

Anwendungsbeginn

Anwendungsbeginn dieses Dokuments ist 2015-08-01.

Inhalt

	Seite
Nationales Vorwort.....	5
Nationaler Anhang NA (informativ) Zusammenhang mit Europäischen und Internationalen Normen.....	6
Nationaler Anhang NB (informativ) Literaturhinweise.....	6
Einleitung	7
1 Anwendungsbereich.....	7
2 Normative Verweisungen	7
3 Begriffe und Abkürzungen.....	8
3.1 Begriffe	8
3.2 Abkürzungen	8
4 Allgemeines.....	8
5 Prüfbedingungen	9
5.1 Allgemeines.....	9
5.2 Versorgungsspannung	9
5.3 Frequenzbereich.....	9
6 Prüfeinrichtung	9
6.1 Allgemeines.....	9
6.2 Schirmung	9
6.3 HF-Störsignalgenerator	9
6.4 Leitungen.....	10
6.5 Nahfeldsonde	10
6.6 Sondenpositionierungssystem und Datenerfassungssystem.....	10
6.7 Überwachung des DUT	11
7 Prüfaufbau	11
7.1 Allgemeines.....	11
7.2 Prüfkonfiguration	11
7.3 Prüfleiterplatte	12
7.4 Einrichtung der Software des Sondenpositionierungssystems	12
7.5 DUT-Software.....	12
8 Prüfverfahren.....	13
8.1 Allgemeines.....	13
8.2 Funktionsprüfung.....	13
8.3 Prüfung der Störfestigkeit.....	13
9 Prüfbericht	15
9.1 Allgemeines.....	15
9.2 Prüfbedingungen	15

	Seite	
9.3	Aufbau und Kalibrierung der Sonde.....	15
9.4	Prüfdaten.....	15
9.5	Nachverarbeitung.....	16
9.6	Datenaustausch.....	16
Anhang A (normativ) Kalibrierung von Nahfeldsonden.....		17
A.1	Allgemeines.....	17
A.2	Prüfeinrichtung.....	19
A.3	Kalibrieraufbau.....	19
A.4	Kalibrierverfahren.....	20
Anhang B (informativ) Elektrische und magnetische Feldsonden.....		21
B.1	Allgemeines.....	21
B.2	Elektrische Beschreibung der Sonde.....	21
B.3	Physikalische Beschreibung der Sonde.....	21
B.3.1	Sondenaufbau.....	21
B.3.2	Elektrische Feldsonde.....	22
B.3.3	Magnetische Feldsonde.....	22
Anhang C (informativ) Koordinatensysteme.....		23
C.1	Allgemeines.....	23
C.2	Kartesisches Koordinatensystem.....	23
C.3	Zylinderkoordinatensystem.....	24
C.4	Kugelkoordinatensystem.....	25
C.5	Umrechnung der Koordinatensysteme.....	25
Literaturhinweise.....		26
Bilder		
Bild 1	– Beispiel eines Sondenpositionierungssystems.....	11
Bild 2	– Prüfaufbau.....	12
Bild 3	– Beispiele für Daten, die ein Abbild des DUT überlagern.....	16
Bild A.1	– Typischer Sondenfaktor in $\text{dB}(\Omega \cdot \text{m}^2)$ in Abhängigkeit von der Frequenz.....	18
Bild A.2	– Typischer Sondenfaktor in $\text{dB}(\text{S}/\text{m}^2)$ in Abhängigkeit von der Frequenz.....	19
Bild A.3	– Kalibrieraufbau für die Sonde.....	20
Bild B.1	– Grundaufbau von elektrischen und magnetischen Feldsonden.....	21
Bild B.2	– Beispielaufbau einer elektrischen Feldsonde (E_z).....	22
Bild B.3	– Beispielaufbau einer magnetischen Feldsonde (H_x oder H_y).....	22
Bild C.1	– Rechtshändiges kartesisches Koordinatensystem (bevorzugt).....	23
Bild C.2	– Linkshändiges kartesisches Koordinatensystem.....	24
Bild C.3	– Zylinderkoordinatensystem.....	24
Bild C.4	– Kugelkoordinatensystem.....	25

— Vornorm —

DIN IEC/TS 62132-9 (VDE V 0847-22-9):2015-08

Seite

Tabellen

Tabelle 1 – Größe der Frequenzschritte in Abhängigkeit vom Frequenzbereich.....	13
Tabelle A.1 – Lineare Einheiten des Sondenfaktors.....	18
Tabelle A.2 – Logarithmische Einheiten des Sondenfaktors.....	18
Tabelle C.1 – Umrechnung der Koordinatensysteme.....	25