is level of EUT disturbance

Figure A.10 – Increase of peak value with superposition of two unmodulated signals

The following equation applies when using the peak detector:

$$U_r = U_i + U_a \quad (\text{A.1})$$

The EUT disturbance can thus be calculated from

$$U_i = U_r - U_a \quad (\text{A.2})$$

The amplitude ratio d of the received signal to the ambient emission can be measured easily.

$$D = \frac{U_r}{U_a}, \quad d = 20 \log D \quad (\text{A.3})$$

The ambient emission U_a can be substituted in Equation (A.2):

$$U_i = U_r - \frac{U_r}{D} = U_r \left(1 - \frac{1}{D} \right) \quad (\text{A.4})$$

or

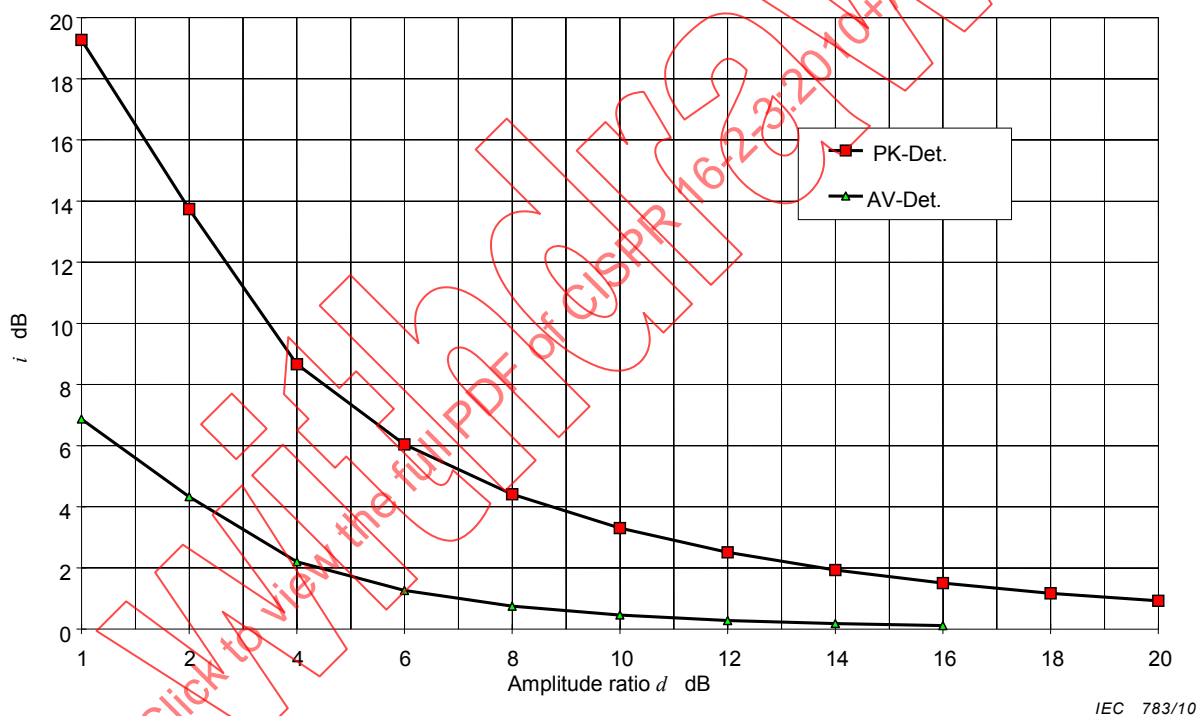
$$U_{i,\text{dB}} = U_{r,\text{dB}} + 20\log\left(1 - \frac{1}{D}\right) \quad (\text{A.5})$$

Defining i by Equation (A.6) as

$$i = -20\log\left(1 - \frac{1}{D}\right) \quad (\text{A.6})$$

serves to determine the amplitude of the EUT disturbance. The factor i is illustrated in Figure A.11. Using i from Figure A.11, the amplitude of the EUT disturbance can be calculated as follows:

$$U_{i,\text{dB}} = U_{r,\text{dB}} - i \quad (\text{A.7})$$



U_a is the ambient signal in dB

U_r is the resulting indication of received signal (by superposition) in dB

U_i is the disturbance signal in dB

$$d = U_r - U_a$$

$$U_i = U_r - i$$

$$i = -20\log\left(1 - \frac{1}{D}\right)$$

Figure A.11 – Determination of the amplitude of the disturbance signal by means of the amplitude ratio d and the factor i [see Equation (A.3) and Equation (A.6)]

Figure A.11 can be used as follows:

- measure the ambient field strength U_a in dB(μ V/m) (EUT off);
- measure the resultant field strength U_r in dB(μ V/m) (EUT on);
- determine $d = U_r - U_a$;
- find the value of i from Figure A.11;
- determine U_i in dB(μ V/m) using $U_i = U_r - i$.

If the received signal is measured with the average detector, Figure A.12 can be applied. Figure A.12 shows that in the case of unmodulated signals the following equation

$$U_r = \sqrt{U_i^2 + U_a^2} \quad (\text{A.8})$$

can be used with an additional measurement error of up to about 1,5 dB. In case of modulation, the error decreases (see Figure A.12) but the errors in Table A.2 shall be accounted for.

By means of the average detector, the in-band disturbance can be estimated by applying Equation (A.7) if the curve of the average detector (Figure A.11) is used. In this case the factor i is defined as

$$i = -10 \log \left(1 - \frac{1}{D^2} \right) \quad (\text{A.9})$$

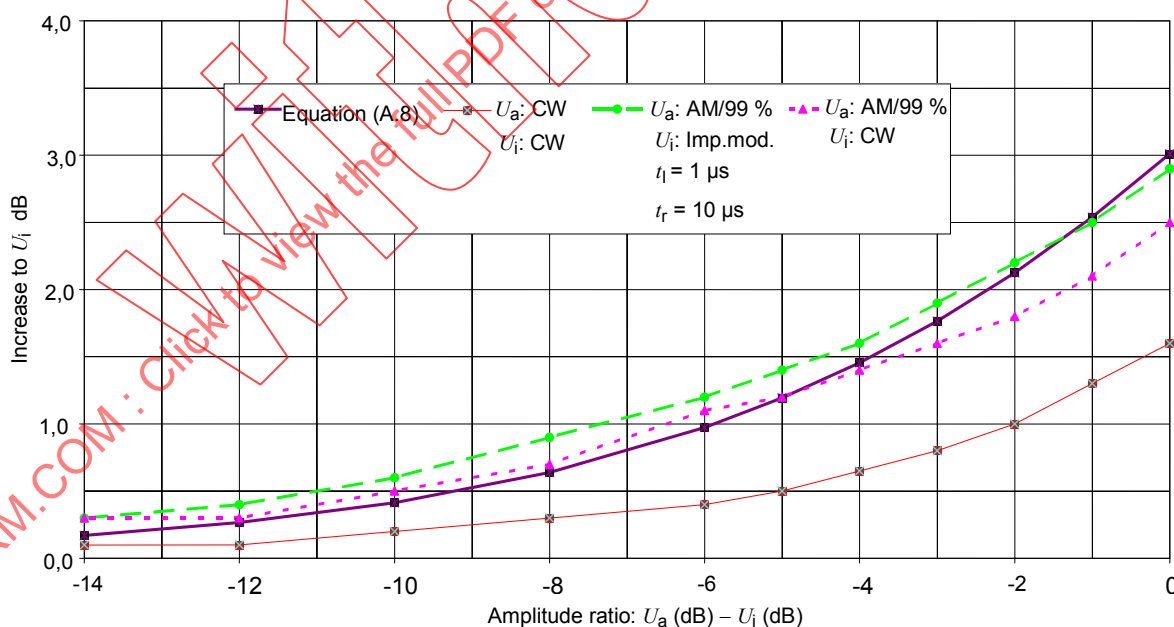


Figure A.12 – Increase of average indication measured with a real receiver and calculated from Equation (A.8)

Table A.2 – Measurement error depending on the detector type and on the combination of ambient and disturbing signal spectra

Ambient emission	EUT disturbance			
	Unmodulated	Amplitude-modulated	Pulse-modulated	Broadband disturbance
Narrowband				
Steps taken to increase signal-to-noise ratio	Increased selectivity	Increased selectivity	Increased selectivity	Measurement outside ambient emission
Error of peak value $\left(\frac{PK}{QP} \right)$	0 dB	Less than or equal to +1,4 dB for bands C, D +3 dB for band B	Less than or equal to +1 dB $\left(\frac{U}{V} \frac{PK}{AV} \leq 12 \dots 15 \text{ dB} \right)$	–
Error of average value $\left(\frac{AV}{QP} \right)$	0 dB	Less than or equal to –6 dB ^a	Greater than or equal to –6 dB ^a	–
Broadband				
Steps taken to increase signal-to-noise ratio	Selectivity	Selectivity	Selectivity	No measurement possible (superposition only)
Error of peak value $\left(\frac{PK}{QP} \right)$	+X dB ^a	Less than or equal to +X dB ^a	Greater than or equal to +X dB ^a	–
Error of average value $\left(\frac{AV}{QP} \right)$	0 dB	Less than or equal to –6 dB ^a	Greater than or equal to –6 dB ^a	–
^a Measurement procedure not recommended – not allowed for compliance measurements.				
NOTE 1 X is the error depending on the pulse character of the ambient emission.				
NOTE 2 PK is the peak value; QP is the quasi-peak value; AV is the average value.				
NOTE 3 Bands B, C, D are defined as in CISPR 16-1-1				

Annex B (informative)

Use of spectrum analyzers and scanning receivers

B.1 General

When using spectrum analyzers and scanning receivers, the following characteristics should be addressed. See also Clause 6 of this standard for additional information.

B.2 Overload

Most spectrum analyzers have no RF preselection in the frequency range up to 2 000 MHz; that is, the input signal is directly fed to a broadband mixer. To avoid overload, to prevent damage and to operate a spectrum analyzer linearly, the signal amplitude at the mixer should typically be less than 150 mV peak. RF attenuation or additional RF preselection may be required to reduce the input signal to this level.

B.3 Linearity test

Linearity can be evaluated by measuring the level of the specific signal under investigation and repeating this measurement after an X dB attenuator has been inserted at the input of the receiver or, if used, the preamplifier ($X \geq 6$ dB). The new reading of the receiver display should differ by X dB up to $\pm 0,5$ dB from the first reading, if the measuring system is linear.

B.4 Selectivity

The spectrum analyzer and scanning receiver must have the bandwidths specified in CISPR 16-1-1 to correctly measure broadband and impulsive signals, and narrowband disturbances with several spectrum components within the standardized bandwidth.

B.5 Normal response to pulses

The response of a spectrum analyzer and a scanning receiver with quasi-peak detection can be verified with the calibration test pulses specified in CISPR 16-1-1. The large peak voltage of the calibration test pulses typically requires insertion of an RF attenuation of 40 dB or more to satisfy the linearity requirements. This decreases the sensitivity and makes the measurement of low repetition rate and isolated calibration test pulses impossible for bands B, C and D. If a preselecting filter is used ahead of the receiver, then the RF attenuation can be decreased. The filter limits the spectrum width of the calibration test pulse as seen by the mixer.

B.6 Peak detection

The normal (peak) detection mode of spectrum analyzers provides a display indication that, in principal, is never less than the quasi-peak indication. It is convenient to measure emissions using peak-detection because it allows faster frequency scans than quasi-peak detection. Those signals that are close to the emission limits then need to be re-measured using quasi-peak detection to record quasi-peak amplitudes.

B.7 Frequency scan rate

The scan rate of a spectrum analyzer or a scanning receiver should be adjusted for the CISPR frequency band and the detection mode used. The minimum sweep time/frequency or the fastest scan rate is listed in the following table:

Band	Peak-detection	Quasi-peak detection
A	100 ms/kHz	20 s/kHz
B	100 ms/MHz	200 s/MHz
C and D	1 ms/MHz	20 s/MHz

For a spectrum analyzer or scanning receiver used in a fixed tuned non-scanning mode, the display sweep time may be adjusted independently of the detection mode and according to the needs for observing the behaviour of the emission. If the level of disturbance is not steady, the reading on the receiver must be observed for at least 15 s to determine the maximum (see 6.5.1).

B.8 Signal interception

The spectrum of intermittent emissions may be captured with peak-detection and digital display storage if provided. Multiple, fast frequency scans reduce the time to intercept an emission compared to a single, slow frequency scan. The starting time of the scans should be varied to avoid any synchronism with the emission and thereby hiding it. The total observation time for a given frequency range must be longer than the time between the emissions. Depending upon the kind of disturbance being measured, the peak detection measurements can replace all or part of the measurements needed using quasi-peak detection. Re-tests using a quasi-peak detector should then be made at frequencies where emission maxima have been found.

B.9 Average detection

Average detection with a spectrum analyzer is obtained by reducing the video bandwidth until no further smoothing of the displayed signal is observed. The sweep time must be increased with reductions in video bandwidth to maintain amplitude calibration. For such measurements, the receiver shall be used in the linear mode of the detector. After linear detection is made, the signal may be processed logarithmically for display, in which case the value is corrected even though it is the logarithm of the linearly detected signal.

A logarithmic amplitude display mode may be used, for example, to distinguish more easily between narrowband and broadband signals. The displayed value is the average of the logarithmically distorted IF signal envelope. It results in a larger attenuation of broadband signals than in the linear detection mode without affecting the display of narrowband signals. Video filtering in log-mode is, therefore, especially useful for estimating the narrowband component in a spectrum containing both.

B.10 Sensitivity

Sensitivity can be increased with low noise RF pre-amplification ahead of the spectrum analyzer. The input signal level to the amplifier should be adjustable with an attenuator to test the linearity of the overall system for the signal under examination.

The sensitivity to extremely broadband emissions that require large RF attenuation for system linearity is increased with RF preselecting filters ahead of the spectrum analyzer. The filters reduce the peak amplitude of the broadband emissions and less RF attenuation can be used.

Such filters may also be necessary to reject or attenuate strong out-of-band signals and the intermodulation products they cause. If such filters are used, they must be calibrated with broadband signals.

B.11 Amplitude accuracy

The amplitude accuracy of a spectrum analyzer or a scanning receiver may be verified by using a signal generator, power meter and precision attenuator. The characteristics of these instruments, cable and mismatch losses have to be analysed to estimate the errors in the verification test.

Annex C (informative)

Scan rates and measurement times for use with the average detector

C.1 Purpose

This annex is intended to give guidance on the selection of scan rates and measurement times when measuring impulsive disturbance with the average detector.

The average detector serves the following purposes:

- a) to suppress impulsive noise and thus to enhance the measurement of CW components in disturbance signals to be measured
- b) to suppress amplitude modulation (AM) in order to measure the carrier level of amplitude modulated signals
- c) to show the weighted peak reading for intermittent, unsteady or drifting narrowband disturbances using a standardized meter time constant.

Clause 6 of this standard defines the average measuring receiver for the frequency range 9 kHz to 1 GHz.

In order to select the proper video bandwidth and the corresponding scan rate or measurement time, the following considerations apply.

C.2 Suppression of disturbances

C.2.1 Suppression of impulsive disturbance

The pulse duration T_p of an impulsive disturbance is often determined by the IF bandwidth, B_{res} , i.e. $T_p = 1/B_{res}$. For the suppression of such noise, the suppression factor a is then determined by the video bandwidth B_{video} relative to the IF bandwidth, i.e. $a = 20 \log(B_{res}/B_{video})$. The bandwidth B_{video} is determined by the bandwidth of the low-pass filter following the envelope detector. For longer pulses, the suppression factor will be lower than a . The minimum scan time $T_{s \min}$ (and maximum scan rate $R_{s \max}$) is determined using:

$$T_{s \min} = \frac{k \Delta f}{B_{res} B_{video}} \quad (C.1)$$

$$R_{s \max} = \frac{\Delta f}{T_{s \min}} = \frac{B_{res} B_{video}}{k} \quad (C.2)$$

where

Δf is the frequency span and

k is a proportionality factor that depends on the speed of the measuring receiver or spectrum analyzer.

For the longer scan times, k is very close to a factor of one (1). If a video bandwidth of 100 Hz is selected, the maximum scan rates and pulse suppression factors in Table C.1 are obtained.

Table C.1 – Pulse suppression factors and scan rates for a 100 Hz video bandwidth

	Band A	Band B	Bands C and D
Frequency range	9 kHz to 150 kHz	150 kHz to 30 MHz	30 MHz to 1 000 MHz
IF bandwidth B_{res}	200 Hz	9 kHz	120 kHz
Video bandwidth B_{video}	100 Hz	100 Hz	100 Hz
Maximum scan rate	17,4 kHz/s	0,9 MHz/s	12 MHz/s
Maximum suppression factor	6 dB	39 dB	61,5 dB

This can be applied for product standards calling out quasi-peak and average limits in bands B (and C) if short pulses are expected in the disturbance signal. Compliance of the EUT with both limits shall be demonstrated. If the pulse repetition frequency is greater than 100 Hz and the quasi-peak limit is not exceeded by the impulsive disturbance, then the short pulses are sufficiently suppressed for average detection with a video bandwidth of 100 Hz.

C.2.2 Suppression of impulsive disturbance by digital averaging

Average detection may be done by digital averaging of the signal amplitude. An equivalent suppression effect can be achieved if the averaging time is equal to the inverse of the video filter bandwidth. In this case, the suppression factor $a = 20 \log(T_{\text{av}} B_{\text{res}})$, where T_{av} is the averaging (or measuring) time at a certain frequency. Consequently a measurement time of 10 ms will produce the same suppression factor as a video bandwidth of 100 Hz. Digital averaging has the advantage of zero delay time, when switching from one frequency to another. On the other hand, for averaging of a certain pulse repetition frequency f_p , the result may vary depending on whether n or $(n+1)$ pulses are averaged. This has an effect of less than 1 dB, for $(T_{\text{av}} f_p) > 10$.

C.2.3 Suppression of amplitude modulation

In order to measure the carrier of a modulated signal, the modulation has to be suppressed by signal averaging over a sufficiently long time, or by using a video filter of sufficient attenuation at the lowest frequency. If f_m is the lowest modulation frequency, and assuming that the maximum measurement error due to a 100 % modulation is limited to 1 dB, then the measurement time T_m should be $T_m = 10/f_m$.

C.3 Measurement of slowly intermittent, unsteady or drifting narrowband disturbances

In CISPR 16-1-1, the response to intermittent, unsteady or drifting narrowband disturbances is defined using the peak reading with meter time constants of 160 ms (for Bands A and B) and 100 ms (for Bands C and D). These time constants correspond to 2nd-order video filter bandwidths of 0,64 Hz or 1 Hz respectively. For correct measurements, these bandwidths would require very long measurement times (see Table C.2).

Table C.2 – Meter time constants and the corresponding video bandwidths and maximum scan rates

	Band A	Band B	Bands C and D
Frequency range	9 kHz to 150 kHz	150 kHz to 30 MHz	30 MHz to 1 000 MHz
IF bandwidth B_{res}	200 Hz	9 kHz	120 kHz
Meter time constant	160 ms	160 ms	100 ms
Video bandwidth B_{video}	0,64 Hz	0,64 Hz	1 Hz
Maximum scan rate	8,9 s/kHz	172 s/MHz	8,3 s/MHz

This applies, however, only for pulse repetition frequencies of 5 Hz or less. For all higher pulse widths and modulation frequencies, higher video filter bandwidths may be used (see C.2.1). Figure C.1 and Figure C.2 show the weighting function of a pulse with 10 ms pulse duration versus pulse repetition frequency f_p with peak reading (CISPR AV) and with true averaging (AV) for meter time constants of 160 ms (Figure C.1) and 100 ms (Figure C.2).

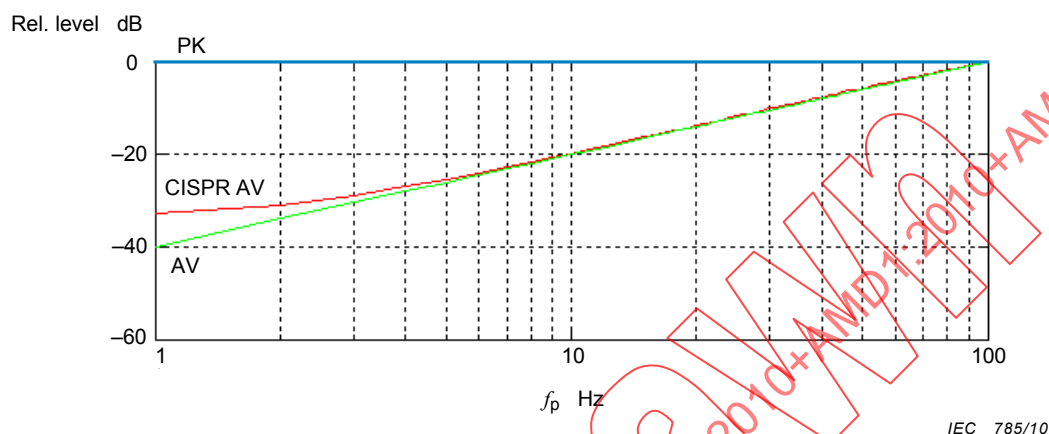


Figure C.1 – Weighting function of a 10 ms pulse for peak (PK) and average detections with (CISPR AV) and without (AV) peak reading: meter time constant 160 ms

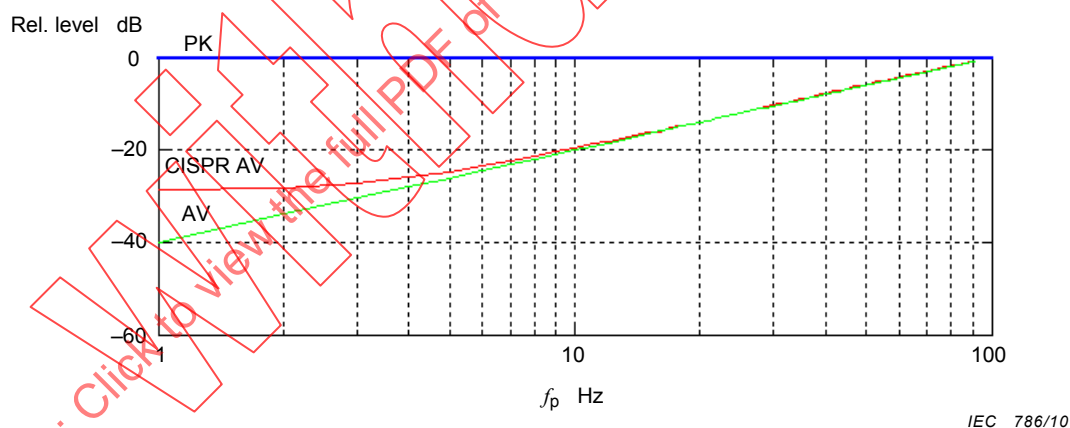


Figure C.2 – Weighting functions of a 10 ms pulse for peak (PK) and average detections with (CISPR AV) and without (AV) peak reading: meter time constant 100 ms

Figure C.1 and Figure C.2 imply that the difference between average with peak reading (CISPR AV) and without peak reading (AV) increases as the pulse repetition frequency f_p decreases. Figure C.3 and Figure C.4 show the difference for $f_p = 1$ Hz, as a function of pulse width.

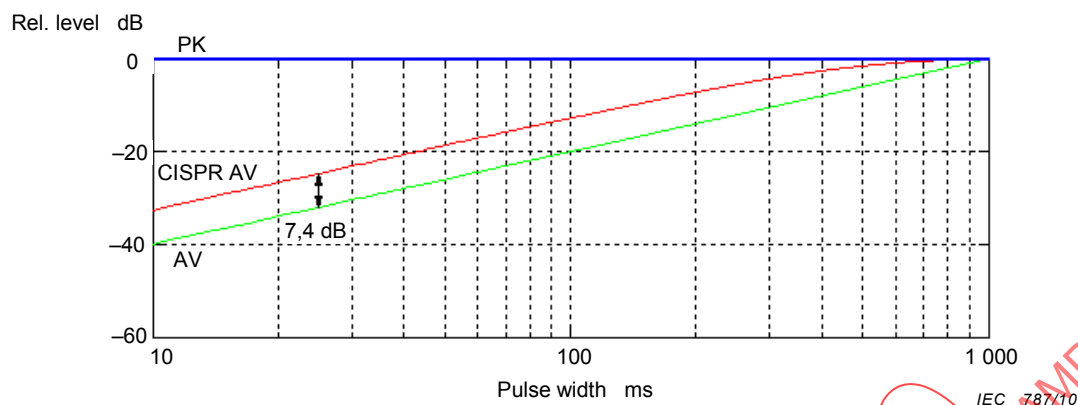


Figure C.3 – Example of weighting functions (of a 1 Hz pulse) for peak (PK) and average detections as a function of pulse width: meter time constant 160 ms

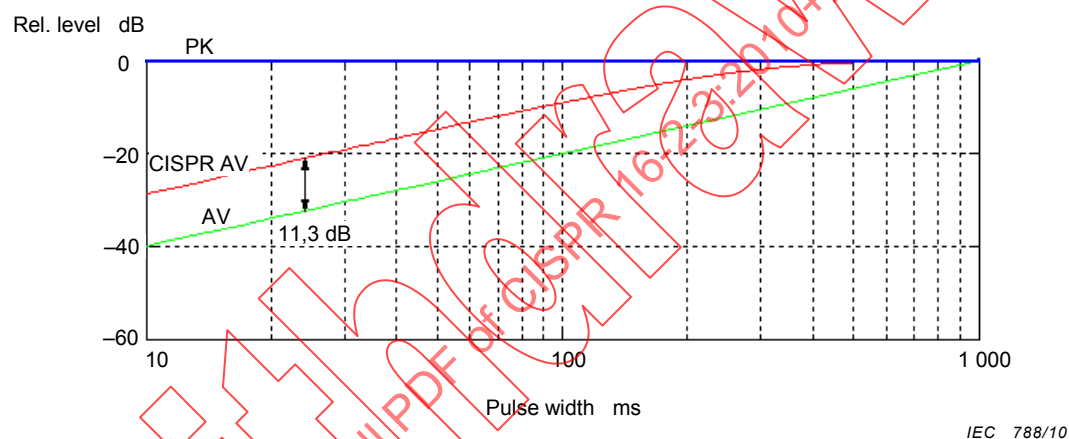


Figure C.4 – Example of weighting functions (of a 1 Hz pulse) for peak (PK) and average detections as a function of pulse width: meter time constant 100 ms

C.4 Recommended procedure for automated or semi-automated measurements

When measuring EUTs that do not emit slowly intermittent, unsteady or drifting narrowband disturbances, it is recommended to measure with the average detector using a video filter bandwidth of e.g. 100 Hz, i.e. a short averaging time during a pre-scan procedure. At frequencies where the emission is found to be close to the average limit, it is recommended to make a final measurement using a lower video filter bandwidth, i.e. a longer averaging time. (For the pre-scan/final measurement procedure, see also Clause 8 of this standard).

For slowly intermittent, unsteady or drifting narrowband disturbances, manual measurements are the preferred method.

Annex D (informative)

Explanation of APD measurement method applying to the compliance test

One of the following two methods is used when the APD measurement is applied for a compliance test. Figure D.1 and Figure D.2 illustrate the specifics of the APD measurement methods, involving the measurement of the level of disturbance (i.e. Method 1, see 7.6.6.3.2) and the measurement of the probability (i.e. Method 2, see 7.6.6.3.3), respectively.

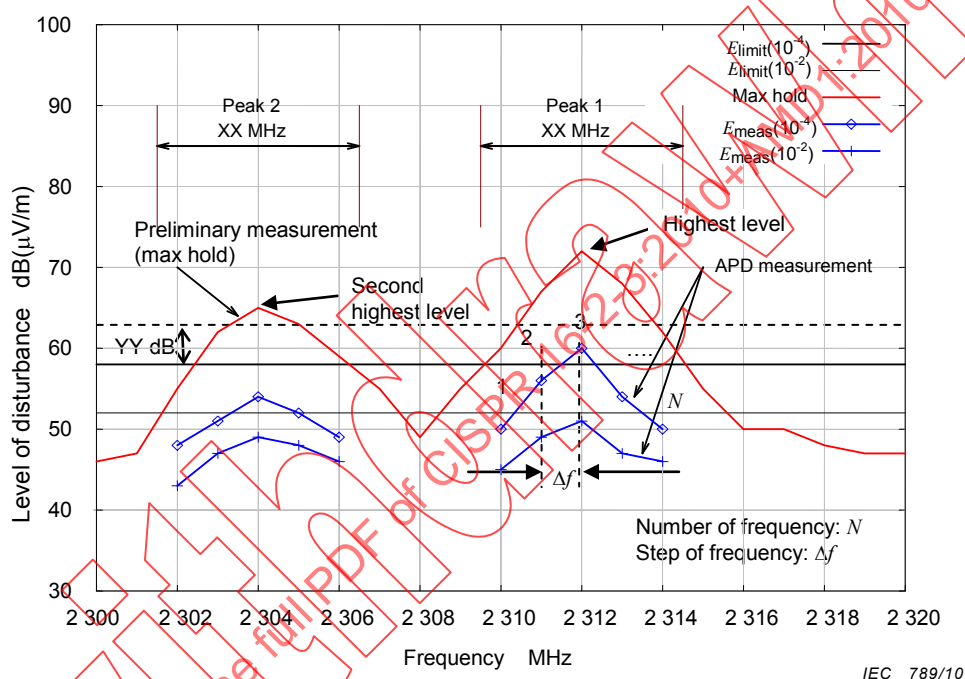


Figure D.1 – Example of APD measurement Method 1 for fluctuating disturbances

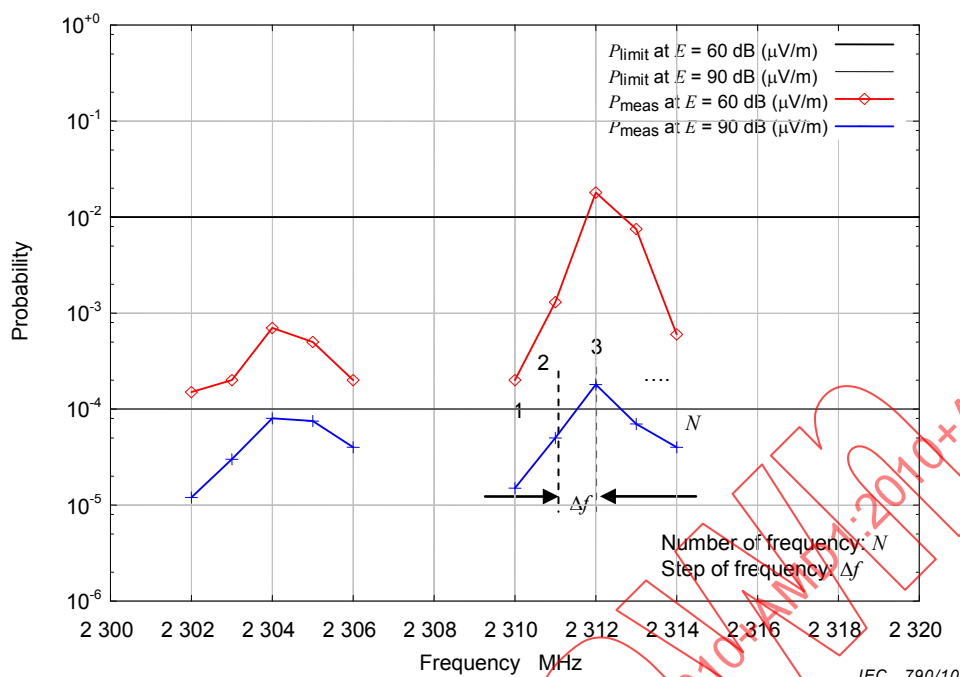


Figure D.2 – Example of APD measurement Method 2 for fluctuating disturbances

If the preliminary measurement results, obtained by using the maximum-hold display mode and peak detection, exceed the specified APD limit (the higher limit should be used if two APD limits apply) by YY dB at certain frequencies, then the APD measurement should be performed at these identified frequencies. The value YY dB is to be specified by the relevant product committee (e.g. $YY = 5, 10$, etc.).

In case of fluctuating disturbances, the product committee should specify the frequency range XX ($= \Delta f \times N$) MHz in which the APD measurements are to be performed, where Δf is the frequency step size and N is the number of frequencies. This frequency range should be specified according to the characteristics of the product.

As a first step, XX is determined by the preliminary measurement results. Then, Δf should be equal to the resolution bandwidth (RBW = 1 MHz for measurements above 1 GHz) of the spectrum analyzer. However, all frequencies that have an APD value within approximately 6 dB of the APD limit may require further investigation with a smaller frequency step size (i.e. $B_6/2$, where B_6 is the 6-dB bandwidth of the spectrum analyzer). RBW of the spectrum analyzer for measurements above 1 GHz is defined by the impulse bandwidth B_{imp} rather than the 6-dB bandwidth B_6 . The relation between B_{imp} and B_6 is dependent upon the filter type, and cannot be generalized. If B_{imp} can be approximated to B_6 , then the smaller frequency step size $B_6/2$ is recommended to be $B_{\text{imp}}/2$ (i.e. 0,5 MHz) for measurements above 1 GHz. Finally, N is determined from the values of XX and Δf .

Annex E (normative)

Determination of suitability of spectrum analyzers for compliance tests

The user of a spectrum analyzer shall be able to demonstrate – either through specifications from the manufacturer or by measurement - that the analyzer meets the quasi-peak detection requirements for pulse-repetition frequencies greater than 20 Hz in the frequency range of use. For the average detector the response to pulses is called out in CISPR 16-1-1.

Since the measurement of the pulse repetition frequency of an emission may not always be possible, a simple method to verify the validity of the quasi-peak measurement shall be applied when a spectrum analyzer is used. This method is based on a comparison of measurement results with the peak and quasi-peak detectors. From the quasi-peak weighting functions, the amplitude differences shown in Table E.1 are the results of measurements for a signal with a pulse repetition frequency of 20 Hz.

Table E.1 – Maximum amplitude difference between peak and quasi-peak detected signals

Band A	Band B	Bands C and D
7 dB	13 dB	21 dB

The comparison measurement is to be made at signal frequencies that show amplitudes close to the applicable limit in quasi-peak detection. If the difference between the peak and quasi-peak detected amplitude is smaller than the value in Table E.1 the quasi-peak measurement is valid and the result obtained with a spectrum analyzer can be used to demonstrate compliance. If the amplitude difference is larger than the stated values in Table E.1 a measuring receiver that fully complies with the low-prf requirements of CISPR 16-1-1 is to be used for the quasi-peak measurement instead of a spectrum analyzer. This comparison measurement requires an adequate signal-to-noise ratio to ensure proper results.

Bibliography

- [1] CISPR 11:2009, *Industrial, scientific and medical equipment – Radio-frequency disturbance characteristics – Limits and methods of measurement*
- [2] CISPR/TR 16-3:2010, *Specification for radio disturbance and immunity measuring apparatus and methods – Part 3: CISPR technical reports*
Amendment 1:2012
- [3] CISPR 22:2008, *Information technology equipment – Radio disturbance characteristics – Limits and methods of measurement*
- [4] IEC 61140:2001, *Protection against electric shock – Common aspects for installation and equipment*
- [5] ISO/IEC Guide 2:2004, *Standardization and related activities – General vocabulary*
- [6] ISO/IEC 17000:2004, *Conformity assessment – Vocabulary and general principles*
- [7] IEC 61000-4-21, *Electromagnetic compatibility (EMC) – Part 4-21: Testing and measurement techniques – Reverberation chamber test methods*
- [8] ISO/IEC Guide 99:2007, *International vocabulary of metrology – Basic and general concepts and associated terms (VIM)*
- [9] IEC 60050-151:2001, *International Electrotechnical Vocabulary (IEV) – Part 151: Electrical and magnetic devices*
- [10] Ryser, H., *Motivation for the use of CMAD in radiated emission measurements (CMAD: Common mode absorption devices)*, Report 2007-218-630, Federal Office of Metrology (METAS), Bern-Wabern, Switzerland, 11 September 2007, available as a downloaded PDF from <http://www.metas.ch/2007-218-630>

SOMMAIRE

SOMMAIRE	104
AVANT-PROPOS	109
INTRODUCTION A L'AMENDEMENT 1	111
1 Domaine d'application	112
2 Références normatives	112
3 Termes, définitions et abréviations	113
4 Types de perturbation à mesurer	119
4.1 Généralités	119
4.2 Types de perturbations	119
4.3 Fonctions de détection	120
5 Connexion du matériel de mesure	120
6 Exigences et conditions générales de mesure	120
6.1 Généralités	120
6.2 Perturbation non produite par le matériel en essai	121
6.2.1 Généralités	121
6.2.2 Essais (d'évaluation) de conformité	121
6.3 Mesure d'une perturbation continue	121
6.3.1 Perturbation continue à bande étroite	121
6.3.2 Perturbation continue à large bande	121
6.3.3 Utilisation d'analyseurs de spectre et de récepteurs à scrutation	121
6.4 Configuration et conditions de mesure du matériel en essai	121
6.4.1 Configuration générale du matériel en essai	122
6.4.3 Durée de fonctionnement du matériel en essai	125
6.4.4 Durée de fonctionnement préalable du matériel en essai	125
6.4.5 Alimentation du matériel en essai	125
6.4.6 Mode de fonctionnement du matériel en essai	125
6.4.7 Fonctionnement d'un matériel à fonctions multiples	125
6.4.8 Détermination de la (des) configuration(s) provoquant des valeurs d'émission maximales	125
6.4.9 Enregistrement des mesures	126
6.5 Interprétation des résultats de mesure	126
6.5.1 Perturbations continues	126
6.5.2 Perturbations discontinues	126
6.5.3 Mesure de la durée d'une perturbation	126
6.6 Temps de mesure et vitesses de scrutation pour les perturbations continues	127
6.6.1 Généralités	127
6.6.2 Durées minimales de mesure	127
6.6.3 Vitesses de scrutation des récepteurs à scrutation et des analyseurs de spectre	128
6.6.4 Durées de balayage pour les récepteurs à accord par palier	129
6.6.5 Stratégies pour l'obtention d'une vue d'ensemble du spectre en utilisant le détecteur de crête	130
6.6.6 Considérations temporelles concernant l'utilisation d'appareils de mesure à FFT	134
7 Mesure des perturbations rayonnées	137
7.1 Remarques introductives	137
7.2 Mesures du système à antennes cadre (9 kHz à 30 MHz)	138

7.2.1	Généralités	138
7.2.2	Méthode générale de mesure	139
7.2.3	Environnement d'essai	140
7.2.4	Configuration du matériel en essai	140
7.2.5	Incertitude de mesure du système à antennes cadre	140
7.3	Mesures sur site d'essai en espace libre (OATS) ou en chambre semi-anéchoïque (SAC) (30 MHz à 1 GHz)	140
7.3.1	Mesurande	140
7.3.2	Exigences relatives au site d'essai	141
7.3.3	Méthode générale de mesure	141
7.3.4	Distance de mesure	142
7.3.5	Variation de la hauteur d'antenne	143
7.3.6	Détails à fournir dans la spécification de produits	143
7.3.7	Instrumentation de mesure	145
7.3.8	Mesures de l'amplitude du champ électromagnétique sur d'autres sites en extérieur	145
7.3.9	Incertitude de mesure pour les OATS et les SAC	145
7.4	Mesures en chambre entièrement anéchoïque (30 MHz à 1 GHz)	146
7.4.1	Installation d'essai et géométrie du site	146
7.4.2	Position du matériel en essai	150
7.4.3	Disposition et terminaison des câbles	150
7.4.4	Incertitude de mesure de la chambre entièrement anéchoïque	151
7.5	Méthode de mesure des émissions rayonnées (de 30 MHz à 1 GHz) et méthode d'essai d'immunité aux rayonnements (de 80 MHz à 1 GHz) avec une installation d'essai commune en chambre semi-anéchoïque	152
7.5.1	Applicabilité	152
7.5.2	Définition du périmètre du matériel en essai et distance de séparation antenne-matériel en essai	152
7.5.3	Volume d'essai uniforme	153
7.5.4	Spécifications pour les installations d'essai communes pour les essais d'émissions/immunité	154
7.5.5	Incertitude de mesure pour une installation et une méthode d'émission/immunité communes	160
7.6	Mesures en chambre entièrement anéchoïque et mesures en OATS/SAC à revêtement absorbant (1 GHz à 18 GHz)	160
7.6.1	Grandeur à mesurer	160
7.6.2	Distance de mesure	160
7.6.3	Installation et conditions de fonctionnement du matériel en essai (EUT)	161
7.6.4	Site de mesure	161
7.6.5	Instrumentation de mesure	162
7.6.6	Mode opératoire de mesure	162
7.6.7	Incertitude de mesure de la chambre entièrement anéchoïque	169
7.7	Mesures <i>in situ</i> (9 kHz à 18 GHz)	170
7.7.1	Applicabilité et préparation à des mesures <i>in situ</i>	170
7.7.2	Mesures du champ électromagnétique <i>in situ</i> dans la gamme de fréquences de 9 kHz à 30 MHz	171
7.7.3	Mesures d'amplitude du champ <i>in situ</i> dans la gamme de fréquences supérieures à 30 MHz	171
7.7.4	Mesure <i>in situ</i> de la puissance perturbatrice efficace rayonnée avec la méthode de substitution	172

7.7.5	Documentation des résultats de mesure	176
7.7.6	Incertitude de mesure pour la méthode <i>in situ</i>	177
7.8	Mesures de substitution (30 MHz à 18 GHz).....	177
7.8.1	Généralités.....	177
7.8.2	Site d'essai.....	177
7.8.3	Antennes d'essai	178
7.8.4	Configuration du matériel en essai.....	178
7.8.5	Procédure d'essai.....	178
7.8.6	Incertitude de mesure pour la méthode de substitution	179
7.9	Mesures en chambre réverbérante (80 MHz à 18 GHz)	179
7.10	Mesures avec des guides d'ondes TEM (30 MHz à 18 GHz)	179
8	Mesure automatisée des émissions	179
8.1	Introduction – précautions à prendre pour les mesures automatisées.....	179
8.2	Procédure générale de mesure.....	180
8.3	Mesures par pré-scrutation.....	180
8.3.1	Généralités.....	180
8.3.2	Détermination du temps de mesure nécessaire.....	181
8.3.3	Exigences relatives à la pré-scrutation pour différents types de mesures	181
8.4	Réduction des données	182
8.5	Maximisation des émissions et mesures finales.....	183
8.6	Post-traitement et rapport d'essai.....	184
8.7	Stratégies de la mesure d'émissions avec des appareils de mesure à FFT	184
	Annexe A (informative) Mesure des perturbations en présence d'émissions ambiantes	185
	Annexe B (informative) Utilisation d'analyseurs de spectre et de récepteurs à scrutation	201
	Annexe C (informative) Vitesses de scrutation et durées de mesure utilisables avec le détecteur de valeur moyenne	204
	Annexe D (informative) Explication de la méthode de mesure de distribution de probabilité d'amplitude (DPA) appliquée à l'essai de conformité	208
	Annexe E (normative) Détermination de la pertinence des analyseurs de spectre pour les essais de conformité	210
	Bibliographie.....	211
	Figure 1 – Mesure d'une combinaison d'un signal en onde entretenue à bande étroite et d'un signal en impulsion en utilisant des balayages multiples avec maintien du maximum	131
	Figure 2 – Exemple d'analyse temporelle	132
	Figure 3 – Spectre à large bande mesuré avec un récepteur à accord par palier	133
	Figure 4 – Perturbations intermittentes à bande étroite mesurées en utilisant des balayages courts et rapides répétitifs avec la fonction « maintien du maximum » pour obtenir une vue d'ensemble du spectre d'émission.....	134
	Figure 5 – Principe des mesures des courants induits par un champ magnétique avec le système à antennes cadre	139
	Figure 6 – Concept des mesures de l'amplitude de champ électrique effectuées sur un site d'essai en espace libre (OATS) ou dans une chambre semi-anéchoïque (SAC) illustrant les rayons incidents et réfléchis par le sol arrivant sur l'antenne de réception.....	142

Figure 7 – Géométrie type d'une chambre entièrement anéchoïque, où a , b , c , e dépendent des performances de la chambre	146
Figure 8 – Installation type d'essai pour un appareil sur table dans le volume d'essai d'une chambre entièrement anéchoïque	147
Figure 9 – Installation type d'essai pour un appareil reposant sur le sol dans le volume d'essai d'une chambre entièrement anéchoïque	149
Figure 10 – Positions des plans de référence pour l'étalonnage du champ uniforme (vue de dessus)	153
Figure 11 – Installation d'essai pour un matériel posé sur table	157
Figure 12 – Installation d'essai pour un matériel posé sur table – Vue de dessus	158
Figure 13 – Installation d'essai pour un matériel posé au sol	159
Figure 14 – Installation d'essai pour un matériel posé au sol, vue de dessus	160
Figure 15 – Méthode de mesure au-dessus de 1 GHz, antenne de réception en polarisation verticale	162
Figure 16 – Illustration des exigences relatives à la scrutation en hauteur pour deux catégories différentes de matériels en essai	165
Figure 17 – Détermination de la distance de transition	176
Figure 18 – Géométries d'installation d'essai dans le cas de la méthode de substitution pour: a) mesure, b) étalonnage	178
Figure 19 – Processus de réduction de la durée de mesure	180
Figure 20 – Balayage de FFT en segments	140
Figure 21 – Résolution en fréquence améliorée au moyen d'un appareil de mesure à FFT	141
Figure 22 – Position d'un CMAD pour un matériel posé sur table sur un site d'essai en espace libre (OATS) ou dans une chambre semi-anéchoïque (SAC)	150
Figure A.1 – Organigramme de sélection des largeurs de bandes et des détecteurs, et estimation des erreurs de mesure qui en résultent	188
Figure A.2 – Différence relative des amplitudes des émissions adjacentes lors des essais préliminaires	190
Figure A.3 – Perturbation par un signal non modulé (ligne en pointillés)	191
Figure A.4 – Perturbation par un signal modulé en amplitude (ligne en pointillés)	191
Figure A.5 – Indication d'un signal modulé en amplitude en fonction de la fréquence de modulation avec le détecteur de quasi-crête dans les bandes B, C et D CISPR	192
Figure A.6 – Indication d'un signal modulé en impulsions (largeur d'impulsion 50 μ s) en fonction de la fréquence de répétition des impulsions avec des détecteurs de crête, de quasi-crête et de valeur moyenne	193
Figure A.7 – Perturbation par un signal à large bande (ligne en pointillés)	193
Figure A.8 – Perturbation du matériel en essai non modulée (ligne en pointillés)	194
Figure A.9 – Perturbation modulée en amplitude du matériel en essai (ligne en pointillés)	195
Figure A.10 – Augmentation de la valeur de crête avec la superposition de deux signaux non modulés	196
Figure A.11 – Détermination de l'amplitude du signal de perturbation au moyen du rapport d'amplitude d et du facteur i [voir Équation (A.3) et Équation (A.6)]	198
Figure A.12 – Augmentation de l'indication moyenne mesurée avec un récepteur réel et calculée d'après l'Equation (A.8)	199
Figure C.1 – Fonction de pondération d'une impulsion de 10 ms pour des détecteurs de valeurs de crête (PK) et de valeurs moyennes avec lecture de crête (CISPR AV) et sans lecture de crête (AV): constante de temps de l'indicateur de 160 ms	206

Figure C.2 – Fonctions de pondération d'une impulsion de 10 ms pour des détections de valeurs de crête (PK) et de valeurs moyennes avec lecture de crête (CISPR AV) et sans lecture de crête (AV): constante de temps de l'indicateur de 100 ms	206
Figure C.3 – Exemple de fonctions de pondération (d'une impulsion de 1 Hz) pour des détections de valeurs de crête (PK) et de valeurs moyennes, en fonction de la largeur d'impulsion: constante de temps de l'indicateur de 160 ms	207
Figure C.4 – Exemple de fonctions de pondération (d'une impulsion de 1 Hz) pour des détections de valeurs de crête (PK) et de valeurs moyennes, en fonction de la largeur d'impulsion: constante de temps de l'indicateur de 100 ms	207
Figure D.1 – Exemple de mesure de DPA par la Méthode 1 pour des perturbations fluctuantes	208
Figure D.2 – Exemple de mesure de DPA par la Méthode 2 pour des perturbations fluctuantes	209
Tableau 1 – Durées minimales de scrutation pour les trois bandes CISPR avec détecteurs de crête et de quasi-crête	128
Tableau 2 – Gammes de fréquences applicables et références de documents pour les sites et les méthodes d'essai d'émissions rayonnées CISPR	138
Tableau 3 – Dimension minimale de w ($w_{\min}$)	164
Tableau 4 – Exemples de valeurs de w pour trois types d'antenne	164
Tableau 5 – Facteurs de correction de la polarisation horizontale en fonction de la fréquence	175
Tableau 6 – Hauteurs d'antenne recommandées pour garantir l'interception du signal (pour le pré-balayage) dans la gamme de fréquences de 30 MHz à 1 000 MHz	182
Tableau 7 – Durées minimales de mesure pour les quatre bandes du CISPR	132
Tableau A.1 – Combinaisons des perturbations du matériel en essai et des émissions ambiantes	186
Tableau A.2 – Erreur de mesure en fonction du type de détecteur et de la combinaison des spectres du signal ambiant et du signal perturbateur	200
Tableau C.1 – Facteurs de suppression d'impulsion et vitesses de scrutation pour une largeur de bande vidéo de 100 Hz	205
Tableau C.2 – Constantes de temps de l'indicateur et largeurs de bandes vidéo et vitesses de balayages maximales correspondantes	206
Tableau E.1 – Différence d'amplitude maximale entre les signaux de crête et de quasi-crête détectés	210

COMMISSION ÉLECTROTECHNIQUE INTERNATIONALE
COMITÉ INTERNATIONAL SPÉCIAL DES PERTURBATIONS RADIOÉLECTRIQUES

**SPÉCIFICATIONS DES MÉTHODES ET DES APPAREILS
DE MESURE DES PERTURBATIONS RADIOÉLECTRIQUES ET
DE L'IMMUNITÉ AUX PERTURBATIONS RADIOÉLECTRIQUES –**

**Partie 2-3: Méthodes de mesure des perturbations et de l'immunité –
Mesures des perturbations rayonnées**

AVANT-PROPOS

- 1) La Commission Electrotechnique Internationale (CEI) est une organisation mondiale de normalisation composée de l'ensemble des comités électrotechniques nationaux (Comités nationaux de la CEI). La CEI a pour objet de favoriser la coopération internationale pour toutes les questions de normalisation dans les domaines de l'électricité et de l'électronique. A cet effet, la CEI – entre autres activités – publie des Normes internationales, des Spécifications techniques, des Rapports techniques, des Spécifications accessibles au public (PAS) et des Guides (ci-après dénommés "Publication(s) de la CEI"). Leur élaboration est confiée à des comités d'études, aux travaux desquels tout Comité national intéressé par le sujet traité peut participer. Les organisations internationales, gouvernementales et non gouvernementales, en liaison avec la CEI, participent également aux travaux. La CEI collabore étroitement avec l'Organisation Internationale de Normalisation (ISO), selon des conditions fixées par accord entre les deux organisations.
- 2) Les décisions ou accords officiels de la CEI concernant les questions techniques représentent, dans la mesure du possible, un accord international sur les sujets étudiés, étant donné que les Comités nationaux de la CEI intéressés sont représentés dans chaque comité d'études.
- 3) Les Publications de la CEI se présentent sous la forme de recommandations internationales et sont agréées comme telles par les Comités nationaux de la CEI. Tous les efforts raisonnables sont entrepris afin que la CEI s'assure de l'exactitude du contenu technique de ses publications; la CEI ne peut pas être tenue responsable de l'éventuelle mauvaise utilisation ou interprétation qui en est faite par un quelconque utilisateur final.
- 4) Dans le but d'encourager l'uniformité internationale, les Comités nationaux de la CEI s'engagent, dans toute la mesure possible, à appliquer de façon transparente les Publications de la CEI dans leurs publications nationales et régionales. Toutes divergences entre toutes Publications de la CEI et toutes publications nationales ou régionales correspondantes doivent être indiquées en termes clairs dans ces dernières.
- 5) La CEI elle-même ne fournit aucune attestation de conformité. Des organismes de certification indépendants fournissent des services d'évaluation de conformité et, dans certains secteurs, accèdent aux marques de conformité de la CEI. La CEI n'est responsable d'aucun des services effectués par les organismes de certification indépendants.
- 6) Tous les utilisateurs doivent s'assurer qu'ils sont en possession de la dernière édition de cette publication.
- 7) Aucune responsabilité ne doit être imputée à la CEI, à ses administrateurs, employés, auxiliaires ou mandataires, y compris ses experts particuliers et les membres de ses comités d'études et des Comités nationaux de la CEI, pour tout préjudice causé en cas de dommages corporels et matériels, ou de tout autre dommage de quelque nature que ce soit, directe ou indirecte, ou pour supporter les coûts (y compris les frais de justice) et les dépenses découlant de la publication ou de l'utilisation de cette Publication de la CEI ou de toute autre Publication de la CEI, ou au crédit qui lui est accordé.
- 8) L'attention est attirée sur les références normatives citées dans cette publication. L'utilisation de publications référencées est obligatoire pour une application correcte de la présente publication.
- 9) L'attention est attirée sur le fait que certains des éléments de la présente Publication de la CEI peuvent faire l'objet de droits de propriété intellectuelle ou de droits analogues. La CEI ne saurait être tenue pour responsable de ne pas avoir identifié de tels droits de propriété et de ne pas avoir signalé leur existence.

Cette version consolidée de la CISPR 16-2-3 porte le numéro d'édition 3.2. Elle comprend la troisième édition (2010-04) [documents CISPR/A/886/FDIS et CISPR/A/892/RVD], son amendement 1 (2010-06) [documents CISPR/A/878/CDV et CISPR/A/894/RVC] et son amendement 2 (2014-03) [documents CISPR/A/1054/FDIS et CISPR/A/1063/RVD]. Le contenu technique est identique à celui de l'édition de base et à ses amendements.

Cette version Finale ne montre pas les modifications apportées au contenu technique par les amendements 1 et 2. Une version Redline montrant toutes les modifications est disponible dans cette publication.

Cette publication a été préparée par commodité pour l'utilisateur.

La Norme internationale CISPR 16-2-3 a été établie par le sous-comité A du CISPR: Mesures des perturbations radioélectriques et méthodes statistiques.

Cette édition contient les modifications techniques significatives suivantes par rapport à l'édition précédente: ajout du mesurande pour les mesures des émissions rayonnées dans un OATS (Site d'essai en espace libre) et une SAC (Chambre semi-anéchoïque) dans la gamme de 30 MHz à 1 000 MHz et ajout d'une nouvelle annexe normative concernant la détermination de la pertinence des analyseurs de spectre pour les essais de conformité. Un grand nombre de points relatifs à la maintenance sont également traités afin d'adapter la norme aux autres parties de la série CISPR 16.

Elle a le statut de publication fondamentale en CEM en accord avec le Guide 107 de la CEI, *Compatibilité électromagnétique - Guide pour la rédaction des publications sur la compatibilité électromagnétique*.

Cette publication a été rédigée selon les Directives ISO/CEI, Partie 2.

Une liste de toutes les parties de la série CISPR 16, présentées sous le titre général *Spécifications des méthodes et des appareils de mesure des perturbations radioélectriques et de l'immunité aux perturbations radioélectriques*, peut être consultée sur le site web de la CEI.

Le comité a décidé que le contenu de la publication de base et de ses amendements ne sera pas modifié avant la date de stabilité indiquée sur le site web de La CEI sous "<http://webstore.iec.ch>" dans les données relatives à la publication recherchée. A cette date, la publication sera

reconduite,

supprimée,

remplacée par une édition révisée, ou
amendée.

IMPORTANT – Le logo "colour inside" qui se trouve sur la page de couverture de cette publication indique qu'elle contient des couleurs qui sont considérées comme utiles à une bonne compréhension de son contenu. Les utilisateurs devraient, par conséquent, imprimer cette publication en utilisant une imprimante couleur.

INTRODUCTION A L'AMENDEMENT 1

L'ajout récent d'instruments de mesure basé sur la FFT dans la CISPR 16-1-1 nécessite des ajouts dans les spécifications des méthodes d'essai couvertes par la CISPR 16-2-3. Ces nouvelles exigences sont présentées dans le présent amendement.

IECNORM.COM : Click to view the full PDF of CISPR 16-2-3:2010+AMD1:2010+AMD2:2014 CSV

SPÉCIFICATIONS DES MÉTHODES ET DES APPAREILS DE MESURE DES PERTURBATIONS RADIOÉLECTRIQUES ET DE L'IMMUNITÉ AUX PERTURBATIONS RADIOÉLECTRIQUES –

Partie 2-3: Méthodes de mesure des perturbations et de l'immunité – Mesures des perturbations rayonnées

1 Domaine d'application

La présente partie de la CISPR 16 spécifie les méthodes de mesure du champ perturbateur rayonné, dans la gamme de fréquences de 9 kHz à 18 GHz. Les aspects de l'incertitude de mesure sont spécifiés dans les normes CISPR 16-4-1 et CISPR 16-4-2.

NOTE Selon le Guide 107 de la CEI, la CISPR 16-2-3 est une publication fondamentale en CEM destinée à l'usage des comités de produits de la CEI. Comme mentionné dans le Guide 107, les comités de produit sont responsables de la détermination de l'applicabilité de la norme CEM. Le CISPR et ses sous-comités sont prêts à coopérer avec les comités de produits à l'évaluation de la valeur des essais CEM particuliers pour des produits spécifiques.

2 Références normatives

Les documents de référence suivants sont indispensables pour l'application du présent document. Pour les références datées, seule l'édition citée s'applique. Pour les références non datées, la dernière édition du document de référence s'applique (y compris les éventuels amendements).

CISPR 14-1:2005, *Compatibilité électromagnétique – Exigences pour les appareils électrodomestiques, outillages électriques et appareils analogues – Partie 1: Émission*

CISPR 16-1-1, *Spécifications des méthodes et des appareils de mesure des perturbations radioélectriques et de l'immunité aux perturbations radioélectriques – Partie 1-1: Appareils de mesure des perturbations radioélectriques et de l'immunité aux perturbations radioélectriques – Appareils de mesure*

CISPR 16-1-2:2003, *Spécifications des méthodes et des appareils de mesure des perturbations radioélectriques et de l'immunité aux perturbations radioélectriques – Partie 1-2: Appareils de mesure des perturbations radioélectriques et de l'immunité aux perturbations radioélectriques – Matériels auxiliaires – Perturbations conduites*
Amendement 1 (2004)
Amendement 2 (2006)

CISPR 16-1-4:2010, *Spécifications des méthodes et des appareils de mesure des perturbations radioélectriques et de l'immunité aux perturbations radioélectriques – Partie 1-4: Appareils de mesure des perturbations radioélectriques et de l'immunité aux perturbations radioélectriques – Matériels auxiliaires – Perturbations rayonnées*

CISPR 16-2-1:2008, *Spécifications des méthodes et des appareils de mesure des perturbations radioélectriques et de l'immunité aux perturbations radioélectriques – Partie 2-1: Méthodes de mesure des perturbations et de l'immunité – Mesures des perturbations conduites*

CISPR 16-4-1, *Specification for radio disturbance and immunity measuring apparatus and methods – Part 4-1: Uncertainties, statistics and limit modelling – Uncertainties in standardized EMC tests* (disponible en anglais seulement)

CISPR 16-4-2, *Spécifications des méthodes et des appareils de mesure des perturbations radioélectriques et de l'immunité aux perturbations radioélectriques – Partie 4-2: Incertitudes, statistiques et modélisation des limites – Incertitudes de mesure CEM*

CISPR 16-4-5, *Specification for radio disturbance and immunity measuring apparatus and methods – Part 4-5: Uncertainties, statistics and limit modelling – Conditions for the use of alternative test methods* (disponible en anglais seulement)

CEI 60050-161:1990, *Vocabulaire électrotechnique international (VEI) – Chapitre 161: Compatibilité électromagnétique*
Amendement 1 (1997)
Amendement 2 (1998)

CEI 61000-4-3:2006, *Compatibilité électromagnétique (CEM) – Partie 4-3: Techniques d'essai et de mesure – Essai d'immunité aux champs électromagnétiques rayonnés aux fréquences radioélectriques*
Amendement 1 (2007)

CEI 61000-4-20, *Compatibilité électromagnétique (CEM) – Partie 4-20: Techniques d'essai et de mesure – Essais d'émission et d'immunité dans les guides d'onde TEM*

3 Termes, définitions et abréviations

Pour les besoins du présent document, les termes et définitions donnés dans la CEI 60050-161, ainsi que les suivants s'appliquent.

3.1

OATS/SAC à revêtement absorbant

site d'essai en espace libre (OATS) ou chambre semi-anéchoïque (SAC) dont le plan de sol est partiellement recouvert d'un matériau absorbant de l'énergie aux fréquences radioélectriques

3.2

matériel d'appoint

transducteurs (par exemple, sondes de courant et de tension et réseaux fictifs) connectés à un récepteur de mesure ou à un générateur de signal (d'essai) et utilisés dans la transmission d'un signal perturbateur, entre un matériel en essai et l'appareillage de mesure ou d'essai

3.3

faisceau de l'antenne

lobe principal du diagramme d'antenne (diagramme de gain) de l'antenne de réception (généralement la direction avec la sensibilité maximale ou le facteur d'antenne le plus faible) dirigé vers le matériel en essai

3.4

largeur de faisceau de l'antenne

angle entre les points de demi-puissance (3 dB) du lobe principal du faisceau de l'antenne, lorsqu'il est rapporté à la puissance maximale dudit lobe. Il peut être exprimé pour le plan *H* ou pour le plan *E* de l'antenne

NOTE La largeur de faisceau de l'antenne est exprimée en degrés.

3.5 **matériel associé**

AE¹

appareil ne faisant pas partie du système en essai mais nécessaire au bon fonctionnement du matériel en essai

3.6 **matériel auxiliaire**

AuxEq²

périphérique faisant partie du système en essai

3.7 **norme de base**

norme de portée générale ou qui comporte des dispositions d'ensemble pour un domaine particulier

NOTE Une norme de base peut être utilisée comme une norme d'application directe ou servir de base à d'autres normes.

[ISO/CEI Guide 2, définition 5.1]

3.8 **câble coaxial**

câble comportant une ou plusieurs lignes coaxiales, généralement utilisé pour réaliser une connexion adaptée entre un matériel d'appoint et le matériel de mesure ou le générateur de signal (d'essai) et fournissant une impédance caractéristique spécifiée et une impédance de transfert de câble maximale tolérable spécifiée

3.9 **dispositif d'absorption de mode commun**

CMAD³

dispositif qui peut être appliqué sur des câbles à leur sortie du volume d'essai au cours des mesures d'émissions rayonnées pour réduire l'incertitude de conformité

[CISPR 16-1-4, 3.1.4]

3.10 **évaluation de la conformité**

démonstration de la satisfaction des exigences spécifiées relatives à un produit, un processus, un système, une personne ou un organisme

NOTE Le champ d'application de l'évaluation de la conformité inclut les activités définies dans un autre article/paragraphe de l'ISO/CEI 17000:2004, tels que les essais, l'inspection et la certification, ainsi que l'accréditation des organismes d'évaluation de la conformité.

[ISO/CEI 17000:2004, 2.1, modifiée]

3.11 **perturbation continue**

perturbation RF de durée supérieure à 200 ms à la sortie en fréquence intermédiaire d'un récepteur de mesure, qui provoque une déviation sur l'indicateur du récepteur de mesure, en mode de détection de quasi-crête, et qui ne décroît pas immédiatement

[CEI 60050-161:1990, 161-02-11, modifiée]

¹ AE = *associated equipment*.

² AuxEq = *auxiliary equipment*.

³ CMAD = *common-mode absorption device*.

3.12

émission (électromagnétique)

processus par lequel une source fournit de l'énergie électromagnétique vers l'extérieur

[CEI 60050-161:1990, 161-01-08]

3.13

limite d'émission (d'une source perturbatrice)

valeur maximale spécifiée du niveau d'émission d'une source de perturbation électromagnétique

[CEI 60050-161:1990, 161-03-12]

3.14

matériel en essai

EUT⁴

matériel (dispositifs, appareils et systèmes) soumis aux essais de conformité pour la CEM (émission et évaluation de la conformité)

3.15

chambre entièrement anéchoïque

FAR⁵

enceinte protégée dont les surfaces intérieures sont garnies d'un matériau absorbant l'énergie aux fréquences radioélectriques (c'est-à-dire un absorbeur RF) qui absorbe l'énergie électromagnétique dans la gamme de fréquences concernée

3.16

système d'antenne cadre

LAS⁶

système d'antenne consistant en trois antennes cadre à orientation orthogonale utilisées pour mesurer les trois moments dipolaires magnétiques orthogonaux d'un matériel en essai situé au centre des trois antennes cadre

3.17

durées de mesure, de scrutation et de balayage

3.17.1

durée de mesure

T_m

durée effective et cohérente pour obtenir un résultat de mesure à une fréquence unique (dans certains domaines, elle est également appelée durée de palier)

- pour le détecteur de crête, la durée effective pour détecter le maximum de l'enveloppe du signal,
- pour le détecteur de quasi-crête, la durée effective pour mesurer le maximum de l'enveloppe pondérée,
- pour le détecteur de valeur moyenne, la durée effective pour effectuer la moyenne de l'enveloppe du signal,
- pour le détecteur de valeur efficace, la durée effective pour déterminer la valeur efficace de l'enveloppe du signal

3.17.2

scrutation

variation continue ou par pas de la fréquence dans un intervalle de fréquence donné

⁴ EUT = *equipment-under-test*.

⁵ FAR = *fully-anechoic room*.

⁶ LAS = *loop-antenna system*.

3.17.3 intervalle

Δf

différence entre la fréquence de départ et la fréquence d'arrivée d'un balayage ou d'une scrutation

3.17.4 balayage

variation continue de la fréquence dans un intervalle de fréquence donné

3.17.5 vitesse de balayage ou de scrutation

intervalle de fréquence divisé par la durée de balayage ou de scrutation

3.17.6 durée de balayage ou de scrutation

T_s

durée comprise entre la fréquence de départ et la fréquence d'arrivée d'un balayage ou d'une scrutation

3.17.7 durée d'observation

T_o

somme des durées de mesure T_m à une certaine fréquence dans le cas de balayages multiples; si n est le nombre de balayages ou de scrutations, alors $T_o = n \times T_m$

3.17.8 durée totale d'observation

T_{tot}

durée effective pour une vue d'ensemble du spectre (soit en balayage simple soit en balayages multiples); si c est le nombre de canaux dans un balayage, alors $T_{tot} = c \times n \times T_m$

3.18 récepteur de mesure

appareil de mesure tel qu'un voltmètre sélectif, un récepteur de mesure de perturbations électromagnétiques, un analyseur de spectre ou un appareil de mesure à FFT, avec ou sans présélection, qui est conforme à la CISPR 16-1-1

3.19 nombre de balayages par unité de temps (par exemple, par seconde)

n_s

inverse de la somme de la durée de balayage et de la durée du retour, c'est-à-dire $1/(\text{durée de balayage} + \text{durée du retour})$

3.20 site d'essai en espace libre OATS⁷

installation utilisée pour les mesures des champs électromagnétiques, dont l'intention est de simuler un environnement semi-libre sur une gamme de fréquences spécifiée utilisée pour les essais d'émissions rayonnées des produits. Un site OATS type se situe à l'extérieur dans un espace libre, son plan de sol étant conducteur

3.21 norme de produits

norme qui spécifie les exigences auxquelles doit satisfaire un produit ou un groupe de produits, pour assurer son/leur aptitude à l'emploi

⁷ OATS = open-area test site.

NOTE 1 Une norme de produits peut inclure, outre les exigences relatives à l'aptitude à l'emploi, de manière directe ou par référence, les aspects tels que la terminologie, l'échantillonnage, les essais, le conditionnement et l'étiquetage et, parfois, les exigences de traitement.

NOTE 2 Une norme de produits peut être complète ou non, selon qu'elle spécifie tout ou partie des exigences nécessaires. A cet égard, on peut différencier les normes selon leur catégorie, telles que les normes dimensionnelles, les normes de matériaux et les normes de livraison technique.

[ISO/CEI Guide 2, définition 5.4]

3.22

chambre semi-anéchoïque

SAC⁸

enceinte protégée dans laquelle cinq des six surfaces intérieures sont garnies d'un matériau absorbant l'énergie aux fréquences radioélectriques (c'est-à-dire un absorbeur RF) qui absorbe l'énergie électromagnétique dans la gamme de fréquences concernée et dont la surface horizontale inférieure est un plan de sol conducteur destiné à être utilisé avec un équipement d'essai OATS

3.23

configuration d'essai

combinaison permettant d'obtenir la disposition de mesure spécifiée pour le matériel en essai permettant la mesure d'un niveau d'émission

3.24

pondération (par exemple de perturbations impulsives)

conversion (principalement réduction) dépendant de la fréquence de répétition des impulsions (PRF) d'un niveau de tension impulsionnelle détecté de crête en une indication correspondant à l'effet des perturbations sur la réception radio

NOTE 1 Pour le récepteur analogique, la gêne psychophysique des perturbations est une quantité subjective (acoustique ou visuelle) et non un certain nombre d'interprétations erronées d'un texte parlé

NOTE 2 Pour le récepteur numérique, l'effet des perturbations est une quantité objective pouvant être définie par le taux d'erreur sur les bits (BER) critique ou la probabilité d'erreur sur les bits (BEP) pour qu'une correction parfaite des erreurs puisse toujours s'effectuer par un autre paramètre objectif et reproductible

3.24.1

mesure pondérée des perturbations

mesure des perturbations en utilisant un détecteur à pondération

3.24.2

caractéristique de pondération

niveau de tension crête en fonction de la PRF ayant un effet constant sur un système de radiocommunication spécifique, c'est-à-dire que les perturbations sont pondérées par le système de radiocommunication lui-même

3.24.3

détecteur à pondération

détecteur procurant une fonction de pondération approuvée

⁸ SAC = *semi-anechoic room*.

3.24.4

facteur de pondération

valeur de la fonction de pondération par rapport à une PRF de référence ou par rapport à la valeur crête

NOTE Le facteur de pondération est exprimé en dB.

3.24.5

fonction de pondération ou courbe de pondération

relation entre le niveau de la tension crête d'entrée et la PRF donnant une indication de niveau constante sur un récepteur de mesure avec un facteur de pondération, c'est-à-dire, courbe de réponse d'un récepteur de mesure par rapport à des impulsions répétées

3.25

mesurage

processus consistant à obtenir expérimentalement une ou plusieurs valeurs de quantité que l'on peut raisonnablement attribuer à une grandeur

[2.1 de ISO/CEI Guide 99:2007][8]9

3.26

essai

opération technique qui consiste à déterminer une ou plusieurs caractéristiques d'un produit, processus ou service donné, selon un mode opératoire spécifié

NOTE Un essai est destiné à mesurer ou à classer une caractéristique ou une propriété d'une entité en appliquant à celle-ci un ensemble d'exigences et de conditions d'environnement et de fonctionnement.

[CEI 60050-151:2001, 151-16-13] [9]

3.27

fréquence interne la plus haute

fréquence la plus haute générée ou utilisée avec le matériel en essai (EUT) ou fréquence la plus haute à laquelle l'EUT fonctionne ou s'accorde

3.28

module

partie d'un matériel en essai (EUT) remplissant une fonction et pouvant contenir des sources de fréquence radio

3.29 Abréviations¹⁰

Les abréviations suivantes, ne figurant pas déjà du 3.1 au 3.28, sont utilisées dans la présente norme.

AM	(<i>Amplitude modulation</i>) Modulation d'amplitude
DPA	Distribution de probabilité d'amplitude
AV	Moyenne
BB	(<i>Broadband</i>) Large bande
CW	(<i>Continuous wave</i>) Émission à ondes entretenues
FFT	(<i>Fast-Fourier transform</i>) Transformée de Fourier rapide
FM	(<i>Frequency modulation</i>) Modulation de fréquence

⁹ Les chiffres entre crochets réfèrent à la Bibliographie.

¹⁰ Lors de la prochaine maintenance, lorsqu'une nouvelle édition sera publiée, les termes et définitions figureront dans un nouveau paragraphe 3.1 et seront renumérotés, et les abréviations seront déplacées dans un nouveau paragraphe 3.2.

FI	Fréquence intermédiaire
ISM	Industriel, scientifique ou médical
LPDA	(<i>Log-periodic dipole array</i>) Réseau de doublets log-périodiques
NB	(<i>Narrowband</i>) Bande étroite
NSA	(<i>Normalized site attenuation</i>) Affaiblissement normalisé de l'emplacement
PRF	(<i>Pulse repetition frequency</i>) Fréquence de répétition des impulsions
RBW	(<i>Resolution bandwidth</i>) Largeur de bande de résolution
RF	Radiofréquence
RGP	(<i>Reference ground plane</i>) Plan de masse de référence
QP	(<i>Quasi-peak</i>) Quasi-crête
TEM	(<i>Transverse electromagnetic</i>) Électromagnétique transverse
UFA	(<i>Uniform field area</i>) Zone de champ uniforme
VBW	(<i>Video bandwidth</i>) Largeur de bande vidéo

4 Types de perturbation à mesurer

4.1 Généralités

Le présent article décrit la classification des différents types de perturbations et les détecteurs adaptés à leur mesure.

4.2 Types de perturbations

Pour des raisons physiques et psychophysiques¹¹ dépendant de la distribution spectrale, de la largeur de bande du récepteur de mesure, de la durée, du rythme d'apparition et du degré de nuisance lors de l'estimation et de la mesure des perturbations radioélectriques, on effectue une distinction entre les types de perturbations suivants:

- a) *perturbations continues à bande étroite*, c'est-à-dire sur des fréquences discrètes, comme par exemple les composantes fondamentales et les harmoniques produites intentionnellement pour générer l'énergie RF dans les matériels ISM (Industriels, scientifiques et médicaux), constituant un spectre de fréquences composé uniquement de raies spectrales individuelles dont la séparation est supérieure à la largeur de bande du récepteur de mesure de manière à ce qu'une seule raie s'inscrive dans la largeur de bande au cours de la mesure, par opposition à b);

¹¹ Psychophysique signifie relation psychologique entre un stimulus physique et une réponse sensorielle.

- b) *perturbations continues à large bande*, normalement produites non intentionnellement par les impulsions répétées, par exemple de moteurs à collecteur, et présentant une fréquence de répétition inférieure à la largeur de bande du récepteur de mesure de manière que deux raies spectrales ou plus s'inscrivent dans la largeur de bande au cours de la mesure; et
- c) *perturbations discontinues à large bande* produites également non intentionnellement par des commutations mécaniques ou électroniques, comme par exemple les thermostats ou programmeurs avec un taux de répétition inférieur à 1 Hz (taux de claquement inférieur à 30/min).

Les spectres de fréquences de b) et c) se caractérisent par un spectre continu, dans le cas d'impulsions individuelles (uniques), et par un spectre discontinu, dans le cas d'impulsions répétées, les deux spectres étant caractérisés par une gamme de fréquences plus large que celle du récepteur de mesure spécifiée dans la CISPR 16-1-1.

4.3 Fonctions de détection

En fonction des types de perturbation, on peut effectuer les mesures au moyen d'un récepteur de mesure équipé:

- a) d'un détecteur de valeur moyenne utilisé généralement pour la mesure des perturbations à bande étroite et des signaux, et plus particulièrement pour différencier les perturbations à bande étroite des perturbations à large bande;
- b) d'un détecteur de quasi-crête utilisé pour la mesure pondérée des perturbations à large bande permettant l'évaluation des nuisances audibles pour un auditeur radiophonique, mais également des perturbations à bande étroite;
- c) d'un détecteur quadratique moyen utilisé pour la mesure pondérée des perturbations à large bande permettant l'évaluation de l'effet des perturbations impulsives sur les services de radiocommunication numérique mais également des perturbations à bande étroite;
- d) d'un détecteur de crête susceptible d'être utilisé pour la mesure des perturbations soit à large bande, soit à bande étroite.

Les récepteurs de mesure comportant ces détecteurs sont spécifiés dans la CISPR 16-1-1.

5 Connexion du matériel de mesure

Pour ce qui concerne la connexion d'un appareil de mesure, de récepteurs de mesure et d'un appareil auxiliaire, par exemple des antennes, le câble de connexion entre le récepteur de mesure et l'appareil auxiliaire doit être blindé et son impédance caractéristique doit être adaptée à l'impédance d'entrée du récepteur de mesure. La sortie du matériel d'appoint doit être terminée par l'impédance prescrite.

6 Exigences et conditions générales de mesure

6.1 Généralités

Les mesures des perturbations radioélectriques doivent être:

- reproductibles, c'est-à-dire indépendantes du site de mesure et de l'environnement, plus particulièrement du bruit ambiant; et
- dénuées d'interactions, c'est-à-dire que la connexion du matériel en essai au matériel de mesure ne doit influencer ni le fonctionnement du matériel en essai ni la précision du matériel de mesure.

Ces exigences sont susceptibles d'être satisfaites si l'on observe les conditions suivantes:

- a) existence d'un rapport signal sur bruit suffisant au niveau de mesure souhaité, par exemple au niveau de la limite de perturbation appropriée;
- b) existence d'installation de mesure, des conditions de raccordement et de fonctionnement du matériel en essai définies;

6.2 Perturbation non produite par le matériel en essai

6.2.1 Généralités

Le rapport signal sur bruit de mesure, eu égard au bruit ambiant, doit satisfaire aux exigences suivantes. Si le bruit ambiant dépasse le niveau requis, cela doit être consigné dans le rapport d'essai.

6.2.2 Essais (d'évaluation) de conformité

Un site d'essai doit permettre de distinguer les émissions du matériel en essai du bruit ambiant. Il convient que le niveau de bruit ambiant soit de préférence de 20 dB inférieur au niveau de mesure souhaité, mais au moins de 6 dB inférieur à ce niveau. Pour la condition de 6 dB, le niveau de perturbation apparent venant du matériel en essai est augmenté d'une valeur pouvant atteindre 3,5 dB. L'aptitude du site pour le niveau ambiant requis peut être déterminée en effectuant une mesure du niveau de bruit ambiant avec le matériel d'essai en place mais hors fonctionnement.

Lors de l'évaluation de la conformité par rapport à une limite, le niveau de bruit ambiant est autorisé à dépasser le niveau de -6 dB recommandé, à condition que les niveaux combinés de bruit ambiant et d'émission de la source ne dépassent pas la limite spécifiée. On considère alors que le matériel en essai satisfait à la limite. Des directives complémentaires concernant la mesure des perturbations en présence d'émissions ambiantes sont données à l'Annexe A.

6.3 Mesure d'une perturbation continue

6.3.1 Perturbation continue à bande étroite

Le réglage du récepteur doit être maintenu sur la fréquence discrète examinée et modifié si la fréquence fluctue.

6.3.2 Perturbation continue à large bande

Pour estimer une perturbation continue à large bande dont le niveau n'est pas stable, la valeur maximale reproductible de la mesure doit être déterminée. Voir 6.5.1 pour plus de détails.

6.3.3 Utilisation d'analyseurs de spectre et de récepteurs à scrutation

Les analyseurs de spectre et les récepteurs à scrutation sont utiles pour mesurer les perturbations, particulièrement afin de réduire la durée de mesure. Il faut cependant accorder une attention toute particulière à certaines caractéristiques de ces instruments, notamment: la surcharge, la linéarité, la sélectivité, la réponse normale aux impulsions, la vitesse de scrutation en fréquence, l'interception du signal, la sensibilité, la précision en amplitude et la détection de crête, de valeur moyenne et de quasi-crête. Ces caractéristiques sont examinées à l'Annexe B.

6.4 Configuration et conditions de mesure du matériel en essai

Le matériel en essai doit fonctionner dans les conditions suivantes:

6.4.1 Configuration générale du matériel en essai

6.4.1.1 Généralités

Lorsque ce n'est pas spécifié dans la norme du produit, le matériel en essai doit être configuré comme décrit ci-dessous.

Le matériel en essai doit être installé, disposé et doit fonctionner d'une façon compatible avec ses applications types. Lorsque le fabricant a spécifié ou recommandé une pratique d'installation, cette pratique doit être utilisée si possible dans la configuration d'essai. Cette configuration doit être le type de pratique normale d'installation. Les câbles, charges et dispositifs d'interface doivent être raccordés à au moins un accès d'interface de chaque type du matériel en essai et, lorsque la pratique le permet, chaque câble doit être raccordé à un dispositif caractéristique d'une utilisation réelle.

Lorsqu'il y a plusieurs accès d'interface du même type, il peut être nécessaire d'ajouter au matériel en essai des câbles d'interconnexion supplémentaires, des charges et des dispositifs, en fonction des résultats des essais préliminaires. Le raccordement d'un câble ou d'un conducteur à un seul accès de ce type d'accès peut être suffisant. Le nombre réel de câbles ou de conducteurs supplémentaires peut être limité aux cas où l'ajout d'un autre câble ou conducteur n'influe pas significativement sur le niveau d'émission, c'est-à-dire qu'il varie de moins de 2 dB, à condition que le matériel en essai reste conforme. La justification du choix de la configuration et du chargement des accès doit être incluse dans le rapport d'essai.

Il convient que les câbles d'interconnexion soient du type et de la longueur spécifiés dans les exigences concernant le matériel individuel. Si l'on peut faire varier la longueur, celle-ci doit être choisie de manière à produire un maximum de perturbation.

Si des câbles blindés ou particuliers sont utilisés pendant les essais pour obtenir la conformité, une note doit alors être incluse dans le manuel d'instructions, informant de la nécessité d'utiliser de tels câbles.

Les longueurs de câbles en excès doivent être disposées en faisceau, approximativement au milieu du câble, la longueur des faisceaux allant de 30 cm à 40 cm. S'il s'avère impossible d'y parvenir en raison de l'encombrement ou de la rigidité des câbles, la disposition du câble en excès doit être notée précisément dans le rapport d'essai.

Les résultats d'une évaluation de matériels en essai comportant un module de chaque type peuvent être appliqués à des configurations comportant plusieurs de ces modules. Ceci est admis car il s'est avéré que des perturbations provenant de modules identiques ne sont généralement pas additives dans la pratique. Toutefois, le critère de 2 dB défini dans le présent article doit être appliqué.

Tout ensemble de résultats doit être accompagné d'une description complète du câblage et de l'orientation du matériel de façon à pouvoir reproduire les résultats. Si des conditions d'utilisation spécifiques sont requises pour satisfaire aux limites, ces conditions doivent être spécifiées et documentées, par exemple, la longueur de câble, le type, le blindage et la mise à la masse des câbles. Ces conditions doivent être incluses dans les instructions destinées à l'utilisateur.

Un matériel contenant plusieurs modules (tiroir, carte enfichable, plaque, etc.) doit être soumis à essai avec un mélange et un nombre représentatifs de ce qui est utilisé dans une installation type. Le nombre réel de plaques ou de cartes enfichables du même type peut être limité aux cas où l'ajout d'une autre plaque ou carte enfichable n'influe significativement sur le niveau d'émission, c'est-à-dire qu'il varie de moins de 2 dB, à condition que le matériel en essai reste conforme. La justification utilisée pour choisir le nombre et le type de modules doit être mentionnée dans le rapport d'essai.

Un système constitué d'un certain nombre d'unités séparées doit être configuré de manière à former une configuration représentative minimale. Le nombre et le mélange d'unités incluses dans la configuration d'essai doivent être représentatifs de ce qui est utilisé dans une installation type. La justification utilisée pour choisir les unités doit être mentionnée dans le rapport d'essai.

Au minimum un module de chaque type doit être fonctionnel dans chaque matériel évalué d'un matériel en essai. Pour un matériel en essai faisant partie d'un système, au minimum un matériel de chaque type pouvant être inclus dans la configuration possible du système doit être inclus dans le matériel en essai.

La position du matériel en essai par rapport au plan de masse de référence doit être équivalente à ce qui existe dans la pratique. En conséquence, le matériel posé au sol est placé sur un plan de masse de référence, mais isolé de celui-ci, et le matériel posé sur une table est placé sur une table non conductrice.

Le matériel conçu pour fonctionner monté sur un mur ou monté au plafond doit être soumis à essai comme le matériel en essai posé sur une table. L'orientation du matériel doit être cohérente avec la pratique d'installation normale.

Les combinaisons de types de matériels identifiés ci-dessus doivent également être agencées d'une manière cohérente avec une pratique d'installation normale. Le matériel conçu à la fois pour fonctionner posé sur une table et posé au sol doit être soumis à essai comme un matériel posé sur une table, sauf si l'installation habituelle est posée au sol, auquel cas cette configuration doit être utilisée.

Les extrémités des câbles de signaux reliés au matériel en essai qui ne sont pas raccordées à une autre unité ou matériel auxiliaire doivent être terminées en utilisant l'impédance de terminaison correcte définie dans la norme du produit.

Les câbles ou autres connexions à du matériel associé situé en dehors de la zone d'essai doivent pendre jusqu'au sol, puis être acheminés jusqu'à l'emplacement où ils quittent le volume d'essai.

Le matériel auxiliaire doit être installé conformément à la pratique d'installation normale. Lorsque ceci signifie que le matériel auxiliaire est situé sur le site d'essai, il doit être configuré en utilisant les mêmes conditions que celles qui sont applicables pour le matériel en essai (par exemple, distance par rapport au plan de masse et isolation par rapport au plan de masse s'il est posé au sol, et configuration du câblage).

6.4.1.2 Configuration posée sur une table

Le matériel destiné à être utilisé posé sur une table doit être placé sur une table non conductrice. Les dimensions nominales de la table sont de 1,5 m sur 1,0 m, mais elles peuvent finalement dépendre des dimensions horizontales du matériel en essai.

Toutes les unités constituant le système en essai (incluant le matériel en essai, les périphériques et les matériels ou dispositifs auxiliaires connectés) doivent être disposées conformément à une utilisation normale. Lorsqu'elle n'est pas définie dans l'utilisation normale, une distance de séparation nominale de 0,1 m entre les unités voisines doit être définie pour la configuration d'essai.

Les câbles intra-unités doivent pendre à l'arrière de la table. Si un câble pend jusqu'à moins de 0,4 m du plan de masse horizontale (ou du sol) la partie en excès doit être repliée au centre du câble en formant un faisceau dont la longueur ne dépasse pas 0,4 m, de façon que le faisceau se trouve au moins à 0,4 m au-dessus du plan de masse de référence.

Les câbles doivent être positionnés comme pour une utilisation normale.

Si la longueur du câble d'entrée de la prise d'alimentation électrique est inférieure à 0,8 m (y compris les alimentations intégrées dans la prise d'alimentation électrique) un câble d'extension doit être utilisé, tel que l'unité d'alimentation extérieure soit placée sur la table. Le câble prolongateur doit avoir des caractéristiques similaires au câble d'alimentation électrique (y compris le nombre de conducteurs et la présence d'une connexion de terre). Le câble prolongateur doit être traité comme une partie du câble d'alimentation électrique.

Dans les configurations ci-dessus, le câble situé entre le matériel en essai et l'alimentation doit être disposé sur la table de la même manière que les autres câbles reliant les composants du matériel en essai.

6.4.1.3 Configuration posée au sol

Le matériel en essai doit être placé sur le plan de masse de référence horizontal, orienté pour une utilisation normale, mais séparé de tout contact métallique avec le plan de masse de référence par une isolation allant jusqu'à 15 cm.

Les câbles doivent être isolés (jusqu'à 15 cm) du plan de masse de référence horizontal. Si le matériel nécessite une connexion de terre dédiée, celle-ci doit alors être prévue et reliée au plan de masse horizontal.

Les câbles intra-unité (entre des unités constituant le matériel en essai ou entre le matériel en essai et un matériel auxiliaire) doivent pendre du plan de masse de référence horizontal, mais rester isolés de celui-ci. Toute partie en excès doit être, soit repliée au centre du câble en un faisceau dont la longueur ne dépasse pas 0,4 m, soit disposé d'une façon en serpent. Si la longueur d'un câble intra-unité n'est pas suffisante pour pendre jusqu'au plan de masse de référence horizontal mais pend à moins de 0,4 m, la longueur en excès doit alors être repliée au centre du câble en un faisceau dont la longueur ne dépasse pas 0,4 m. Le faisceau doit être positionné de façon qu'il soit à 0,4 m au-dessus du plan de masse de référence horizontal ou à la hauteur de l'entrée du câble ou du point de connexion si celui-ci se trouve à moins de 0,4 m du plan de masse de référence horizontal.

Pour un matériel avec une montée verticale de câbles, le nombre de montées doit être celui de la pratique d'installation type. Lorsque la montée est réalisée dans un matériau non conducteur, un espacement minimum d'au moins 0,2 m doit être maintenu entre la partie la plus proche du matériel et le câble vertical le plus proche. Lorsque la structure de la montée est conductrice, l'espacement minimum de 0,2 m doit être celui qui existe entre les parties les plus proches du matériel et la structure de la montée.

6.4.1.4 Combinaisons de configurations de matériel posé sur une table et posé au sol

La partie en excès des câbles intra-unités entre une unité posée sur une table et une unité posée au sol doit être repliée en un faisceau dont la longueur est inférieure ou égale à 0,4 m. Le faisceau doit être positionné de façon qu'il soit à 0,4 m au-dessus du plan de masse de référence horizontal ou à la hauteur de l'entrée du câble ou du point de connexion si celui-ci se trouve à moins de 0,4 m du plan de masse de référence horizontal.

6.4.2 Fonctionnement du matériel en essai

Les conditions de fonctionnement du matériel en essai doivent être déterminées par le fabricant conformément à l'utilisation type du matériel en essai vis-à-vis du niveau d'émission le plus élevé attendu. Le mode de fonctionnement déterminé et la justification du choix des conditions de fonctionnement doivent être mentionnés dans le rapport d'essai.

Le matériel en essai doit être utilisé avec la plage de tensions de fonctionnement assignées (nominales) et les conditions de charge type (mécanique ou électrique) pour lesquelles il est conçu. Il convient d'utiliser des charges réelles chaque fois que possible. Si l'on utilise un simulateur, celui-ci doit représenter la charge réelle vis-à-vis de sa fréquence radio et de ses caractéristiques fonctionnelles.

Il convient que les programmes d'essai ou les autres moyens de vérification du matériel s'assurent que les diverses parties d'un système sont vérifiées d'une manière permettant la détection de toutes les perturbations du système.

6.4.3 Durée de fonctionnement du matériel en essai

La durée de fonctionnement, dans le cas des matériels en essai avec une durée de fonctionnement assignée donnée, doit être conforme au marquage; dans tous les autres cas, le matériel en essai doit être en fonctionnement continu au cours de l'essai.

6.4.4 Durée de fonctionnement préalable du matériel en essai

Aucune durée de fonctionnement préalable particulière n'est spécifiée mais, avant d'effectuer les mesures, le matériel en essai doit avoir fonctionné pendant une durée suffisante pour que ses modes et conditions de fonctionnement soient représentatifs de ceux qui se présentent au cours de la vie normale du matériel. Pour certains matériels en essai, certaines conditions d'essai spéciales peuvent être prescrites dans les normes de produit applicables.

6.4.5 Alimentation du matériel en essai

Le matériel en essai doit être alimenté à sa tension assignée. Si le niveau de perturbation varie considérablement avec la tension d'alimentation, les mesures doivent être répétées pour des tensions d'alimentation sur la plage comprise entre 0,9 et 1,1 fois la tension assignée. Les matériels en essai prévus pour plusieurs tensions assignées doivent être soumis aux essais à la tension assignée qui provoque la perturbation maximale.

6.4.6 Mode de fonctionnement du matériel en essai

Le matériel en essai doit fonctionner dans les conditions pratiques qui provoquent la perturbation maximale à la fréquence de mesure.

6.4.7 Fonctionnement d'un matériel à fonctions multiples

Un matériel à fonctions multiples, qui est soumis simultanément à différents articles d'une norme de produit et/ou de normes différentes, doit être soumis à essai, chaque fonction étant mise en fonctionnement seule, si cela peut être obtenu sans modification interne du matériel. Le matériel ainsi soumis à essai doit être considéré comme satisfaisant aux exigences de tous les articles et/ou normes lorsque chacune de ses fonctions aura satisfait aux exigences de l'article et/ou de la norme applicable(s).

Pour un matériel dont l'essai de chaque fonction séparée n'est pas réalisable, ou lorsque l'essai séparé d'une fonction particulière rendrait l'équipement inapte à remplir sa fonction primaire, ou lorsque le fonctionnement simultané de plusieurs fonctions produirait une économie de temps de mesure, le matériel doit être considéré comme satisfaisant s'il répond aux exigences des articles et/ou normes pertinentes, lorsque les fonctions indispensables sont mises en fonctionnement.

6.4.8 Détermination de la (des) configuration(s) provoquant des valeurs d'émission maximales

Un essai initial doit identifier la fréquence ayant la plus forte perturbation par rapport à la limite. Cette identification doit être effectuée pendant le fonctionnement du matériel en essai dans les modes de fonctionnement types et avec les positions des câbles dans une configuration d'essai représentative d'une pratique d'installation type.

La fréquence de plus forte perturbation par rapport à la limite doit être recherchée en étudiant les perturbations à plusieurs fréquences significatives. Ceci permet d'assurer que la fréquence probable de perturbation maximale a été trouvée et que le câble associé, la configuration et le mode de fonctionnement du matériel en essai ont été identifiés.

Pour l'essai initial, il convient de configurer le matériel en essai conformément aux normes du produit, comme approprié.

6.4.9 Enregistrement des mesures

Parmi les perturbations ci-dessus ($L - 20$ dB), où L est le niveau limite en unités logarithmiques, les niveaux de perturbation et les fréquences au minimum des six perturbations les plus fortes doivent être enregistrés.

Pour les perturbations rayonnées, la polarisation de l'antenne et la hauteur pour chaque perturbation consignée doivent être enregistrées.

6.5 Interprétation des résultats de mesure

6.5.1 Perturbations continues

- a) Si le niveau de perturbations n'est pas stable, la lecture sur le récepteur de mesure est observée pendant au moins 15 s pour chaque mesure; les indications les plus élevées doivent être enregistrées, à l'exception de tout claquement isolé qui doit être ignoré (voir 4.2 de la CISPR 14-1).
- b) Si le niveau général de perturbations n'est pas stable mais présente une augmentation ou une diminution continue supérieure à 2 dB pendant une période de 15 s, alors les niveaux de tension perturbatrice doivent être observés pendant une période plus longue et doivent être interprétés en fonction des conditions normales d'utilisation du matériel en essai, comme suit:
 - 1) si le matériel en essai est susceptible d'être allumé ou éteint fréquemment ou si son sens de rotation peut être inversé, il convient alors, pour chaque fréquence de mesure, d'allumer ou d'inverser le sens de rotation du matériel en essai juste avant chaque mesure, puis de l'éteindre juste après. Le niveau maximum obtenu durant la première minute, pour chaque fréquence de mesure, doit être enregistré;
 - 2) si le matériel en essai est habituellement utilisé pendant de plus longues durées, il convient alors de le laisser allumé pendant toute la durée de l'essai. Le niveau de perturbations doit être enregistré pour chaque fréquence, mais uniquement après avoir obtenu une lecture stable (sous réserve de la satisfaction du point a)).
- c) Si la nature des perturbations du matériel en essai passe d'un caractère stable à un caractère aléatoire au cours d'un essai, le matériel en essai doit alors être soumis à l'essai conformément au point b).
- d) Les mesures sont effectuées sur le spectre complet et enregistrées au moins à la fréquence qui offre l'indication la plus grande, comme requis dans la publication CISPR applicable.

6.5.2 Perturbations discontinues

Il n'existe actuellement aucune exigence pour la mesure des perturbations discontinues rayonnées.

6.5.3 Mesure de la durée d'une perturbation

La durée d'une perturbation doit être connue pour pouvoir la mesurer correctement et pour déterminer si elle est discontinue. La durée d'une perturbation peut être mesurée selon l'une des manières suivantes:

- en connectant un oscilloscope à la sortie IF (fréquence intermédiaire) d'un récepteur de mesure pour pouvoir surveiller la perturbation dans le domaine temporel;
- en syntonisant un récepteur de perturbations électromagnétiques ou un analyseur de spectre sur la fréquence de la perturbation sans balayage en fréquence (c'est-à-dire,