

DIN EN 60268-4



ICS 33.160.50

Ersatz für  
DIN EN 60268-4:2000-01  
Siehe jedoch Beginn der  
Gültigkeit

**Elektroakustische Geräte –  
Teil 4: Mikrofone (IEC 60268-4:2004);  
Deutsche Fassung EN 60268-4:2004**

Sound system equipment –  
Part 4: Microphones (IEC 60268-4:2004);  
German version EN 60268-4:2004

Equipements pour systèmes électroacoustiques –  
Partie 4: Microphones (CEI 60268-4:2004);  
Version allemande EN 60268-4:2004

Gesamtumfang 49 Seiten

## **Beginn der Gültigkeit**

Die von CENELEC am 2004-03-01 angenommene EN 60268-4 gilt als DIN-Norm ab 2004-07-01.

Daneben darf DIN EN 60268-4:2000-01 noch bis 2007-03-01 angewendet werden.

## **Nationales Vorwort**

Vorausgegangener Norm-Entwurf: E DIN EN 60268-4:2002-11.

Für die vorliegende Norm ist das nationale Arbeitsgremium UK 742.6 „Mikrofone und Kopfhörer“ der DKE Deutsche Kommission Elektrotechnik Elektronik Informationstechnik im DIN und VDE zuständig.

Die enthaltene IEC-Publikation wurde vom TC 100 „Audio, video and multimedia systems and equipment“ erarbeitet.

Das IEC-Komitee hat entschieden, dass der Inhalt dieser Publikation bis zum Jahr 2008 unverändert bleiben soll. Zu diesem Zeitpunkt wird entsprechend der Entscheidung des Komitees die Publikation

- bestätigt,
- zurückgezogen,
- durch eine Folgeausgabe ersetzt oder
- geändert.

Für den Fall einer undatierten Verweisung im normativen Text (Verweisung auf eine Norm ohne Angabe des Ausgabedatums und ohne Hinweis auf eine Abschnittsnummer, eine Tabelle, ein Bild usw.) bezieht sich die Verweisung auf die jeweils neueste gültige Ausgabe der in Bezug genommenen Norm.

Für den Fall einer datierten Verweisung im normativen Text bezieht sich die Verweisung immer auf die in Bezug genommene Ausgabe der Norm.

Der Zusammenhang der zitierten Normen mit den entsprechenden Deutschen Normen ergibt sich, soweit ein Zusammenhang besteht, grundsätzlich über die Nummer der entsprechenden IEC-Publikation. Beispiel: IEC 60068 ist als EN 60068 als Europäische Norm durch CENELEC übernommen und als DIN EN 60068 ins Deutsche Normenwerk aufgenommen.

## **Änderungen**

Gegenüber DIN EN 60268-4:2000-01 wurden folgende Änderungen vorgenommen.

Neben redaktionellen Änderungen und technischen Aktualisierungen wurden die Abschnitte neu eingefügt:

- a) 4.8 Grafische Darstellung der Ergebnisse;
- b) 12.5 Spezielle Eigenschaften von Stereo-Mikrofonen;
- c) 15.2 Symmetrie im Betriebszustand.

## **Frühere Ausgaben**

DIN EN 60268-4: 2000-01  
DIN 45590: 1960-02, 1974-03  
DIN 45591: 1963-12, 1974-02  
DIN 45593: 1960-02, 1976-08

Deutsche Fassung

**Elektroakustische Geräte**  
**Teil 4: Mikrofone**  
(IEC 60268-4:2004)

Sound system equipment  
Part 4: Microphones  
(IEC 60268-4:2004)

Equipements pour systèmes  
électroacoustiques  
Partie 4: Microphones  
(CEI 60268-4:2004)

Diese Europäische Norm wurde von CENELEC am 2004-03-01 angenommen. Die CENELEC-Mitglieder sind gehalten, die CEN/CENELEC-Geschäftsordnung zu erfüllen, in der die Bedingungen festgelegt sind, unter denen dieser Europäischen Norm ohne jede Änderung der Status einer nationalen Norm zu geben ist.

Auf dem letzten Stand befindliche Listen dieser nationalen Normen mit ihren bibliographischen Angaben sind beim Zentralsekretariat oder bei jedem CENELEC-Mitglied auf Anfrage erhältlich.

Diese Europäische Norm besteht in drei offiziellen Fassungen (Deutsch, Englisch, Französisch). Eine Fassung in einer anderen Sprache, die von einem CENELEC-Mitglied in eigener Verantwortung durch Übersetzung in seine Landessprache gemacht und dem Zentralsekretariat mitgeteilt worden ist, hat den gleichen Status wie die offiziellen Fassungen.

CENELEC-Mitglieder sind die nationalen elektrotechnischen Komitees von Belgien, Dänemark, Deutschland, Estland, Finnland, Frankreich, Griechenland, Irland, Island, Italien, Litauen, Lettland, Luxemburg, Malta, den Niederlanden, Norwegen, Österreich, Polen, Portugal, Schweden, der Schweiz, der Slowakei, Slowenien, Spanien, der Tschechischen Republik, Ungarn, dem Vereinigten Königreich und Zypern.

**CENELEC**

Europäisches Komitee für Elektrotechnische Normung  
European Committee for Electrotechnical Standardization  
Comité Européen de Normalisation Electrotechnique

**Zentralsekretariat: rue de Stassart 35, B-1050 Brüssel**

## Vorwort

Der Text des Schriftstücks 100/721/FDIS, zukünftige 3. Ausgabe von IEC 60268-4, ausgearbeitet von dem IEC TC 100 „Audio, video and multimedia systems and equipment“, wurde der IEC-CENELEC Parallelen Abstimmung unterworfen und von CENELEC am 2004-03-01 als EN 60268-4 angenommen.

Diese Europäische Norm ersetzt EN 60268-4:1999.

Nachstehende Daten wurden festgelegt:

- spätestes Datum, zu dem die EN auf nationaler Ebene durch Veröffentlichung einer identischen nationalen Norm oder durch Anerkennung übernommen werden muss (dop): 2004-12-01
- spätestes Datum, zu dem nationale Normen, die der EN entgegenstehen, zurückgezogen werden müssen (dow): 2007-03-01

Der Anhang ZA wurde von CENELEC hinzugefügt.

## Anerkennungsnotiz

Der Text der Internationalen Norm IEC 60268-4:2004 wurde von CENELEC ohne irgendeine Abänderung als Europäische Norm angenommen.

In der offiziellen Fassung sind unter „Literaturhinweise“ zu den aufgelisteten Normen die nachstehenden Anmerkungen einzutragen:

- |           |             |  |
|-----------|-------------|--|
| ANMERKUNG | IEC 60574-1 | Harmonisiert als HD 369.1 S1:1978 (nicht modifiziert). |
| ANMERKUNG | IEC 61672-1 | Harmonisiert als EN 61672-1:2003 (nicht modifiziert).  |

# Inhalt

	Seite
Vorwort.....	2
1 Anwendungsbereich .....	6
2 Normative Verweisungen .....	6
3 Allgemeine Bedingungen.....	7
3.1 Allgemeines .....	7
3.2 Messbedingungen .....	7
4 Einzelbedingungen .....	8
4.1 Anfangsbedingungen.....	8
4.2 Schallquelle .....	8
4.3 Messung des Schalldruckes.....	8
4.4 System für Spannungsmessungen.....	9
4.5 Akustische Umgebung.....	9
4.6 Verfahren zur Aufnahme von Frequenzkurven .....	12
4.7 Gesamtunsicherheit.....	13
4.8 Grafische Darstellung der Ergebnisse.....	13
5 Typbeschreibung (akustisches Verhalten) .....	13
5.1 Wandlerprinzip.....	13
5.2 Art des Mikrofons.....	13
5.3 Art der Richtcharakteristik .....	13
6 Anschlüsse und Einstellmöglichkeiten .....	13
6.1 Kennzeichnung .....	13
6.2 Steckverbinder und elektrische Anpasswerte .....	13
7 Bezugspunkt und Bezugsachse .....	14
7.1 Bezugspunkt.....	14
7.2 Bezugsachse .....	14
8 Nenn-Stromversorgung .....	14
8.1 Anzugebende Größe .....	14
8.2 Messverfahren .....	14
9 Elektrische Impedanz .....	14
9.1 Quellimpedanz.....	14
9.2 Nennimpedanz.....	15
9.3 Mindest-Lastimpedanz .....	15
10 Übertragungskoeffizient.....	16
10.1 Allgemeines .....	16
10.2 Übertragungskoeffizienten in Bezug auf die akustische Umgebung.....	16
10.3 Übertragungskoeffizient in Bezug auf die Art des Signals .....	18
11 Übertragungsfunktion .....	20
11.1 Frequenzgang.....	20

	Seite
11.2 Übertragungsbereich .....	20
12 Richtungseigenschaften.....	20
12.1 Richtcharakteristik.....	20
12.2 Bündelungsmaß.....	22
12.3 Vor-Rück-Übertragungsmaß (0° bis 180°).....	22
12.4 Störschallunterdrückung .....	22
12.5 Spezielle Eigenschaften von Stereo-Mikrofonen .....	23
13 Amplituden-Nichtlinearität.....	24
13.1 Allgemeines .....	24
13.2 Klirrfaktor.....	24
13.3 Klirrfaktor n-ter Ordnung (n = 2, 3, ... ).....	25
13.4 Differenzton-Verzerrung 2. Ordnung .....	26
14 Begrenzungsverhalten .....	26
14.1 Höchst-Spitzennenschalldruck .....	26
14.2 Grenzschalldruck .....	27
15 Symmetrie.....	27
15.1 Symmetrie des Mikrofon-Ausganges.....	27
15.2 Symmetrie im Betriebszustand .....	27
16 Äquivalenter Nenschalldruckpegel der Eigenstörspannung .....	28
16.1 Anzugebende Größe.....	28
16.2 Messverfahren .....	28
17 Umgebungsbedingungen.....	28
17.1 Allgemeines .....	28
17.2 Druckbereich.....	28
17.3 Temperaturbereich.....	28
17.4 Bereich relativer Luftfeuchte .....	28
18 Äußere Einflussgrößen .....	29
18.1 Allgemeines .....	29
18.2 Äquivalenter Schalldruck für äußere Magnetfelder .....	29
18.3 Äquivalenter Schalldruck für mechanische Schwingungen .....	30
18.4 Äquivalenter Schalldruckpegel für Wind .....	31
18.5 Äquivalenter Schalldruckpegel für den „Pop“-Effekt.....	32
18.6 Äquivalenter Schalldruckpegel für elektromagnetische Störungen .....	33
18.7 Elektrostatische Entladung .....	33
19 Magnetisches Streufeld .....	33
19.1 Anzugebende Größe.....	33
19.2 Messverfahren .....	34
20 Physikalische Kenngrößen .....	34
20.1 Maße .....	34

	Seite
20.2 Masse .....	34
20.3 Kabel und Anschlüsse .....	34
21 Klassifizierung der anzugebenden Kenngrößen .....	34
21.1 Allgemeines .....	34
21.2 Klassifizierung.....	35
Anhang A (normativ) Aufbau eines schallgedämmten Behälters .....	41
Anhang B (informativ) Vereinfachtes Verfahren für „Pop“-Messungen .....	42
Literaturhinweise.....	45
Anhang ZA (normativ) Normative Verweisungen auf internationale Publikationen mit ihren entsprechenden europäischen Publikationen .....	46
<b>Bilder</b>	
Bild 1a – Symmetrie des Ausgangs.....	36
Bild 1b – Symmetrie unter Betriebsbedingungen .....	36
Bild 2 – Aufbau zur Messung der Windempfindlichkeit .....	37
Bild 3 – Windmaschine, Typ 1 (oben) und Typ 2 (unten) .....	38
Bild 4 – Elektrischer und mechanischer Aufbau zur Messung des „Pop“-Effektes .....	39
Bild 5 – Bezugssignal und Eigenschaften.....	40
Bild A.1 – Anordnung zur Schallisolierung.....	41
Bild B.1 – Messaufbau .....	44
Bild B.2 – Prüfanordnung für den Übertragungskoeffizienten des Schallfeldes.....	44
<b>Tabellen</b>	
Tabelle 1 – Nachhallzeit des leeren Raumes .....	11
Tabelle 2 – Sprachleistungs-Bewertungskoeffizient für Oktavband – Mittenfrequenzen .....	19
Tabelle 3 – Klassifizierung der Kenngrößen.....	35

## 1 Anwendungsbereich

Dieser Teil von IEC 60268 legt Messverfahren für elektrische Impedanz, Übertragungskoeffizient, Richtungseigenschaften, Dynamikbereich und externe Einflüsse von Mikrofonen für elektroakustische Geräte fest. Zusätzlich werden Empfehlungen für die anzugebenden Eigenschaften festgelegt.

Diese Norm gilt für Mikrofone elektroakustischer Anlagen zur Verwendung für Sprache und Musik. Sie gilt nicht für Messmikrofone, gilt aber für Mikrofone von Tonkanälen mit mehr als einem Kanal, z. B. für Stereo oder ähnliche Anwendung. Sie gilt auch für Mikrofone mit Unterputzinstallation und für die analogen Eigenschaften von Mikrofonen mit digitalem Ausgang.

Für die Anwendung dieser Internationalen Norm schließt ein Mikrofon alle Teile mit ein, die Bestandteil des Mikrofons sind, wie Übertrager, Vorverstärker oder andere Elemente bis zu den vom Hersteller festgelegten Ausgangsanschlüssen.

ANMERKUNG Die in dieser Norm festgelegten Eigenschaften beschreiben das Verhalten eines Mikrofons nicht vollständig. Zur Beschreibung von Mikrofon-Leistungsdaten sind weitere Arbeiten notwendig, um neue Festlegungen und Messverfahren für einen späteren Ersatz von zumindest einigen subjektiven durch objektive Eigenschaften zu finden.

## 2 Normative Verweisungen

Die folgenden zitierten Dokumente sind für die Anwendung dieses Dokuments erforderlich. Bei datierten Verweisungen gilt nur die in Bezug genommene Ausgabe. Bei undatierten Verweisungen gilt die letzte Ausgabe des in Bezug genommenen Dokuments (einschließlich aller Änderungen).

IEC 60065:2001, *Audio, video and similar electronic apparatus – Safety requirements.*

IEC 60268-1:1985, *Sound system equipment – Part 1: General.*

IEC 60268-2:1987, *Sound system equipment – Part 2: Explanation of general terms and calculation methods.*

IEC 60268-3:2000, *Sound system equipment – Part 3: Amplifiers.*

IEC 60268-5:2003, *Sound system equipment – Part 5: Loudspeakers.*

IEC 60268-11:1987, *Sound system equipment – Part 11: Application of connectors for the interconnection of sound system components.*

IEC 60268-12:1987, *Sound system equipment – Part 12: Application of connectors for broadcast and similar use.*

IEC 60574-3:1983, *Audiovisual, video and television equipment and systems – Part 3: Connectors for the interconnection of equipment in audiovisual systems.*

IEC 60914:1988, *Conference systems – Electrical and audio requirements.*

IEC 61000-4-2:1995, *Electromagnetic compatibility (EMC) – Part 4-2: Testing and measurement techniques – Electrostatic discharge immunity test.*

IEC 61000-4-3:2002, *Electromagnetic compatibility (EMC) – Part 4-3: Testing and measurement techniques – Radiated, radio-frequency, electromagnetic field immunity test.*

IEC 61265:1995, *Electroacoustics – Instruments for measurement of aircraft noise – Performance requirements for systems to measure one-third-octave-band sound pressure levels in noise certification of transport-category aeroplanes.*

IEC 61938:1996, *Audio, video and audiovisual systems – Interconnections and matching values – Preferred matching values of analogue signals.*

ISO 354:2003, *Acoustics – Measurement of sound absorption coefficients in a reverberant room.*



### 3 Allgemeine Bedingungen

#### 3.1 Allgemeines

Es wird auf IEC 60268-1 Bezug genommen, speziell:

- Einheiten und Maßsysteme,
- Messfrequenzen,
- anzugebende Größen und ihre Unsicherheit (siehe auch 4.7),
- Kennzeichnung (siehe auch 6.1),
- Umgebungsbedingungen,
- Filter, Netzwerke und Messgeräte zur Geräuschespezifikation und Geräuschmessung,
- Einzelspezifikation und Typspezifikation,
- grafische Darstellung der Eigenschaften,
- Maßstäbe für die grafische Darstellung,
- Sicherheit von Personen und Brandschutz,
- Verfahren zur Erzeugung eines homogenen magnetischen Wechselfeldes,
- Spule zur Messung der magnetischen Feldstärke, und

bezüglich der Speisung von Mikrofonen auf IEC 61938.

#### 3.2 Messbedingungen

##### 3.2.1 Einleitung

Zur Erleichterung der Spezifikation, nach der Mikrofone für die Messung eingerichtet werden, sind in dieser Empfehlung eine Reihe von Bedingungen als „Nennbedingungen“ festgelegt worden.

Drei Nenngrößen gelten grundsätzlich für die Ausgestaltung dieses Konzeptes:

- Nennimpedanz (siehe 9.2);
- Nenn-Stromversorgung (siehe 8.1);
- Nennübertragungskoeffizient (siehe 10.3.1).

Um einwandfreie Messbedingungen zu erhalten, müssen die oben genannten Nenngrößen den Angaben des Herstellers entnommen werden.

Die Vorsilbe „Nenn-“ in der Anwendung auf andere Größen bezieht sich auf die Festlegung der Messung der jeweiligen Größe unter Nennbedingungen oder unter Bedingungen, die eindeutig mit ihnen zusammenhängen. Dieses gilt für die folgenden zwei Größen:

- Nenn-Ausgangsspannung;
- Nenn-Ersatzschalldruckpegel in Bezug auf Eigengeräusch.

In dieser Norm werden für elektrische Impedanz, Übertragungskoeffizient, Richtwirkung, Dynamikbereich und äußere Einflussgrößen Messverfahren angegeben. Bei alternativen Verfahren muss das gewählte Verfahren angegeben werden.

##### 3.2.2 Nennbedingungen

Das Mikrofon befindet sich unter Nennbedingungen, wenn die folgenden Voraussetzungen erfüllt sind:

- das Mikrofon muss im Leerlauf betrieben werden (siehe 9.2);
- benötigt das Mikrofon eine Stromversorgung, muss diese der Nenn-Stromversorgung entsprechen;

- das Mikrofon (ausgenommen Nahbesprechungsmikrofone) muss sich im ebenen freien Schallfeld befinden, dabei erfolgt die Wellenausbreitung unter null Grad bezogen auf die Bezugsrichtung;
- der ungestörte Schalldruck (bei Abwesenheit des Mikrofons) im Schallfeld am Bezugspunkt muss sinusförmig sein und auf einen Pegel von 0,3 Pa (Schalldruckpegel 84 dB) eingestellt werden;
- bei Nahbesprechungsmikrofonen muss das Mikrofon im festgelegten Abstand nicht mehr als 25 mm vom künstlichen Mund entfernt sein und der ungestörte Schalldruck im Schallfeld am Bezugspunkt muss sinusförmig sein und auf einen Pegel von 3 Pa (Schalldruckpegel 104 dB) eingestellt werden;
- erfordert ein bestimmtes Mikrofon einen anderen Messpegel, muss dies in den technischen Daten zusammen mit der Ursache dafür angegeben werden. Pegel, die sich auf den Nenn-Bezugspegel von 94 dB oder auf das Mehrfache von 10 dB beziehen, sind zu bevorzugen;
- Steller, so vorhanden, sind nach den vom Hersteller empfohlenen Angaben zu positionieren;
- ohne triftigen Grund für eine Abweichung muss die Frequenz auf 1 000 Hz eingestellt werden (siehe IEC 60268-1);
- der Umgebungsdruck, die relative Luftfeuchte und die Umgebungstemperatur müssen in den Grenzen von IEC 60268-1 liegen und angegeben werden.

ANMERKUNG 1 Das ITU/T hat die Empfehlung P.51 veröffentlicht, welche die Spezifikation des künstlichen Mundes enthält. Überall, wo möglich, sollte ein künstlicher Mund in Übereinstimmung mit dieser Empfehlung benutzt werden.

ANMERKUNG 2 Um sicherzustellen, dass bei der Messung von Nahbesprechungsmikrofonen auch Nasallaute situationsgerecht wiedergegeben werden, sollte eine synthetische „Stimme“ dieses Geräusch erzeugen. Ohne diese Schallanteile bei der Wiedergabe können sich unnatürliche Sprachgüten ergeben.

ANMERKUNG 3 Durch Einschränkungen am Messort oder der Messgeräte kann es notwendig sein, andere als die angegebenen Schalldruckpegel zu verwenden. Dies ist nur akzeptabel, wenn alle Leistungsdatenänderungen der relevanten Kenngrößen zwischen verwendetem Pegel und Bezugspegel mit der erforderlichen Genauigkeit bekannt sind.

## 4 Einzelbedingungen

### 4.1 Anfangsbedingungen

Ein Mikrofon mit Vorverstärker muss vor der Messung für die vom Hersteller angegebene Dauer eingeschaltet sein, damit die Bauteile unter Nennbedingungen eine stationäre Temperatur annehmen. Wird keine Dauer angegeben, müssen zum Erreichen stabiler Verhältnisse 10 s vorgesehen werden. Enthält das Mikrofon eine Röhre oder andere Beheizungseinrichtungen, muss die Dauer 10 min betragen.

### 4.2 Schallquelle

Die Schallquelle muss in der Lage sein, am Ort des Mikrofons den Schalldruckpegel zu erzeugen, der in den Nennbedingungen angegeben ist. Die Amplitudenverzerrungen der Schallquelle müssen so gering gehalten werden, dass die Auswirkungen auf das Messergebnis kleiner als 0,5 dB bleiben. Bieten die Messbedingungen keine genügende Sicherheit für das Einhalten ausreichend niedriger Verzerrungen, kann ein Schmalbandfilter hinter den Mikrofonausgang geschaltet werden, um nur die Grundfrequenz zu messen.

Zur Schallfeldkalibrierung und Kalibrierung von Hochleistungsmikrofonen muss die Schallquelle (Lautsprecher) in einem Gehäuse betrieben werden, das den Schall nur durch eine ausreichend definierte Öffnung abstrahlt. Bezogen auf die Bezugsachse des Mikrofons muss diese Öffnung radialsymmetrisch sein.

### 4.3 Messung des Schalldruckes

Ein kalibriertes Bezugsmikrofon muss für die Messung des Schalldrucks verwendet werden. Das Bezugsmikrofon sollte auf  $\pm 1$  dB oder besser kalibriert sein.

## 4.4 System für Spannungsmessungen

Die elektromagnetische Kraft (EMK), die das Mikrofon im Schallfeld erzeugt, muss durch die Messung der Leerlaufspannung des Mikrofons mit einem Spannungsmessgerät bestimmt werden, dessen Eingangsimpedanz mindestens dem 100fachen Wert der Nennimpedanz des Mikrofons entspricht.

ANMERKUNG Stellen externe Geräte wie eine Stromversorgung eine Belastung für das Mikrofon dar, sollte die tatsächliche EMK um die Auswirkung dieser Last korrigiert ermittelt werden.

## 4.5 Akustische Umgebung

### 4.5.1 Allgemeines

Das Mikrofon kann bei unterschiedlichen akustischen Bedingungen gemessen werden:

- a) im freien Feld oder ähnlich ohne Begrenzungsflächen mit:
  - Kugelwellen oder
  - ebenen Wellen oder
  - Wellen, die durch eine besondere Schallquelle (künstlicher Mund oder künstlicher Kopf) erzeugt werden;
- b) im Diffusfeld;
- c) über einen kleinen Hohlraum (Kuppler) an eine Schallquelle gekoppelt.

### 4.5.2 Freifeldbedingungen

Eine Schallwelle im Freifeld ist von Natur aus immer divergierend. Unter gewissen Umständen kann sie eine ideale ebene Welle annähern.

Freifeldbedingungen können erzielt werden:

- im Freien, soweit es Umgebungsgeräusch und Wind erlauben, oder
- im reflexionsarmen Raum oder
- in einem Messrohr.

Eine Schallquelle kleiner Abmessungen im Vergleich zur Wellenlänge erzeugt in dieser Umgebung eine Kugelwelle. Die Kugelwelle kann einer ebenen Welle angenähert werden, wenn sich der Messort in ausreichender Entfernung von der Quelle befindet. Kugelwellen können für die Messung von Druckmikrofonen eingesetzt werden, für die Messung von Druckgradientenmikrofonen ist es aber notwendig, im tieffrequenten Bereich nahezu ideale ebene Wellen zu verwenden.

Für Mikrofone, die sowohl auf den Druck als auch auf den Druckgradienten reagieren und einen ausreichend frequenzunabhängigen Frequenzgang in einem ebenen freien Schallfeld (d. h. bei genügendem Abstand von der Quelle) besitzen, kann die Erregungsantwort als Funktion der Frequenz  $f$ , des Abstandes  $r$  vom Zentrum divergierender Kugelwellen und des Einfallswinkels  $\theta$  der Wellen auf das Mikrofon in komplexer Form angegeben werden:

$$(1 - B) + B \left( 1 + \frac{1}{jkr} \right) \cos \theta$$

Dabei ist

- $1 - B$  Beitrag des Druckanteils;
- $B$  Beitrag des Druckgradientenanteils;
  - = 0 für richtungsunabhängigen Typ (Kugelcharakteristik);
  - = 0,5 für die Niere;
  - = 1 für den bidirektionalen Druckgradiententyp (Doppelkugel);
- $k$  =  $2\pi/\lambda$  oder  $2\pi f/v$ .

Bei tiefen Frequenzen wird es schwierig, die Bedingungen für ebene Wellen in einem reflexionsarmen Raum zu erfüllen. Bei tiefen Frequenzen unterhalb der Grenzfrequenz des reflexionsarmen Raumes kann daher eine ebene Welle besser mit anderen Methoden erzeugt werden.

Freifeldbedingungen gelten in der Umgebung eines Mikrofons als ausreichend erfüllt, wenn die folgenden Bedingungen eingehalten werden:

- innerhalb einer Entfernung von 200 mm vor, hinter, rechts, links, oberhalb und unterhalb des Ortes des Mikrofons wird der Schalldruckpegel bei jeder Messfrequenz mit einem Druckwandler gemessen;
- die Achse des Wandlers muss immer zur Mitte des Lautsprechers zeigen (siehe IEC 60268-5);
- die zugehörigen Schalldruckpegel dürfen auf der Achse bei unterschiedlichen Abständen vom Lautsprecher um nicht mehr als 0,5 dB vom berechneten Pegel im idealen Schallfeld abweichen;
- die Werte bei annähernd konstantem Abstand (d. h. rechts, links, oberhalb und unterhalb) dürfen sich nicht um mehr als 1 dB vom Pegel am Bezugspunkt unterscheiden.

#### 4.5.2.1 Kugelwellen

Der Schalldruck im freien Feld einer Kugelschallquelle verändert sich umgekehrt proportional zum Abstand vom akustischen Mittelpunkt der Quellen.

Der Ausgangspegel des Mikrofons wird sich umgekehrt zum Abstand zwischen Quelle und Mikrofon ändern, wenn die zugehörigen Abmessungen klein gegenüber der Wellenlänge sind, so dass die Ergebnisse in einem gewissen Messabstand  $r$  auf den Bezugsabstand umgerechnet werden können.

Sind entweder der Umfang der abstrahlenden Oberfläche der Quelle oder der Umfang der Haupt-Schalleintrittsöffnung des Mikrofons größer als die Wellenlänge, ist die Berechnung nur anwendbar, wenn der Messabstand übereinstimmt mit:

$$r \geq d$$

$$r \geq \frac{d^2}{\lambda}$$

Dabei ist

- $r$  Abstand von der Quelle zum Messpunkt;
- $d$  effektiver Durchmesser der Schallquelle;
- $\lambda$  Schallwellenlänge.

ANMERKUNG Es wird empfohlen, den Abstand zwischen Quelle und Messpunkt größer als den dreifachen Wert der größten Abmessung der abstrahlenden Oberfläche der Quelle zu wählen.

#### 4.5.2.2 Ebene fortschreitende Wellen

Eine ebene fortschreitende Welle kann in einem Rohr oder im Freien erzeugt werden.

##### a) Im Rohr

Bei der Konstruktion eines Rohrs, das brauchbare Ergebnisse liefern kann, sind viele Schwierigkeiten zu bewältigen, wie die Auslegung der Abschlussimpedanz, die Vermeidung von Quermoden, die Form der eigentlichen Wellenfront und die Größenverhältnisse von Rohr und Mikrofon.

##### b) Im Freifeld

Eine Kugelwelle im Abstand von mindestens einer halben Wellenlänge vom Krümmungsmittelpunkt bei der niedrigsten Messfrequenz ist eine praktische Näherung für eine ebene fortschreitende Welle.

ANMERKUNG Es sollte beachtet werden, dass bei der Messung von Rohrrichtmikrofonen und Grenzflächenmikrofonen keine exakten Regeln angegeben werden können und es schwierig ist, die geringste zulässige Entfernung festzulegen. Daher sollte in diesen Fällen die benutzte Messentfernung angegeben werden.

#### 4.5.2.3 Verwendung eines künstlichen Mundes

Um die Prüfbedingungen den Betriebsbedingungen anzunähern, ist es bei der Messung von Nahbesprechungsmikrofonen mit einem künstlichen Mund (siehe Anmerkung zu 3.2.2) notwendig, einen Störkörper in Form eines menschlichen Kopfes einzusetzen.

#### 4.5.3 Bedingungen für das Diffusfeld

Einige Messungen können im Diffusfeld, in dem sich die Schallwellen in beliebigen Einfallrichtungen ausbreiten, durchgeführt werden. In diesem Fall müssen die Rauschbänder in Terzbreite oder Breitbandsignale zusammen mit geeigneten Filtern verwendet werden.

Ein diffuses Schallfeld kann annähernd in einem Hallraum realisiert werden, der eine genügend lange Nachhallzeit in einer genügend großen Entfernung von Quelle und Wänden und oberhalb einer Grenzfrequenz besitzt (vgl. auch ISO 354).

Die Nachhallzeit  $T$  des leeren Raumes muss größer sein als in Tabelle 1 angegeben.

**Tabelle 1 – Nachhallzeit des leeren Raumes**

$T >$	5 s	5 s	5 s	4,5 s	3,5 s	2 s
bei	125 Hz	250 Hz	500 Hz	1 000 Hz	2 000 Hz	4 000 Hz

Zur Bestimmung der unteren Grenzfrequenz kann die folgende Gleichung verwendet werden:

$$f \geq \frac{500}{V^{1/3}}$$

Dabei ist

- $V$  Volumen des Raumes in Kubikmetern;
- $f$  Frequenz in Hertz.

Der Messort muss in einer geeigneten Entfernung von der Schallquelle gewählt werden, in der direkter Schall der Quelle vernachlässigt werden kann.

Wird eine Kugelschallquelle verwendet, ist der Mindestabstand  $r$  (in Metern) von der Quelle gegeben mit:

$$r \geq 0,06 \left( \frac{V}{T} \right)^{1/2}$$

Dabei ist:

- $V$  das Volumen des Raumes in Kubikmetern;
- $T$  die Nachhallzeit nach Sabine bei der Frequenz  $f$ .

**ANMERKUNG** Die vorstehenden beiden Gleichungen ermöglichen eine größere Toleranz als jene der ersten Ausgabe dieser Norm. Obgleich es unwahrscheinlich ist, dass sich die Messergebnisse gravierend ändern, wird empfohlen, die unteren Grenzen soweit möglich zu meiden.

#### 4.5.4 Mikrofon, das über einen kleinen Hohlraumkuppel an die Schallquelle gekoppelt ist

Um das Druckübertragungsmaß eines Mikrofons zu bestimmen, kann ein steifer Hohlraum verwendet werden, um die Schallquelle mit dem Mikrofon zu koppeln. Dieses Verfahren ist nützlich, um das Druckübertragungsmaß eines Mikrofons im Vergleich mit dem Übertragungsmaß eines kalibrierten Bezugsmikrofons zu bestimmen. Um einen genügend gleichmäßigen Schalldruck innerhalb des Hohlraums zu bekommen, darf dieses Verfahren nur dort verwendet werden, wo die linearen Abmessungen des

Hohlraums kleiner als ein Zehntel der Wellenlänge sind. Bei tiefen Frequenzen muss auf die Vermeidung von Luftundichtigkeiten geachtet werden.

## 4.6 Verfahren zur Aufnahme von Frequenzkurven

### 4.6.1 Punktweises oder stetiges Frequenzänderungs-Verfahren

Übertragungskurven können punktweise oder automatisch ermittelt werden.

#### a) Punktweises Verfahren

Große Sorgfalt ist erforderlich, damit alle Spitzen und Einbrüche der Übertragungskurve ermittelt werden.

ANMERKUNG Die Darstellung sollte die Messpunkte klar ausweisen.

#### b) Verfahren mit stetiger Frequenzänderung

Die Durchlaufgeschwindigkeit über den Frequenzbereich muss niedrig genug sein, damit die sich ergebende Kurve nicht von jener abweicht, die man unter stationären Bedingungen erhalten würde.

ANMERKUNG 1 Wird die Aufnahme an einer beliebigen Stelle angehalten, sollte sich die Anzeige um nicht mehr als  $\pm 1$  dB ändern.

ANMERKUNG 2 Nachstehende Messeinrichtungen können zusätzlich verwendet werden:

- Geräte, mit denen der geforderte Schalldruck automatisch für den betreffenden Frequenzbereich konstant gehalten wird;
- ein automatischer Pegelschreiber zur Aufzeichnung des Ergebnisses.

#### c) Besondere computerbasierte Signale und Verfahren

Zur Signalgenerierung und Bestimmung des Verhaltens im Zeit- und Frequenzbereich stehen verschiedene Computeralgorithmen zur Verfügung. Einige davon sind digitale Verfahren, die ihre analogen Vorgänger ersetzen, wie die schnelle Fouriertransformation zur Spektralanalyse. Andere Algorithmen liefern neue Testsignalarten und Systemantworten. Beachtet der Anwender die inhärenten Grenzen und Randbedingungen, können die meisten angewendet werden. Werden die vorhandenen festgelegten Verfahren zur Bestimmung von Eigenschaften durch neue ersetzt, muss der Anwender sicherstellen, dass das Ergebnis mindestens so genau ist wie beim alten Verfahren. Sind Hintergrundfakten und der Zusammenhang mit bekannten Eigenschaften ermittelt, kommen neue Techniken für die Normung in Frage.

### 4.6.2 Kalibrierverfahren

Unabhängig von der Wahl des punktweisen oder des automatischen Verfahrens gibt es zwei Verfahren für die Kalibrierung.

#### a) Substitutionsverfahren

Ein Messverfahren für das Ausgangssignal der Mikrofone, bei dem das zu kalibrierende Mikrofon und das Bezugsmikrofon für die Messung des benötigten Schalldrucks abwechselnd an demselben Messpunkt im Schallfeld betrieben werden.

Dieses Verfahren führt zur größten Genauigkeit.

#### b) Verfahren des Simultanvergleichs

Ein alternatives Verfahren für die Messung des Ausgangssignals eines Mikrofons wird aus praktischen Gründen manchmal verwendet, wobei das zu kalibrierende Mikrofon und das Bezugsmikrofon zur Bestimmung des vorhandenen Schalldrucks gleichzeitig an zwei verschiedenen Stellen in der Nähe des Messortes eingesetzt werden. Es sollte darauf geachtet werden, dass keines der beiden Mikrofone an einem günstigeren Platz im Schallfeld steht als das andere. Die Punkte sind so zu wählen, dass das Ergebnis der Prüfung mit dem Vergleichsverfahren innerhalb  $\pm 1$  dB mit den entsprechenden Werten des Substitutionsverfahrens übereinstimmt. Der Simultanvergleich sollte nur nach Prüfung der Gültigkeit dieser Bedingungen verwendet werden.

Die Übereinstimmung mit den Bedingungen kann wie folgt geprüft werden:

- die Schalldruckwerte, die an den beiden verschiedenen Stellen im freien Schallfeld mit einem kalibrierten Mikrofon gemessen werden, müssen auf  $\pm 1$  dB übereinstimmen;
- der Abstand zwischen den Mikrofonen muss so gewählt werden, dass der Schalldruck am zweiten Messort unabhängig von der Anwesenheit des ersten Mikrofons innerhalb  $\pm 1$  dB bleibt.

#### **4.7 Gesamtunsicherheit**

Eine Grenzabweichung von  $\pm 2$  dB oder besser muss für die Kalibrierung aller Arten von Mikrofonen erzielt werden.

#### **4.8 Grafische Darstellung der Ergebnisse**

Die grafische Darstellung der Messergebnisse sollte den Empfehlungen nach IEC 60268-1 entsprechen.

### **5 Typbeschreibung (akustisches Verhalten)**

#### **5.1 Wandlerprinzip**

Der Hersteller muss das Wandlerprinzip angeben, z. B. elektrostatisch (Kondensator), elektrodynamisch, elektromagnetisch oder piezoelektrisch.

#### **5.2 Art des Mikrofons**

Der Hersteller muss die Art des Mikrofons angeben, z. B. Druck-, Druckgradienten-Mikrofon (mit akustischem Phasendreh-Netzwerk, falls vorhanden) oder Kombination von Druck- und Druckgradienten-Mikrofon, oder Schnelle-Mikrofon.

#### **5.3 Art der Richtcharakteristik**

Der Hersteller muss die Art der Richtcharakteristik angeben, z. B. ungerichtet, einseitig gerichtet, zweiseitig gerichtet, (Kugel, Niere, Hyperniere, Halbkugel oder halbe Niere (räumlich gedreht)).

### **6 Anschlüsse und Einstellmöglichkeiten**

#### **6.1 Kennzeichnung**

Empfehlungen zur Kennzeichnung der Anschlüsse und Einstellmöglichkeiten sind in IEC 60268-1, Abschnitt 5 und IEC 61938, 7.4.4 und 7.5.5 gegeben unter Hinzufügen der folgenden Bedingung, falls das Mikrofon den Anforderungen nach IEC 61938, Abschnitt 7 entspricht:

Die Polarität muss durch ein Zeichen angegeben werden, vorzugsweise durch einen Farbpunkt an dem Ausgangsanschluss, an dem eine positive Spannung erzeugt wird, wenn die Membran oder ein gleichwertiges Element sich einwärts bewegt, d. h. bei einem Schalldruckanstieg an der Haupt-Eintrittsöffnung. Die Sicherheitskennzeichnung muss IEC 60065 oder anderen passenden Sicherheitsnormen entsprechen.

Ist das Mikrofon konform mit den Anforderungen nach IEC 61938, wird die Kennzeichnung der Polarität empfohlen. Jedoch entspricht es auch dieser Norm, falls dies nicht der Fall ist.

#### **6.2 Steckverbinder und elektrische Anpasswerte**

Die Steckverbinder und deren Kabel müssen mit IEC 60268-11 oder IEC 60268-12 übereinstimmen. Anpasswerte (Spannungen und Impedanzen) müssen mit IEC 61938 übereinstimmen.

## 7 Bezugspunkt und Bezugsachse

### 7.1 Bezugspunkt

Ohne klare Begründung für das Gegenteil muss der Bezugspunkt der Mittelpunkt der grundsätzlichen Schalleinfallöffnung sein. Ansonsten ist dies anzugeben.

ANMERKUNG Damit eine eindeutige Angabe von Bezugspunkt, Bezugsachse und Polarität ermöglicht wird, sollte der Hersteller auch für zweiseitig gerichtete Mikrofone die Haupt-Schalleinfallöffnung angeben.

### 7.2 Bezugsachse

Die Bezugsachse ist eine Gerade durch den Bezugspunkt, die eine vom Hersteller angegebene und empfohlene Schalleinfallrichtung kennzeichnet. Das Mikrofon muss so gestaltet sein, dass die empfohlene Schalleinfallrichtung für den Benutzer offensichtlich ist.

ANMERKUNG Die Bezugsachse sollte vorzugsweise senkrecht auf der Ebene des Hauptschalleinlasses stehen und durch die Mitte des Einlasses gehen.

## 8 Nenn-Stromversorgung

### 8.1 Anzugebende Größe

Die nachstehenden Informationen müssen vom Hersteller für alle Anschlüsse zur Verbindung von Mikrofon und Stromversorgung sowie für jede Einstellung des Adapters zur Stromversorgung, falls vorhanden, angegeben werden:

- Art der Stromversorgung (Phantom, A-B usw.; siehe IEC 61938);
- Versorgungsspannung mit oberem und unterem Grenzwert;
- Stromaufnahme aus der Stromversorgung in Ampere;
- für Mikrofone mit unterschiedlichen Betriebsspannungen die Strom-Spannungs-Charakteristik.

### 8.2 Messverfahren

- a) Das Mikrofon arbeitet unter Nennbedingungen.
- b) Der Strom aus der Stromversorgung wird in Ampere gemessen.

## 9 Elektrische Impedanz

### 9.1 Quellimpedanz

#### 9.1.1 Anzugebende Größe

Der Betrag der Quellimpedanz des Mikrofons, gemessen an den Ausgangsanschlüssen.

ANMERKUNG Kann die Impedanz hinreichend durch ein einfaches Netzwerk nachgebildet werden, dürfen die Werte der Netzwerkparameter angegeben werden. Kann dieses Verfahren nicht angewendet werden, sollte die Impedanz als Funktion der Frequenz angegeben werden.

#### 9.1.2 Messverfahren

Die Quellimpedanz kann mit einem Vergleichsverfahren oder durch Beschallung und Messung der Ausgangsspannung unter verschiedener Last bestimmt werden. Beide Verfahren werden nachstehend angegeben:



## a) Verfahren 1

Die Impedanz kann mit einer Messbrücke gemessen werden. Eine Alternative ist der Vergleich mit einer bekannten Impedanz. Im letzteren Fall wird ein konstanter Strom aus einer hochohmigen Stromquelle in das Mikrofon eingespeist und die Klemmenspannung gemessen.

Das Mikrofon wird dann durch einen Widerstand bekannter Größe ersetzt und die Messung wiederholt. Über einen Vergleich beider Werte erhält man die Impedanz direkt.

Die an das Mikrofon angelegte Spannung darf nicht höher sein als die vom Mikrofon beim Grenzschalldruck erzeugte Spannung.

ANMERKUNG 1 Wird nur ein Wert gemessen, sollte die Quellimpedanz bei 1 000 Hz angegeben werden.

ANMERKUNG 2 Die Kapazität einer Kondensatormikrofonkapsel sollte bei der durch den Hersteller angegebenen Polarisationsspannung gemessen werden.

## b) Verfahren 2

Die Quellimpedanz kann auch über Ausgangsspannungen berechnet werden, die bei drei verschiedenen Belastungen gemessen werden. Im Allgemeinen erfordert dieses Verfahren sehr genaue Messgeräte.

Stellt die Quellimpedanz näherungsweise einen Wirkwiderstand dar, kann das nachstehende Verfahren angewendet werden, um näherungsweise Werte mit hinreichender Genauigkeit für die Praxis zu ermitteln.

- Das Mikrofon arbeitet unter Nennbedingungen.
- Das Mikrofon wird beschallt und die Impedanz aus der Ausgangsspannung bei verschiedenen Belastungen abgeleitet. Zum Beispiel kann die Impedanz  $Z$  aus der Leerlaufspannung  $U'_2$  und der Ausgangsspannung  $U_2$  an einer Lastimpedanz  $R_2$  ausgerechnet werden mit der Gleichung:

$$Z = \frac{U'_2 - U_2}{U_2} R_2$$

## 9.2 Nennimpedanz

Die Nennimpedanz ist die vom Hersteller festgelegte Quellimpedanz des Mikrofons.

Falls nicht anders angegeben, müssen die Mikrofone gebrauchsfertig sein und mit einem Lastwiderstand von mindestens dem fünffachen Wert der Nennimpedanz des Mikrofons benutzt werden. Nach IEC 61938, 7.1 werden in der Praxis hohe Werte im Vergleich zur Quellimpedanz als empfohlene Nennlastimpedanzen gewählt.

ANMERKUNG 1 Die Empfehlungen von IEC 61938 gehen von der Annahme aus, dass der fünffache Wert der Quellimpedanz in den meisten Fällen der Leerlaufbedingung genügt. Diese Last kann jedoch einen Spannungspegel bewirken, der 1,6 dB unterhalb der Quell-EMK liegt.

ANMERKUNG 2 Falls nicht anders angegeben, muss die Nennimpedanz im Sinne eines reinen Wirkwiderstandes verstanden werden.

## 9.3 Mindest-Lastimpedanz

Die Mindest-Lastimpedanz ist die vom Hersteller angegebene geringste Impedanz, mit der das Mikrofon verbunden werden darf (siehe 9.2).

ANMERKUNG Konstruktionsbedingt können die meisten Mikrofone die besten Leistungsdaten unter Leerlaufbedingungen erbringen. Die kleinste zulässige Mindest-Impedanz ist ein Kompromiss bezüglich zu vernachlässigender Leistungsdaten.

## 10 Übertragungskoeffizient

### 10.1 Allgemeines

Der Übertragungskoeffizient ist im Allgemeinen das Verhältnis der Ausgangsspannung des Mikrofons zum Schalldruck, dem es ausgesetzt ist. Unter Leerlaufbedingungen ist die Ausgangsspannung identisch mit der Ausgangs-EMK (siehe 9.2).

Der Übertragungskoeffizient  $M$  wird in Volt je Pascal ausgedrückt.

ANMERKUNG Üblicherweise ergibt dieses Verhältnis einen komplexen Wert, aber gewöhnlich werden nur die Amplituden (bei sinusförmigen Signalen) betrachtet.

Das Übertragungsmaß  $L_M$  ist das Verhältnis in Dezibel des Übertragungskoeffizienten  $M$  zum Referenzübertragungskoeffizienten  $M_r$ .

$$L_M = 20 \lg \frac{M}{M_r}$$

Der Referenzübertragungskoeffizient ist  $M_r = 1 \text{ V/Pa}$ .

Die nachstehenden Arten von Übertragungskoeffizienten können angegeben werden:

- Freifeldübertragungskoeffizient (10.2.1) bezogen auf den Schalldruck im ungestörten Schallfeld (in Abwesenheit des Mikrofons);
- Druckübertragungskoeffizient (10.2.4) bezogen auf den tatsächlichen Schalldruck an der Hauptschalleintrittsöffnung des Mikrofons;
- Diffusfeldübertragungskoeffizient (10.2.2) bezogen auf den Schalldruck im ungestörten diffusen Schallfeld;
- Nahbesprechungs-Übertragungskoeffizient (10.2.3) bezogen auf den Schalldruck in einer festgelegten kurzen Entfernung vom menschlichen (künstlichen) Mund.

Diese Arten von Übertragungskoeffizienten können, passend zum Anwendungszweck, entweder bei festgelegten Frequenzen innerhalb von festgelegten Frequenzbändern, für Oktav- oder Terzbänder oder für komplexe Eingangssignale angegeben werden. Im letzteren Fall müssen die Signaleigenschaften und die Eigenschaften des Messsystems festgelegt werden.

Definitionen und Bilder zum Übertragungskoeffizienten von Mikrofonen sollten in Beziehung zu der Anwendung, in der das Mikrofon benutzt wird, stehen.

### 10.2 Übertragungskoeffizienten in Bezug auf die akustische Umgebung

#### 10.2.1 Freifeldübertragungskoeffizient

##### 10.2.1.1 Anzugebende Größe

Das Verhältnis der Ausgangs-EMK zum Schalldruck im ungestörten Schallfeld für eine festgelegte Frequenz oder ein festgelegtes Frequenzband und bei einer festgelegten Schalleinfallrichtung bezogen auf die Bezugsachse.

ANMERKUNG Falls nicht abweichend festgelegt, muss das ungestörte Schallfeld eine ebene fortschreitende Welle darstellen, deren Wellenfront senkrecht zur Bezugsachse des Mikrofons verläuft.

##### 10.2.1.2 Messverfahren

Die Bedingungen für die Messung sind in den Abschnitten 3 und 4 angegeben.

Für die Schalldruckmessung ist eine Freifeldkalibrierung des für die Messung eingesetzten Bezugsmikrofons erforderlich.

ANMERKUNG 1 Es ist wichtig, sicherzustellen, dass die Richtung des Bezugsmikrofons während der Messung mit der Richtung während seiner Kalibrierung übereinstimmt.

ANMERKUNG 2 Für ungerichtete Mikrofone (nur Drucktypen) unterscheidet sich der Freifeldübertragungskoeffizient in einer ebenen Welle nicht von dem in einer Kugelwelle und ist gleich dem Druckübertragungskoeffizienten, vorausgesetzt, dass Beugungseffekte im Feld vernachlässigt werden können. Dieses ist der Fall, wenn die Abmessungen des Mikrofons klein gegenüber der Wellenlänge sind. Bei tiefen Frequenzen ist daher eine Kugelwelle zur Messung des Übertragungskoeffizienten eines ungerichteten Mikrofons für ebene Wellen (nur Drucktyp) geeignet. Bei sehr tiefen Frequenzen können Freifeldübertragungskoeffizient und Druckübertragungskoeffizient auf Grund von Druckausgleichsöffnungen verschieden sein. Für den oberen Frequenzbereich sollte das Mikrofon im zugeordneten Schallfeld gemessen werden. Wird ein Konus-Lautsprecher mit einem maximalen Durchmesser von 0,3 m verwendet, ist 1 m eine geeignete Mindestentfernung zur Freifeldkalibrierung von ungerichteten Mikrofonen (nur Drucktypen) innerhalb des Tonfrequenzbereichs.

## 10.2.2 Diffusfeldübertragungskoeffizient

### 10.2.2.1 Anzugebende Größe

Das Verhältnis der Ausgangs-EMK zum Schalldruck im ungestörten Diffusfeld für eine festgelegte Frequenz oder ein festgelegtes Frequenzband. Der Diffusfeldübertragungskoeffizient ist gleich dem Effektivwert der Freifeldübertragungskoeffizienten für alle Schalleinfallrichtungen. Das Diffusfeldübertragungsmaß ist gleich dem Freifeldübertragungsmaß für ebene Wellen (10.2.1) abzüglich des Bündelungsmaßes (12.2).

ANMERKUNG 1 Das Diffusfeld wird dadurch gekennzeichnet, dass Schallwellen mit Zufallsphasenlage über alle Richtungen zufällig verteilt sind (Zufallseinfallrichtung).

ANMERKUNG 2 An Stelle des Diffusfeldübertragungskoeffizienten darf der Hersteller auch den Übertragungskoeffizienten für ebene Schallwellen im Freifeld sowie das Bündelungsmaß bei der gleichen Frequenz oder in demselben Frequenzband angeben.

### 10.2.2.2 Messverfahren

Der Diffusfeldübertragungskoeffizient kann auf zwei Arten bestimmt werden, nämlich:

- a) Der Diffusfeldübertragungskoeffizient für eine gegebene Frequenz kann aus dem Freifeldübertragungskoeffizienten (10.2.1) und dem Richtdiagramm (12.1) des Mikrofons für eine ebene fortschreitende Welle berechnet werden.

Ist das Richtdiagramm rotationssymmetrisch, lautet die Beziehung zwischen dem Diffusfeldübertragungskoeffizienten und dem Übertragungskoeffizienten  $M(\theta)$  bei anderen Einfallswinkeln  $\theta$ :

$$M_{\text{diff}}^2 = \frac{1}{2} \int_0^{\pi} M^2(\theta) \sin \theta \, d\theta$$

ANMERKUNG Moderne Berechnungsverfahren ermöglichen eine einfache Berechnung des Integrals mit jeder gewünschten Genauigkeit. Dies ermöglicht den Ersatz früherer Berechnungsvorschläge mit festen Schritten zu 30°.

- b) Der Diffusfeldübertragungskoeffizient für ein Frequenzband kann im Hallraum gemessen werden, wenn die Bedingungen nach den Abschnitten 3 und 4 erfüllt sind. Eine rundstrahlende Schallquelle sollte vorzugsweise verwendet werden. Eine Diffusfeldkalibrierung des zur Messung verwendeten Referenzmikrofons ist erforderlich.

## 10.2.3 Nahbesprechungs-Übertragungskoeffizient

### 10.2.3.1 Anzugebende Größe

Bei einer festgelegten Frequenz oder in einem festgelegten Frequenzband das Verhältnis der Ausgangs-EMK zum Schalldruck im ungestörten Schallfeld einer besonderen Quelle. Diese Quelle muss den menschlichen Kopf und Mund (künstlichen Mund) nachbilden. Der Bezugspunkt des Mikrofons muss in einer festgelegten Entfernung vom Referenzpunkt der Quelle liegen, dabei bildet die Referenzachse des Mikrofons

eine festgelegte Richtung zur Referenzachse der Quelle. Diese Definition gilt nur für Mikrofone, die sich nahe am Mund befinden, d. h. in einer Entfernung von nicht mehr als 50 mm.

#### 10.2.3.2 Messverfahren

Die allgemeinen Bedingungen für die Messung sind in den Abschnitten 3 und 4 festgelegt. Ein künstlicher Mund wird als Schallquelle verwendet (siehe Anmerkung 1 zu 3.2.2). Der Abstand zwischen dem Bezugspunkt der Quelle und dem Bezugspunkt des Mikrofons muss 25 mm betragen und zusammen mit der Richtung der Bezugsachse angegeben werden.

Eine Nahbesprechungskalibrierung des für die Schalldruckmessung verwendeten Referenzmikrofons ist erforderlich.

Es ist wichtig, dass die Richtung des Referenzmikrofons mit der im Kalibrierlabor angewendeten Richtung übereinstimmt.

Falls nicht anders angegeben, muss der Durchmesser der Mundöffnung 20 mm betragen.

#### 10.2.4 Druckübertragungskoeffizient

##### 10.2.4.1 Anzugebende Größe

Bei einer festgelegten Frequenz oder in einem festgelegten Frequenzband das Verhältnis der Ausgangs-EMK zum Schalldruck am akustischen Eingang des Mikrofons. Diese Definition gilt nur für Mikrofone mit einem einzigen akustischen Eingang.

ANMERKUNG Die Amplitude und Phase des Schalldrucks sollten über den gesamten akustischen Schalleintritt hinweg konstant sein.

##### 10.2.4.2 Messverfahren

Der Druckübertragungskoeffizient kann in einer kleinen Kammer (Kuppler, Schallkalibrator) gemessen werden. Der Kalibrator erzeugt den Schalldruck mit Hilfe eines schwingenden Kolbens. Das äquivalente Mikrofonvolumen muss zum Volumen des Kupplers hinzugerechnet werden. Die obere Frequenzgrenze für diese Kalibrierung ist durch die Abmessungen der Druckkammer bestimmt. Der Druckübertragungskoeffizient kann bei bekanntem Schalldruck in der Kammer aus der Ausgangsspannung des Mikrofons bestimmt werden.

Kondensator-Mikrofone können bei entsprechenden konstruktiven Maßnahmen elektrostatisch angeregt werden. An dem dafür verwendeten Gitter liegt sowohl eine Gleichspannung als auch die tonfrequente Mess-Wechselspannung. Ohne die Gleichspannung sollte das Mikrofon-Ausgangssignal eine Verdopplung der Frequenz gegenüber der angelegten Messspannung zeigen.

### 10.3 Übertragungskoeffizient in Bezug auf die Art des Signals

#### 10.3.1 Nennübertragungskoeffizient

##### 10.3.1.1 Anzugebende Größe

Der vom Hersteller angegebene Freifeld-, Diffusfeld-, Nahbesprechungs- oder Druckübertragungskoeffizient.

Der Nennübertragungskoeffizient entspricht der Erregungsantwort bei der Normbezugsfrequenz 1 000 Hz. Ist der Frequenzgang frequenzabhängig, wird empfohlen, den Nennübertragungskoeffizienten dem arithmetischen Mittelwert über ein Oktavband des logarithmisch aufgetragenen Frequenzgangs zuzuordnen, dessen Mitte die Normbezugsfrequenz 1 000 Hz ist.

ANMERKUNG Falls nicht anders angegeben, wird der Nennübertragungskoeffizient auf das unbelastete Mikrofon bezogen. Der Hersteller kann den Nennübertragungskoeffizienten für eine festgelegte Lastimpedanz angeben (siehe 9.2).

### 10.3.2 Kennübertragungskoeffizient für Sprache

#### 10.3.2.1 Anzugebende Größe

Der Wert des betreffenden Übertragungskoeffizienten des Mikrofons (siehe 10.2) gemittelt über den nutzbaren Frequenzbereich über ein Filter, das dem Leistungsspektrum von Sprache folgt.

ANMERKUNG Der Kennübertragungskoeffizient für Sprache soll dazu dienen, das Mikrofon unter Berücksichtigung seines Frequenzganges und eines angenäherten Leistungsspektrums für Sprache an den Verstärker anzupassen. Diese Definition berücksichtigt, dass der Hauptteil der Sprachleistung im unteren Frequenzbereich liegt und dass außerdem im Allgemeinen Mikrofone für Sprachübertragung einen Tiefenabfall besitzen. Der Nennübertragungskoeffizient für Sprache hat keinen Bezug zu einer Verständlichkeitseinstufung.

#### 10.3.2.2 Messverfahren

Mittelwerte für den betreffenden Übertragungskoeffizienten nach 10.2 werden für die Oktavbänder (nach IEC 61265) mit den Mittenfrequenzen 250 Hz, 500 Hz, 1 000 Hz und 2 000 Hz berechnet.

Diese vier Mittelwerte  $(M_f)_k$  können aus dem Wert für eine Frequenz (z. B. 1 000 Hz) und dem mit dem betreffenden Verfahren ermittelten Frequenzgang, der innerhalb jedes Oktavbandes auf einer Dezibel-Skala gemittelt wird, errechnet werden.

Der Kennübertragungskoeffizient für Sprachleistung muss nach dem Ausdruck

$$M_{es} = \left[ \sum_{k=1}^4 \alpha_k (M_f)_k^2 \right]^{1/2}$$

berechnet werden, dabei ist:

$k$  Index für das betrachtete Oktavband ( $k = 1$  bis 4);

$\alpha_k$  Sprachleistungs-Bewertungskoeffizient für das Oktavband mit dem Index  $k$  nach Tabelle 2.

**Tabelle 2 – Sprachleistungs-Bewertungskoeffizient für Oktavband – Mittenfrequenzen**

Index $k$	1	2	3	4
Mittenfrequenz des Oktavbandes in Hz	250	500	1 000	2 000
Sprachleistungs-Bewertungskoeffizient $\alpha_k$	0,15	0,55	0,20	0,10

Das Kennübertragungsmaß  $L_{MCS}$  für Sprachleistung ist das Verhältnis in Dezibel des Kennübertragungskoeffizienten für Sprachleistung  $M_{cs}$  und des Referenz-Übertragungskoeffizienten  $M_r$  ( $= 1 \text{ V/Pa}$ ), ausgedrückt als

$$L_{MCS} = 20 \lg \frac{M_{cs}}{M_r}$$

ANMERKUNG Das vorstehend angegebene Verfahren beinhaltet einige Vereinfachungen, gibt jedoch genügende Genauigkeit für die übliche Praxis. Ein genaueres Bewertungsverfahren kann durch die Verwendung eines ausgedehnteren Frequenzbereiches, echte Leistungsmittelung in schmalen Frequenzbändern (z. B. Terzbändern) und Anwendung der zugehörigen Sprachleistungs-Bewertungskoeffizienten für die schmalen Bänder erhalten werden. Es sollte jedoch bedacht werden, dass jede Gruppe von Sprachleistungs-Bewertungskoeffizienten, die für die Berechnung herangezogen wird, für unterschiedliche Sprachen sowie für Männer- oder Frauenstimmen abweichen kann. Daher können die Abweichungen für einzelne Personen leicht außerhalb der Genauigkeitsgrenze für das oben beschriebene vereinfachte Verfahren liegen.

## 11 Übertragungsfunktion

### 11.1 Frequenzgang

#### 11.1.1 Anzugebende Größe

Unter angegebenen Bedingungen das Verhältnis der Ausgangs-EMK als Funktion der Frequenz eines sinusförmigen Signals zur Ausgangs-EMK bei einer festgelegten Frequenz (oder zur mittleren Ausgangs-EMK über ein schmales Frequenzband), ausgedrückt in Dezibel und bei konstantem Schalldruck und festgelegtem Einfallswinkel.

Falls nicht anders angegeben, müssen Freifeldbedingungen vorausgesetzt werden und der Bezug auf eine ebene Welle, die sich senkrecht zur Bezugsachse des Mikrofons ausbreitet.

Gelten Freifeldbedingungen und ist das Schallfeld keine ebene fortschreitende Welle, müssen ausreichende Einzelheiten angegeben werden.

Wird der Frequenzgang für eine festgelegte Quelle (künstlicher Mund) angegeben, muss sich der Nahbesprechungs-Frequenzgang auf dieselbe Quelle und dieselbe geometrische Anordnung von Quelle und Mikrofon wie für den Nahbesprechungs-Übertragungskoeffizienten beziehen (10.2.3).

Druck-Frequenzgang oder Diffusfeld-Frequenzgang können angegeben werden, wenn sie als solche gekennzeichnet sind.

#### 11.1.2 Messverfahren

Die allgemeinen Bedingungen für die Bestimmung des Frequenzganges sind in den Abschnitten 3 und 4 angegeben.

### 11.2 Übertragungsbereich

#### 11.2.1 Anzugebende Größe

Der Frequenzbereich, in dem die Abweichungen des Frequenzganges vom angegebenen Sollwert nicht größer als festgelegte Grenzwerte sind.

ANMERKUNG Der angegebene Soll-Frequenzgang wird im Allgemeinen nicht flach verlaufen. Bei penibler Betrachtung kann sich dies sogar auf Mikrofone höchster Qualität beziehen. Bei Mikrofonen für Sprache wird der Soll-Frequenzgang im Allgemeinen so gewählt, dass eine maximale Verständlichkeit erreicht wird.

#### 11.2.2 Messverfahren

Für festgelegte relative Abweichungen vom Soll-Frequenzgang wird der Übertragungsbereich über die Kurve nach 11.1.2 gewonnen.

## 12 Richtungseigenschaften

### 12.1 Richtcharakteristik

#### 12.1.1 Anzugebende Größe

Die Kurve, die für feste Frequenzen oder für schmale Frequenzbänder das Freifeldübertragungsmaß des Mikrofons als Funktion des Schalleinfallswinkels darstellt.

Bezieht sich die Richtcharakteristik auf Kugelwellen, müssen ausreichende Einzelheiten angegeben werden. Richtdiagramme müssen für eine ausreichende Zahl von Frequenzen oder Frequenzbändern angegeben

werden, damit die Frequenzabhängigkeit der Richtcharakteristik hinreichend genau wiedergegeben wird. Die Frequenzbänder müssen den Vorzugswerten der Oktav- oder Terzbänder nach IEC 61265 entsprechen.

ANMERKUNG Häufig ist es von Nutzen, das Verhältnis der Übertragungsmaße bei bestimmten Winkeln bezogen auf die Hauptachse in Dezibel anzugeben (siehe beispielsweise 12.3).

### 12.1.2 Messverfahren

Die allgemeinen Messbedingungen sind in den Abschnitten 3 und 4 dargestellt. Das Mikrofon muss sich in einer im Wesentlichen ebenen fortschreitenden Welle befinden (siehe 4.5.2). Vorsicht ist bei der Messung von stark bündelnden Mikrofonen im reflexionsarmen Raum geboten. Die unvermeidbaren Reflexionen von den Wänden des Raumes können die Messwerte für den Übertragungskoeffizienten beeinflussen, insbesondere wenn die Ausgangs-EMK des Mikrofons für einen Winkel gemessen wird, für den der Übertragungskoeffizient klein ist. Um für Mikrofone großer Abmessungen richtige Ergebnisse zu erhalten, kann es notwendig sein, im Freien zu messen (siehe 4.5.2).

Die Messung kann auf zwei Wegen erfolgen:

a) Frequenzabhängige Richtcharakteristik:

- 1) das Mikrofon arbeitet unter Nennbedingungen;
- 2) der Abstand zwischen dem Bezugspunkt der Schallquelle und dem Bezugspunkt des Mikrofons wird während der Messung konstant gehalten;
- 3) der Schalldruck wird während der Messung konstant gehalten;
- 4) die Frequenz wird während der Messung konstant gehalten;
- 5) der Winkel  $\theta$  des Schalleinfalls gegenüber der Bezugsachse des Mikrofons wird stetig oder schrittweise einschließlich des Winkels „Null“ verändert. Für die schrittweise Messung wird der Schalleinfallswinkel in Schritten zu  $10^\circ$  oder  $15^\circ$  variiert;
- 6) für jeden Winkel  $\theta$  wird die zugehörige Ausgangsspannung  $U(\theta)$  gemessen und festgehalten;
- 7) das Verhältnis des Übertragungsfaktorkoeffizienten des Mikrofons beim Winkel  $\theta$  zum Übertragungskoeffizienten beim Winkel 0 wird als direktes Verhältnis:

$$\frac{U(\theta)}{U(0)}$$

oder in Dezibel angegeben:

$$20 \lg \frac{U(\theta)}{U(0)}$$

- 8) die Messung wird für andere Frequenzen wiederholt, wobei bevorzugt die Oktavmittenfrequenzen 125 Hz, 250 Hz, 500 Hz, 1 000 Hz, 2 000 Hz, 4 000 Hz, 8 000 Hz und 16 000 Hz verwendet werden sollen;
  - 9) falls das Mikrofon nicht rotationssymmetrisch ist, können Messungen in unterschiedlichen Ebenen durch die Bezugsachse notwendig sein;
  - 10) die Ergebnisse müssen in einer Schar von Polardiagrammen des Übertragungsmaßes für die Frequenzen nach 8) dargestellt werden. Die Polardiagramme müssen in Übereinstimmung mit IEC 60268-1 gezeichnet werden. Der Ursprung des Polardiagramms für die Richtcharakteristik muss der Bezugspunkt des Mikrofons sein. Falls nicht anders angegeben, liegt die Bezugsachse des Mikrofons in Richtung des Nullwinkels im Polardiagramm.
- b) Richtungsabhängige Frequenzcharakteristik:
- 1) das Mikrofon arbeitet unter Nennbedingungen;
  - 2) der Winkel  $\theta$  des Schalleinfalls gegenüber der Bezugsachse des Mikrofons wird während der Messung konstant gehalten;

- 3) der Abstand zwischen dem Bezugspunkt der Schallquelle und dem Bezugspunkt des Mikrofons wird während der Messung konstant gehalten;
- 4) der Schalldruck wird während der Messung konstant gehalten;
- 5) die Ausgangsspannung  $U(\theta)$  des Mikrofons wird als Funktion der Frequenz für eine Anzahl fester Winkel  $\theta$  des Schalleinfalls einschließlich des Nullwinkels gemessen;
- 6) die Ergebnisse müssen als Schar von Frequenzgängen für die verschiedenen Einfallswinkel  $\theta$  bezogen auf die Bezugsachse dargestellt werden;
- 7) von diesen Kurven kann das Verhältnis des Übertragungsmaßes des Mikrofons für einen Winkel  $\theta$  zum Übertragungsmaß für den Nullwinkel bei einer festen Frequenz abgeleitet werden (Polardiagramm (siehe 12.1.2 a)).

## 12.2 Bündelungsmaß

### 12.2.1 Anzugebende Größe

Das Verhältnis in Dezibel zwischen der Ausgangs-EMK für eine ebene Schallwelle in Richtung der Bezugsachse zur Ausgangs-EMK im diffusen Schallfeld bei gleicher Frequenz oder im gleichen Frequenzband und gleichem Effektivwert des Schalldrucks. Die Frequenz oder das Frequenzband muss angegeben werden.

### 12.2.2 Messverfahren

Das Bündelungsmaß ergibt sich aus

$$20 \lg \frac{M_0}{M_{\text{diff}}}$$

Dabei ist

$M_0$  Freifeldübertragungskoeffizient nach 10.2.1;

$M_{\text{diff}}$  Diffusfeldübertragungskoeffizient nach 10.2.2.

## 12.3 Vor-Rück-Übertragungsmaß (0° bis 180°)

### 12.3.1 Anzugebende Größe

Das Verhältnis in Dezibel für die Freifeldübertragungskoeffizienten im ebenen Schallfeld in Richtung der Bezugsachse und in entgegengesetzter Richtung. Die Frequenz oder das Frequenzband muss angegeben werden.

### 12.3.2 Messverfahren

Das Vor-Rück-Übertragungsmaß wird aus den Messwerten für den Freifeldübertragungskoeffizienten (siehe 10.2.1) beim Einfall identischer Schallwellen für die Bezugsachse und in der Gegenrichtung abgeleitet.

ANMERKUNG Vorsicht ist bei der Messung von stark bündelnden Mikrofonen im reflexionsarmen Raum wegen des Einflusses von Schallreflexionen von den Wänden des Raumes geboten (siehe 12.1).

## 12.4 Störschallunterdrückung

### 12.4.1 Anzugebende Größe

Für Nahbesprechungsmikrofone mit Störschallunterdrückung das Verhältnis in Dezibel der Ausgangs-EMK bei Schallwellen einer angegebenen Quelle (künstlicher Mund) in einer festgelegten Entfernung vom Mikrofon und einer festgelegten Richtung zur Bezugsachse des Mikrofones zur Ausgangs-EMK in einem diffusen



Schallfeld bei gleicher Frequenz oder gleichem Frequenzband und gleichem Effektivwert des Schalldrucks. Die Frequenz oder das Frequenzband muss angegeben werden.

Die Störschallunterdrückung ist das Verhältnis in Dezibel des Nahbesprechungs-Übertragungskoeffizienten (siehe 10.2.3) und des Diffusfeldübertragungskoeffizienten (siehe 10.2.2) bei gleicher Frequenz oder im gleichen Frequenzband.

Die Störschallunterdrückung muss sich auf dieselbe Quelle und dieselbe geometrische Anordnung von Quelle und Mikrofon beziehen wie für die Festlegung des Nahbesprechungs-Übertragungskoeffizienten (siehe 10.2.3).

ANMERKUNG 1 Die Störschallunterdrückung kann als Frequenzgang für die angegebene Quelle und für das Diffusfeld dargestellt werden.

ANMERKUNG 2 An Stelle des künstlichen Mundes kann auch ein künstlicher Kopf verwendet werden.

#### **12.4.2 Messverfahren**

Die Störschallunterdrückung wird berechnet als das Verhältnis in Dezibel zwischen dem gemessenen Nahbesprechungs-Übertragungskoeffizienten (siehe 10.2.3) und dem gemessenen oder berechneten Diffusfeldübertragungskoeffizienten (siehe 10.2.2).

Sie wird entweder als Funktion der Frequenz im Übertragungsbereich oder als Frequenzgang bei der festgelegten Quelle (künstlicher Mund) und im diffusen Schallfeld bei gleichem Schalldruck dargestellt.

### **12.5 Spezielle Eigenschaften von Stereo-Mikrofonen**

#### **12.5.1 Einleitung**

Bei der Stereophonie-Aufzeichnung werden spezielle Mikrofoneinheiten mit fester Ausrichtung der Wandler für beide Tonkanäle eingesetzt, ebenso wie wohldefinierte Mehrfachanordnungen (Array) von Mono-Mikrofonen. Die folgenden Eigenschaften gelten für diese Mikrofone und Mehrfachanordnungen.

#### **12.5.2 Hauptachsenwinkel eines XY (links-rechts)-Mikrofons**

##### **12.5.2.1 Anzugebende Größe**

Der eingeschlossene Winkel zwischen der Bezugsachse des Mikrofons für den linken und der für den rechten Kanal.

##### **12.5.2.2 Messverfahren**

Üblicherweise besitzen beide Mikrofone dieselben Richtungseigenschaften, identische Bezugsachsen und mechanische Achsen, so dass der Winkel aus der mechanischen Anordnung abgeleitet werden kann. In Zweifelsfällen sollten Messungen zu den Richtungseigenschaften für beide Kanäle entsprechend dem Verfahren für Mono-Mikrofone durchgeführt werden.

#### **12.5.3 Akzeptanzwinkel**

##### **12.5.3.1 Anzugebende Größe**

Der Winkel zwischen den Richtungen des größten Verhältnisses zwischen rechtem und linkem Kanal (X/Y und Y/X).

### 12.5.3.2 Messverfahren

Der Winkel kann aus dem Richtdiagramm für den linken und rechten Ausgang, indem dieselbe Null-Bezugsrichtung gewählt wird, bestimmt werden. Dies kann die Anwendung eines MS- nach XY-Konverters erfordern.

ANMERKUNG Der Winkel ist frequenzabhängig, so dass bevorzugte Frequenzen gewählt werden.

### 12.5.4 Aufnahmewinkel

#### 12.5.4.1 Anzugebende Eigenschaft

Der Winkel zwischen den Schallrichtungen, der eine Lokalisierung der Schallquelle in Richtung eines der Lautsprecher ermöglicht, wie sie ein Hörer wahrnimmt, der sich bei Mikrofonsignalwiedergabe mittels korrekt eingestellter Lautsprecher auf deren Mittelachse befindet.

Im Allgemeinen beträgt der notwendige Pegelunterschied für diesen Effekt ungefähr 15 dB bis 18 dB. <sup>N1)</sup>

#### 12.5.4.2 Verfahren zur Bestimmung des Aufnahmewinkels

Unter hallfreien Bedingungen wird eine kleine Schallquelle, die vorzugsweise Rosa Rauschen erzeugt, langsam auf einem Kreisbogen mit der Mikrofonposition als Mittelpunkt bewegt. Die Mikrofonsignale werden mit einer korrekt eingestellten Stereo-Anlage wiedergegeben. Ein Beobachter meldet das Auftreten der Schalllokalisierung in Richtung einer der Lautsprecherpositionen und der Prüfer zeichnet die Lage der Schallquelle auf. Die Prüfung wird für die Lokalisation an der anderen Lautsprecherposition wiederholt. Der sich aus den beiden festgehaltenen Positionen ergebende Winkel wird bestimmt und als Ergebnis festgehalten. Angemerkt werden sollten alle auf die Mikrofonbezugsachse(n) bezogenen Asymmetrien dieses Winkels.

## 13 Amplituden-Nichtlinearität

### 13.1 Allgemeines

Eine allgemeine Erklärung der Amplituden-Nichtlinearität findet man in IEC 60268-2.

Die anzugebenden Größen und die Messverfahren verschiedener Arten der Amplituden-Nichtlinearität, die für ein Mikrofon von Wichtigkeit sein können, sind in 13.2 bis 13.4 beschrieben.

### 13.2 Klirrfaktor

#### 13.2.1 Anzugebende Größe

Der Klirrfaktor ist die Folge einer Nichtlinearität im Amplitudenverlauf. In einfachen Fällen kann es möglich sein, Schallfelder mit geringeren Verzerrungen als jenen der Mikrofone bei mäßigen Schallpegeln zu erzeugen. Die Verzerrungen müssen unter festgelegten Bedingungen für Bandbreite und Pegel gemessen werden, die sich auf unterschiedliche Anwendungen beziehen können (siehe IEC 60914, 17.2). Falls die Verzerrungen des Schallfeldes nicht hinreichend klein im Vergleich zur Mikrofon-Nichtlinearität sind, müssen andere Verfahren, z. B. Differenzfrequenz-Verzerrung (siehe 13.4), angewendet werden.

#### 13.2.2 Messverfahren

Die allgemeinen Bedingungen der Abschnitte 3 und 4 zur Bestimmung des Klirrfaktors müssen eingehalten werden.

---

<sup>N1)</sup> Nationale Fußnote: beispielsweise für XY-Verfahren

Ein selektives Voltmeter, beispielsweise ein Analysator, wird mit dem Ausgang des zu prüfenden Mikrofons verbunden, gegebenenfalls unter Zwischenschaltung eines Hochpasses, um die Grundschiwingung zu unterdrücken. Die Messanordnung muss den echten Effektivwert der verbleibenden Harmonischen anzeigen.

Die Spannung jeder einzelnen Harmonischen  $U_{nf}$  wird gemessen.

Die Gesamtspannung  $U_t$  einschließlich der Grundschiwingung wird mit einem breitbandigen Effektivwert-Messgerät am zu prüfenden Mikrofon gemessen.

Der Klirrfaktor kann in Prozent mit der Gleichung

$$d_t = \frac{\sqrt{U_{2f}^2 + U_{3f}^2 + \dots + U_{nf}^2}}{U_t} \times 100$$

und in Dezibel mit

$$L_{dt} = 20 \lg \frac{d_t}{100}$$

ermittelt werden.

ANMERKUNG Die nichtlinearen Verzerrungen des Schallfeldes, in welches das zu prüfende Mikrofon gebracht wird, sollten erheblich niedriger als die des Mikrofons selbst sein (siehe 13.2.1).

### 13.3 Klirrfaktor n-ter Ordnung (n = 2, 3, ...)

#### 13.3.1 Anzugebende Größe

Die harmonische Verzerrung n-ter Ordnung, ausgedrückt als Teil der Gesamtspannung.

#### 13.3.2 Messverfahren

Die allgemeinen Bedingungen der Abschnitte 3 und 4 zur Bestimmung des Klirrfaktors müssen eingehalten werden. Ein selektives Spannungsmessgerät, beispielsweise ein Analysator, wird mit dem Ausgang des zu prüfenden Mikrofons verbunden, gegebenenfalls unter Zwischenschaltung eines Hochpasses, um die Grundschiwingung zu unterdrücken. Die Messanordnung muss den echten Effektivwert der verbleibenden Harmonischen anzeigen.

Die Spannung jeder einzelnen Harmonischen  $U_{nf}$  wird gemessen.

Die Gesamtspannung  $U_t$  einschließlich der Grundschiwingung wird mit einem breitbandigen Effektivwert-Messgerät am zu prüfenden Mikrofon gemessen.

Der Klirrfaktor n-ter Ordnung kann in Prozent mit der Gleichung

$$d_n = \frac{U_{nf}}{U_t} \times 100$$

und in Dezibel mit

$$L_{dn} = 20 \lg \frac{d_n}{100}$$

bestimmt werden.

Die nichtlinearen Verzerrungen des Schallfeldes, in welches das zu prüfende Mikrofon gebracht wird, müssen erheblich niedriger sein als die Verzerrungen durch das Mikrofon selbst (siehe 13.2.1).

ANMERKUNG Siehe Anmerkung zu 13.2.

## 13.4 Differenzton-Verzerrung 2. Ordnung

### 13.4.1 Anzugebende Größe

Das Verhältnis des Ausgangssignals am Mikrofon bei einer Frequenz  $f_d = 80$  Hz in einem Schallfeld zweier sinusförmiger Frequenzen  $f_1$  und  $f_2$  mit  $f_2 - f_1 = 80$  Hz, ermittelt mit einem geeigneten selektiven Filter, zur Signalspannung am Eingang des selektiven Filters (siehe IEC 60268-2, 7.2).

### 13.4.2 Messverfahren

Die Messungen werden mit zwei Schallquellen durchgeführt, wobei eine das Signal der Frequenz  $f_1$  und die andere das Signal der Frequenz  $f_2 = f_1 \pm 80$  Hz abstrahlt.

Die Schalldruckpegel jeder der beiden Schallquellen am Standort des Mikrofons müssen gleich groß sein.

Das Messverfahren muss der Vorgehensweise nach IEC 60268-3, 14.12.8 entsprechen.

Das Ergebnis wird angegeben

in Prozent:

$$d_{fd} = \frac{U_{fd}}{2 U_{ref}} \times 100$$

in Dezibel:

$$L_{fd} = 20 \lg \frac{d_{fd}}{100}$$

mit  $U_{ref}$  als geometrischem Mittel von  $U_{f1}$  und  $U_{f2}$ .

Dabei ist:

- $U_{f1}$  die Spannung der Frequenz  $f_1$  am Ausgang des Mikrofons, erzeugt durch die erste Schallquelle,
- $U_{f2}$  wie  $U_{f1}$ , jedoch für die Frequenz  $f_2$ ,
- $U_{fd}$  die Spannung am Ausgang des Mikrofons mit der Frequenz  $f_d = f_2 - f_1 = 80$  Hz.

ANMERKUNG Der Abstand zwischen den Bezugspunkten der Schallquelle und dem zu prüfenden Mikrofon wird so gewählt, dass der notwendige Schalldruckpegel am Mikrofon erreicht wird.

## 14 Begrenzungsverhalten

### 14.1 Höchst-Spitzennennschalldruck

Der vom Hersteller angegebene maximale Augenblickswert des Schalldrucks einer ebenen Schallwelle aus jeder Schalleinfallrichtung, den das Mikrofon ohne bleibende Veränderung seiner Daten verträgt.

ANMERKUNG Diese Eigenschaft beinhaltet das Wort „Nenn“, weil es vom Hersteller als Ergebnis einer Reihe von Untersuchungen angegeben werden muss und nicht zuverlässig durch einmalige Untersuchung gemessen werden kann (siehe IEC 60268-2).

## 14.2 Grenzschalldruck

### 14.2.1 Anzugebende Größe

Der höchste Schalldruck einer ebenen Schallwelle, bei dem die Amplituden-Nichtlinearität des Mikrofons für jede Frequenz innerhalb des Übertragungsbereichs und jede Schalleinfallrichtung einen angegebenen Wert nicht überschreitet.

ANMERKUNG Bislang wurden keine allgemeinen Grenzen festgelegt. Jedoch beziehen sich viele Datenblätter bei Differenzton-Verzerrungen (14.2.2) auf die Werte 0,5 % oder 1 %.

### 14.2.2 Messverfahren

Ausgehend von Nennbedingungen wird der Grenzschalldruck unter verschiedenen Schalleinfallswinkeln gemessen, indem der Schalldruck eines rein sinusförmigen Schalls so weit erhöht wird, bis die Verzerrungen am Mikrofonausgang einen vorgegebenen Wert erreichen. Der Schalldruck muss für den Einfallswinkel festgehalten werden, bei dem die größte Verzerrung erfolgt.

ANMERKUNG Nichtlinearitäten der Schallquellen und Luft können das Verfahren begrenzen. Messungen zu Differenzton-Verzerrungen nach 13.4.2 minimieren wenigstens den Einfluss der Nichtlinearitäten durch den Lautsprecher.

## 15 Symmetrie

### 15.1 Symmetrie des Mikrofon-Ausganges

Bild 1a zeigt die Messanordnung nach IEC 60268-2. Es wird weiter auf IEC 60268-3, 14.15 hingewiesen. Alle Bedingungen für die Symmetrie von Quelle und Messeinrichtung sind auch für Mikrofonmessungen gültig. Der Lastwiderstand muss  $200 \Omega$  betragen. Die Quellimpedanz für das Prüfsignal  $U'_2$  muss  $50 \Omega$  betragen. Die Symmetrie der Messanordnung muss ohne das Mikrofon geprüft werden, indem es durch einen Widerstand von  $200 \Omega$  ersetzt wird. Das Verhältnis des symmetrischen Signals zum Gleichtaktsignal am  $200\text{-}\Omega$ -Widerstand wird in Dezibel berechnet nach

$$20 \lg \frac{U_2}{U'_2} \text{ (siehe Bild 1a).}$$

ANMERKUNG Damit die Ergebnisse nicht verfälscht werden, sollte das Umgebungsgeräusch so niedrig wie möglich gehalten werden.

### 15.2 Symmetrie im Betriebszustand

Das in 15.1 festgelegte Verfahren erfasst keine über die Ausgangsanschlüsse aufgenommenen Störungen. Mit einer Änderung der Messanordnung entsprechend Bild 1a kann die zugehörige Spannung  $U_2$  gemessen werden (siehe Bild 1b).

Um vergleichbare Bedingungen für unterschiedliche mechanische Ausführungen der Mikrofone zu erhalten, muss die Prüfung mit 1,5 m hochwertiger Leitung und mit einer Ausgangslast von  $1 \text{ k}\Omega$  durchgeführt werden.

ANMERKUNG Eine getrennte Messung der Leitung stellt sicher, dass ihr Beitrag zum Ergebnis vernachlässigbar ist.

Bei der Messung ist der Schirm der Leitung am Mikrofonausgang nicht angeschlossen, und die Prüfspannung wird eingespeist. Das Verhältnis der sich ergebenden Spannung am Symmetrie-Messgerät zur Störquelle wird nach 15.1 berechnet.

## 16 Äquivalenter Nennschalldruckpegel der Eigenstörspannung

### 16.1 Anzugebende Größe

Der von außen einwirkende Schalldruckpegel, der dieselbe bewertete Ausgangsspannung ergibt, wie sie ohne äußeres Feld ausschließlich durch das Eigenrauschen des Mikrofons hervorgerufen wird. Die Bezugsfrequenz für den äußeren Schalldruck muss dieselbe sein wie für den Freifeld-Nennübertragungskoeffizienten.

ANMERKUNG Falls nicht anders angegeben, wird ein Bezug auf Freifeldbedingungen und Schalleinfallswinkel Null angenommen.

### 16.2 Messverfahren

- a) Während der Messung der Eigenstörspannung muss das Mikrofon gegenüber Schall, Wind, Stoß, Vibration und gegen elektrische oder magnetische äußere Felder abgeschirmt sein.

ANMERKUNG Anhang A zeigt ein Beispiel für einen Aufbau mit einer effektiven Schallabschirmung.

- b) Die vom Eigenrauschen herrührende bewertete Ausgangsspannung wird gemessen, indem die A-Bewertungsfilter und ein Quasi-Spitzenspannungsmesser nach IEC 60268-1 benutzt werden.

ANMERKUNG Professionelle Anwender benötigen häufig die mit psophometrischem Filter (siehe IEC 60268-1) und Quasi-Spitzenspannungsmesser gemessenen Werte. Deshalb wird dringend empfohlen, die Ergebnisse solcher Messungen auch zur Verfügung zu stellen. Darüber hinaus wird empfohlen, die vom Eigenrauschen herrührende Frequenzverteilung mit anzugeben, beispielsweise als zusätzlich aufgetragener Kurvenzug bei den Frequenzgängen.

- c) Der äquivalente Schalldruck bezogen auf die Eigenstörspannung ist das Verhältnis der Ausgangs-EMK zum Freifeld-Nennübertragungskoeffizienten.

- d) Der äquivalente Schalldruckpegel in Dezibel ist das Verhältnis des äquivalenten Schalldrucks zum Bezugsschalldruck (20  $\mu$ Pa).

## 17 Umgebungsbedingungen

### 17.1 Allgemeines

Die folgenden Eigenschaften müssen unabhängig voneinander bestimmt werden. In Fällen vorhandener Abhängigkeiten müssen die Bedingungen und Effekte vom Hersteller angegeben werden.

### 17.2 Druckbereich

Der Bereich des Umgebungsdruckes, in dem die Eigenschaften des Mikrofons um nicht mehr als  $\pm 2$  dB abweichen.

Gibt der Hersteller an, dass das Mikrofon für Anwendungen mit großen Änderungen des Umgebungsdruckes geeignet ist (z. B. ein Schallsystem für die Luftfahrt), muss auch die maximal zulässige Änderungsgeschwindigkeit des Umgebungsdruckes angegeben werden.

### 17.3 Temperaturbereich

Der Temperaturbereich, in dem die Eigenschaften des Mikrofons um nicht mehr als  $\pm 2$  dB abweichen.

### 17.4 Bereich relativer Luftfeuchte

Der Bereich relativer Feuchte, in dem die Eigenschaften des Mikrofons um nicht mehr als  $\pm 2$  dB abweichen.

## 18 Äußere Einflussgrößen

### 18.1 Allgemeines

#### 18.1.1 Angaben und Messverfahren

Mikrofone unterliegen vielen äußeren Einflüssen, für die ein Ausschluss oder eine Begrenzung äußerst wichtig sein kann. Da jedoch äußere Einflüsse auf Grund von Nichtlinearitäten die Ursache sehr verwickelter Störungen sein können, kann kein allgemein gültiges Messverfahren für ihre Ermittlung angegeben werden.

Die Angaben werden immer Gegenstand von Gesprächen zwischen Lieferanten und Anwender sein und gegebenenfalls zu Laborüberprüfungen und/oder Feldtests führen.

Die unten angegebenen Messverfahren (in 18.2 bis 18.6) beziehen sich nur auf den äußeren Einfluss von:

- Magnetfeldern, die z. B. von der Stromversorgung herrühren;
- mechanischen Schwingungen;
- Wind;
- „Pop“-Effekt;
- elektromagnetischen Störungen.

Die angegebenen Verfahren sind weder vollständig noch endgültig, sie sollen aber nützliche Vorgaben sein.

#### 18.1.2 Andere äußere Einflüsse

Für alle anderen als die angegebenen äußeren Einflüsse in den nachstehenden Abschnitten müssen Festlegungen in Übereinstimmung zwischen Lieferer und Anwender festgelegt werden.

## 18.2 Äquivalenter Schalldruck für äußere Magnetfelder

### 18.2.1 Anzugebende Größe

Der äquivalente Schalldruck bei fehlendem Schallfeld für ein homogenes, sich sinusförmig änderndes, äußeres Magnetfeld, das durch Effektivwert, Frequenz und Richtung beschrieben ist.

Der äquivalente Schalldruck muss für die Richtung angegeben werden, in der die Beeinflussung ihren Größtwert hat. Die Richtungen für größte und geringste Beeinflussung müssen angegeben werden.

Der äquivalente Schalldruck muss für ein äußeres Magnetfeld der Frequenz der Stromversorgung sowie ihrer Harmonischen bis einschließlich der 5. Ordnung angegeben werden. Es kann vorkommen, dass die größten Störungen nicht von der Netz-Grundfrequenz, sondern von einer Harmonischen oder einer Reihe von Harmonischen dieser Frequenz hervorgerufen werden. In anderen Fällen kann die Störung nicht mit der Netzfrequenz zusammenhängen, sondern zum Beispiel durch die Zeilenfrequenz von Videomonitoren erzeugt werden. Es dürfte jedoch klar sein, dass die gleichen Messverfahren jeder besonderen Notwendigkeit angepasst werden können.

Die magnetische Feldstärke muss groß gegenüber Geräusch oder anderen Störungen sein.

ANMERKUNG 1 Falls lineare Zusammenhänge bestehen, kann der äquivalente Schalldruck als Übertragungskoeffizient angegeben werden, der den äquivalenten Schalldruck auf die magnetische Feldstärke bezieht.

ANMERKUNG 2 Der äquivalente Schalldruck wird auf den Freifeld-Nennübertragungskoeffizienten und die korrespondierende Frequenz bezogen.

### 18.2.2 Messverfahren

- a) Das Mikrofon wird unter Messbedingungen ohne äußeres Schallfeld angeschlossen. Ein geeignetes Filter kann zur Trennung der Messfrequenzen von Störungen verwendet werden. Falls Steller vorhanden sind, werden diese auf die Position „normal“ gesetzt.
- b) Ein homogenes, sich sinusförmig änderndes, äußeres Magnetfeld mit der Netzfrequenz wird angewendet. Die Richtung des äußeren Magnetfeldes muss die größte Ausgangsspannung ergeben. Es wird bei 50 Hz oder 60 Hz, 1 kHz und 16 kHz gemessen. Die magnetischen Feldstärken bei den Messungen müssen 1 A/m bei 50 Hz und 0,1 A/m bei 1 kHz und 16 kHz betragen. Das elektrische Ausgangssignal des Mikrofons wird mit den Bewertungen und Messgeräten nach IEC 60268-1 gemessen. Die Art des Messgerätes und der Bewertung müssen angegeben werden. Die Ergebnisse werden auf den Freifeld-Nennübertragungskoeffizienten bezogen und als äquivalente Schalldruckpegel durch magnetische Einstreuung festgehalten.

ANMERKUNG Zum Verfahren zur Erzeugung eines homogenen magnetischen Wechselfeldes siehe IEC 60268-1, 12.1.

- c) Die Messung wird zur Ermittlung der Reaktion auf die Harmonischen der Netzfrequenz bis zur fünften Harmonischen einschließlich (d. h. fünfmal die Grundfrequenz) wiederholt.

## 18.3 Äquivalenter Schalldruck für mechanische Schwingungen

### 18.3.1 Anzugebende Größe

Für eine mechanische Schwingung nach Effektivwert der Beschleunigung, Frequenz und Richtung, der äquivalente Schalldruck dieser Schwingung in Abwesenheit eines Schallfeldes.

Der äquivalente Schalldruck muss für die Schwingungsrichtung mit größtem Einfluss angegeben werden. Die Richtungen für größten und geringsten Einfluss müssen angegeben werden.

ANMERKUNG 1 Der äquivalente Schalldruck kann für Schwingungen bei bestimmten Frequenzen angegeben werden oder für festgelegte Frequenzbänder, deren Bezugsfrequenz das geometrische Mittel darstellt.

ANMERKUNG 2 Solange lineare Zusammenhänge bestehen, kann der äquivalente Schalldruck als Übertragungskoeffizient zwischen dem äquivalenten Schalldruck und der Beschleunigung definiert werden.

### 18.3.2 Messverfahren

- a) Das Mikrofon befindet sich unter normalen Betriebsbedingungen ohne Einwirkung eines Schallfeldes.
- b) Das Mikrofon wird einer mechanischen Schwingung von festgelegtem Effektivwert der Beschleunigung und festgelegter Frequenz oder festgelegtem Frequenzband ausgesetzt. Die Richtung der Schwingung ist auf maximale Ausgangsspannung einzustellen.
- c) Die Effektivwerte der Ausgangsspannung  $U'_2$  und der Beschleunigung werden gemessen.
- d) Der äquivalente Schalldruck wird aus  $U'_2$  und dem Nennübertragungskoeffizienten berechnet. Wert und Richtung der Schwingung müssen festgehalten werden.
- e) In einem Versuch ist die Richtung minimalen Einflusses der Schwingung zu ermitteln. Diese Richtung wird ebenfalls festgehalten.
- f) Die Messung wird vorzugsweise mit einer gleitenden Frequenz bis zu einem Höchstwert von 250 Hz durchgeführt.

ANMERKUNG Solange lineare Zusammenhänge zwischen dem äquivalenten Schalldruck und der Beschleunigung bestehen, kann der Übertragungskoeffizient definiert werden. In Fällen starker Abhängigkeit von der Frequenz können mehrere Werte oder die vollständige Charakteristik angegeben werden.



## 18.4 Äquivalenter Schalldruckpegel für Wind

### 18.4.1 Anzugebende Größe

Für Wind nach Geschwindigkeit und Richtung der äquivalente Schalldruck in Abwesenheit eines Schallfeldes. Der äquivalente Schalldruck muss für die Windrichtung mit größtem Einfluss angegeben werden. Die Richtungen für größten und geringsten Einfluss müssen angegeben werden.

ANMERKUNG Neben dem bewerteten Breitbandpegel kann der äquivalente Schalldruck auch für Terz- oder Oktavbänder im Übertragungsbereich des Mikrofons und für weitere Windgeschwindigkeiten neben dem Bezugswert von 10 m/s angegeben werden.

### 18.4.2 Messverfahren

Alle Messungen des Windgeräusches unterliegen starken Änderungen, wenn der Luftstrom an der Quelle turbulent ist oder Turbulenzen zwischen Quelle und Mikrofon hervorruft. Nach der Erprobung mehrerer Verfahren hat sich das Windkanal-Verfahren als am geeignetsten erwiesen, die natürlichen Windbedingungen nachzubilden. Dennoch bleibt es immer noch schwierig, die Eigenschaften von erzeugtem Wind zu beschreiben und sie mit ausreichender Genauigkeit zu messen. Deshalb ist es momentan besser, den Windgenerator durch mechanische Eigenschaften festzulegen.

Zwei verschiedene Lösungen wurden untersucht, eine kürzere mit Radialventilator und eine längere mit Axialventilator (siehe Bild 3). Erstere wurde von mehreren Institutionen entwickelt und hat sich zur Ermittlung reproduzierbarer Ergebnisse als geeignet erwiesen. Ähnliche Erfahrungen bei der zweiten Lösung sind noch nicht bekannt. Vergleichende Messungen zwischen dem ersten Aufbau und anderen Windgeneratoren zeigten, dass größere Unterschiede zu erwarten sind. Deshalb muss bei den angegebenen Windübertragungskoeffizienten auch festgehalten werden, ob Maschine 1 oder Maschine 2 verwendet wurde.

Eine Blockdarstellung der Messanordnung gibt Bild 2 wieder. Das zu prüfende Mikrofon wird in einer Entfernung von 25 cm vor dem Auslassrohr des Windkanals aufgestellt. Der Windkanal wird in einem Raum betrieben, der keine Rückwirkung auf die Messergebnisse hat, z. B. in einem reflexionsarmen Raum. Die Ausgangsspannung des Mikrofons für Wind wird mit A-Bewertungsfilter nach IEC 60268-1 gemessen und wahlweise als Terz- oder Oktavbandwert dargestellt. Mikrofone mit abnehmbarem Windschutz müssen ohne und mit Windschutz gemessen werden.

ANMERKUNG 1 Bild 3 zeigt die zwei verschiedenen Maschinen zur Erzeugung eines Luftstromes. Die inneren Kanaloberflächen müssen so hergestellt sein, dass ein homogener Luftstrom zustande kommt. Die Abmessungen sind gegenüber denjenigen des zu prüfenden Mikrofons ausreichend groß zu wählen. Die höhere Windgeschwindigkeit am Auslass von Maschine 1 wird durch eine konische Querschnittsverringerung erreicht. Um eine laminare Strömung aufzubauen, muss die Innenseite der Maschine 2 mit Mineralwolle von 2,5 cm Dicke und einer Dichte von 55 kg/m<sup>3</sup> oder ähnlichem Kunststoffschäum ausgekleidet werden. Trotz der notwendigen Geschwindigkeit müssen die akustischen Geräusche der Gebläse vernachlässigbar klein sein. Der Messabstand von 25 cm wurde gewählt, um einen Turbulenzgrad zu erreichen, der dem des natürlichen Windes möglichst entspricht.

ANMERKUNG 2 In der Natur des Windgeräusches liegt es, dass Druckschwankungen, deren Frequenz unterhalb des Übertragungsbereiches liegen (so dass sie nicht direkt übertragen werden), Mikrofon-Ausgangssignale erzeugen können, die so stark sind, dass Eingangsstufen von Verstärkern übersteuert werden können. Es ist darauf zu achten, dass solche Übersteuerungseffekte ausgeschlossen werden.

Die Vorgehensweise ist durch die Schritte a) bis c) gegeben:

- a) Das Mikrofon wird unter Nennbedingungen und ohne äußeres Schallfeld mit einem Verstärker verbunden.
- b) Das zu prüfende Mikrofon wird einem Luftstrom bekannter Geschwindigkeit und Richtung ausgesetzt, wobei der Bezugswert 10 m/s beträgt. Die Richtung des Mikrofons zur Richtung des Luftstroms wird auf maximales Ausgangssignal eingestellt.
- c) Der äquivalente Schalldruckpegel wird aus der Ausgangsspannung des Mikrofons (Breitband, bewertet oder zusätzlich schmalbandig) und dem Freifeldübertragungskoeffizienten berechnet und als Schalldruckpegel in dB bezogen auf 20 µPa angegeben. Die Richtung des Windes ist anzugeben, und falls vom Bezugswert 10 m/s abgewichen wird, auch der verwendete Geschwindigkeitswert.

## 18.5 Äquivalenter Schalldruckpegel für den „Pop“-Effekt

### 18.5.1 Anzugebende Größe

ANMERKUNG Dieser Abschnitt verwendet „Energie“ als das Zeitintegral über den quadratischen Druck am Mikrofoneingang. Zur Festlegung der Werte für diese Eigenschaft ist dies unbedeutend, da sich die ansonsten notwendige Einführung einer Fläche und eines mechanischen Widerstandes im Energieverhältnis in den in diesem Abschnitt angegebenen Gleichungen aufheben würde.

Die Reaktion des Mikrofons auf eine definierte „Pop“-Anregung, gemessen in Abwesenheit weiterer Schallfelder mit einer Messanordnung nach Bild 4, die menschliche Explosivlaute (P, T usw.) nachbildet. Sie erzeugt einen Druckverlauf innerhalb der Kammer und in der Düse nach Bild 5, der überwiegend zu einem Mikrofon-Ausgangssignal führt, das nur mit statistischen Größen beschrieben werden kann. Daher wird die „Energie“  $W_{rm}$  des Ausgangssignals zu einer Bezugszeit  $t_{rm}$  nach dem Eintreffen der Druckwellenfront bezogen auf die Energie  $W_r$  zum Bezugszeitpunkt  $t_r$  in der Kammer.

Der äquivalente Schalldruckpegel der „Pop“-Reaktion ist dann gegeben durch

$$L_{pop} = 10 \lg (W_{rm} / W_r) + L_p + k$$

Die Konstante  $L_p$  bezieht sich auf einen Anregungspegel nach Bild 5, wohingegen  $k$  unterschiedliche Verstärkungswerte für Anregungs- und Mikrofon-signal sowie unterschiedliche Übertragungskoeffizienten von Bezugsmikrofon und zu prüfendem Mikrofon zu korrigieren erlaubt. Werden andere Bezugsfrequenzen als 1 000 Hz gewählt, muss dieses angegeben werden.

Als zweite beschreibende Größe für die Pop-Reaktion kann das Abklingen angegeben werden mit

$$d = W_{rm} / W_{em}$$

Die Endzeit  $t_{em}$  wird um den gleichen Betrag verzögert wie  $t_{rm}$ . Eine sehr „trockene“ Reaktion entspricht schnellem Abfall mit Werten nahe „1“, „langsame“ Mikrofone führen auf Werte weit unter 1. Die Auswahl einer geeigneten Bezugszeit  $t_r$  ist noch nicht abschließend durch eine genügend große Anzahl von Messungen geklärt. Zurzeit muss, um vergleichbare Ergebnisse zu erhalten, ein Wert von 30 ms gewählt werden.

ANMERKUNG 1 Üblicherweise wird der Übertragungskoeffizient des Mikrofons bei 1 000 Hz als Bezug gewählt. Da manche Mikrofone gutes Pop-Verhalten nur durch extrem schwache Basswiedergabe erreichen, kann der wirkliche technische Wert durch Bezug auf niedrigere Frequenzen, z. B. 150 Hz, gefunden werden.

ANMERKUNG 2 Ein vereinfachtes Verfahren zur „Pop“-Reaktion wurde vorgeschlagen. Es wird im Anhang B beschrieben. Interessierte Kreise werden aufgefordert, vergleichende Messungen dieser beiden Verfahren und ihrer Verhältnisse zum hörbaren Beitrag von „Pop“-Geräusch durchzuführen. Indizes für die Mikrofon-Ausgangssignale enthalten ein zusätzliches „m“ gegenüber den Indizes für das Bezugssignal. Die Bezugszeit  $t_r$  wird üblicherweise beim Nulldurchgang nach  $L_p$  definiert.

### 18.5.2 Messverfahren

Der Lautsprecher in Bild 4 muss ein Tieftonsystem mit einer ersten Resonanzfrequenz von etwa 30 Hz und einem Durchmesser von etwa 250 mm sein. Die Werte der Bauelemente in Bild 4 können abgeändert werden, um die beste Annäherung an den Druckverlauf nach Bild 5 zu erreichen. Die Oberfläche der Düse in Bild 4 muss für einen definierten Luftstrom poliert sein. Das Bezugssignal muss vernachlässigbare Differenzen zwischen dem Mittelpunkt der Düse und dem Inneren der Kammer zwischen der Abschlussplatte und der Lautsprechermembran zeigen. Es sollte mit einem Miniatur- oder Sondenmikrofon mit ebenen Frequenzgang im Bereich des Spektrums des Signals nach Bild 5 gemessen werden.

Der äquivalente Schalldruckpegel muss für den Abstand angegeben werden, bei dem die stärkste Reaktion erfolgt. Das Mikrofon muss mit Schall- und „Pop“-Signalen aus der Richtung beaufschlagt werden, die vom Hersteller für die Anwendung vorgegeben wird. Falls das Ausgangssignal stark von leichten Änderungen dieser Richtung abhängt, sollte dieses in den Daten angegeben werden.

Das zu prüfende Mikrofon wird vor die Düse im festgelegten Abstand aufgestellt und die Antwort auf das Bezugssignal gemessen. Die Energiewerte zu den Zeiten  $t_{rm}$  und  $t_{em}$  werden bestimmt und für die Berechnung der Pop-Werte herangezogen. Es wird empfohlen, kein mittleres Bezugssignal zu verwenden, sondern die jeweiligen Bezugssignale zu speichern und die Messung außerdem einige Male zu wiederholen, um stabile Mittelwerte zu erhalten.

ANMERKUNG Diese Definition und dieses Verfahren sind ein erster Versuch, um vergleichbare Daten zu erhalten. Häufigere Anwendungen sollen zeigen, ob Änderungen erforderlich sind.

## 18.6 Äquivalenter Schalldruckpegel für elektromagnetische Störungen

Mikrofone, insbesondere solche mit elektronischen Schaltkreisen, können empfindlich gegenüber elektromagnetischen Feldern sein. Neben Feldern von Rundfunksendern und anderen Generatoren können auch auf das Mikrofon bezogene Geräte die Ursache von elektromagnetischen Störungen sein, z. B. Gleichspannungswandler für Versorgungs- oder Polarisationsspannungen. Es werden dieselben Größen und Messverfahren wie für Heim- und Studiogeräte verwendet.

### 18.6.1 Anzugebende Größe

Die Auswirkung bei Mikrofonen, die verursacht wird durch modulierte elektromagnetische Wellen über einen breiten Frequenzbereich, ausgedrückt als äquivalenter Schalldruckpegel, der auf RF-Ausstrahlung zurückzuführen ist.

### 18.6.2 Messverfahren

Die Messung basiert auf IEC 61000-4-3 mit der Abänderung für modulierte elektromagnetische RF-Felder. Das zu prüfende Mikrofon wird unter Betriebsbedingungen gemessen. Etwaige Steller werden in Position „normal“ gebracht. Der RF-Sender wird beim ersten Prüflauf mit 1 000 Hz 30 % AM und im zweiten Prüflauf mit 1 000 Hz 22,5 kHz FM moduliert betrieben. Die Feldstärke muss 10 V/m betragen. Das Ausgangssignal des Mikrofons unter diesen Bedingungen wird als bewertetes Geräusch (Quasi-Spitzenmessung) gemessen und in Bezug auf den Freifeldübertragungskoeffizienten des Mikrofons als äquivalenter Schalldruckpegel angegeben.

## 18.7 Elektrostatische Entladung

Die Störfestigkeit gegenüber elektrostatischer Entladung muss nach IEC 61000-4-2 geprüft werden.

## 19 Magnetisches Streufeld

### 19.1 Anzugebende Größe

Das magnetische Gleich- und Wechselfeld, das ein Mikrofon in einer festgelegten Entfernung selbst oder ein mit ihm zusammenhängendes Teil erzeugt. Das magnetische Wechsel-Streufeld kann von jeder Frequenz innerhalb des Arbeitsbereiches des Mikrofons herrühren sowie von jeder Frequenz des Stromversorgungsteils. Der Hersteller muss den Höchstwert des magnetischen Streufeldes angeben, das an einem beliebigen Punkt in einer festgelegten Entfernung von der Mikrofonoberfläche vorhanden ist, und außerdem die Richtungen der magnetischen Gleich- und Wechselfelder bezeichnen.

ANMERKUNG 1 Das Mikrofon sollte so beschaffen sein, dass das magnetische Streufeld des Mikrofons in seiner Umgebung so klein ist, dass keine Störung entsteht, wenn zwei Mikrofone unmittelbar nebeneinander betrieben werden.

ANMERKUNG 2 Das von manchen Arten von Mikrofonen, insbesondere Bändchenmikrofonen, erzeugte magnetische Gleichfeld ist zwangsläufig groß. Dieses Feld kann andere Geräte beeinflussen, und auf diese Tatsache sollte in der Bedienungsanleitung hingewiesen werden. Der Anwender sollte dies berücksichtigen und bezüglich der Anordnung Vorkehrungen treffen.

## 19.2 Messverfahren

- a) Das Mikrofon muss unter Nennbedingungen betrieben werden.
- b) Das äußere Streufeld wird getrennt für die einzelnen Frequenzanteile gemessen. Das magnetische Wechselfeld kann mit Hilfe einer geeigneten Messspule nach 12.2 aus IEC 60268-1 gemessen werden. Das oft wichtigere magnetische Gleichfeld kann mit einem geeigneten Flussmessgerät gemessen werden, z. B. unter Nutzung des Hall-Effektes.

## 20 Physikalische Kenngrößen

### 20.1 Maße

Die Hauptabmessungen des Mikrofons müssen vom Hersteller angegeben werden.

### 20.2 Masse

Das Nettogewicht des Mikrofons muss vom Hersteller angegeben werden.

### 20.3 Kabel und Anschlüsse

Die Anschlüsse (Steckverbinder) sind vom Hersteller anzugeben, beispielsweise Kontaktbezeichnungen oder Aderfarben. Auch Hinweise zur Polarität sind einzuschließen (siehe 6.1).

Es wird Bezug genommen auf IEC 60268-11, IEC 60268-12 sowie IEC 60574-3.

## 21 Klassifizierung der anzugebenden Kenngrößen

### 21.1 Allgemeines

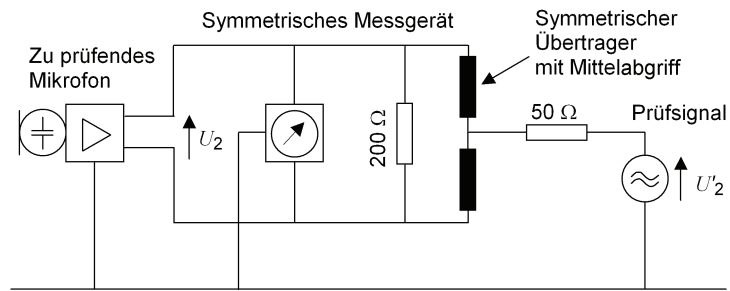
Es ist äußerst wichtig, dass Angaben zur Sicherheit auf dem Typenschild erscheinen und deutlich sichtbar sind. Andere Angaben werden empfohlen, können aber nicht in allen Fällen sinnvoll sein, wenn z. B. Größe oder Konstruktion dieses verhindern oder weil z. B. veränderbare Eigenschaften vorgesehen werden, die eine Kennzeichnung verwirrend aussehen ließen. In diesem Fall sind solche Kennzeichnungen mit dem Buchstaben „R“ angegeben.

Für Stereo- oder Mehrkanalmikrofone müssen die Daten für jeden Kanal angegeben werden.

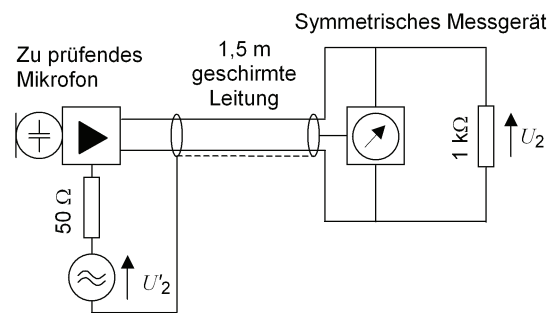
## 21.2 Klassifizierung

Tabelle 3 – Klassifizierung der Kenngrößen

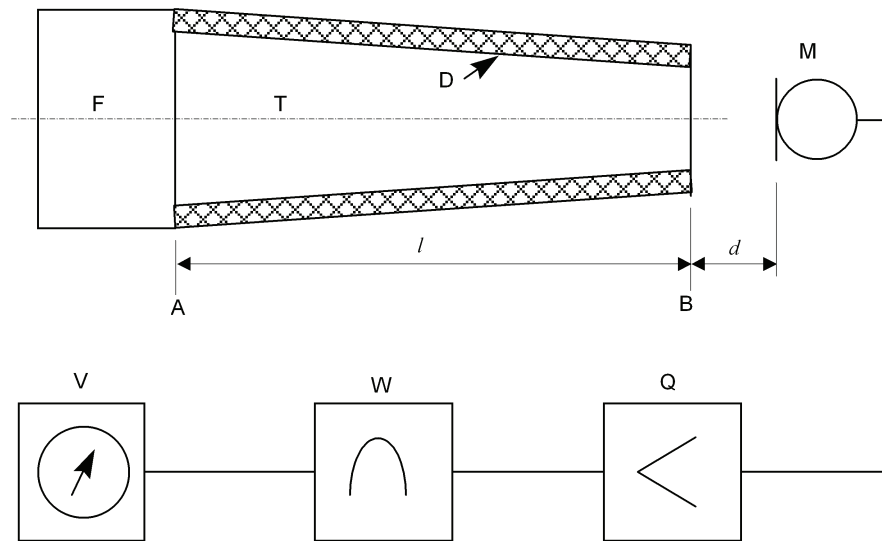
Abschnitt	Unterabschnitt	A <sup>a</sup>	B <sup>b</sup>
5	Typbeschreibung 5.1 Wandlerprinzip 5.2 Art des Mikrofons 5.3 Art der Richtcharakteristik		X X X
6	Anschlüsse und Einstellmöglichkeiten 6.1 Kennzeichnung 6.2 Steckverbinder und elektrische Werte der Schnittstelle	R	X X
7	Bezugspunkt und Bezugsachse 7.1 Bezugspunkt 7.2 Bezugsachse	R R	X X
8	Nennstromversorgung – Art der Stromversorgung – Versorgungsspannung – oberer und unterer Grenzwert – aus der Versorgung aufgenommener Strom	X X	X X X X
9	Elektrische Impedanz 9.1 Quellimpedanz 9.2 Nennimpedanz 9.3 Mindest-Lastimpedanz	R	R X X
10	Übertragungskoeffizient 10.2 Übertragungskoeffizient in Bezug auf die akustische Umgebung 10.2.1 Freifeldübertragungskoeffizient 10.2.2 Diffusfeldübertragungskoeffizient 10.2.3 Nahbesprechungs-Übertragungskoeffizient 10.2.4 Druck-Übertragungskoeffizient 10.3 Übertragungskoeffizient in Bezug auf die Herkunft des Signals 10.3.1 Nennübertragungskoeffizient 10.3.2 Kennübertragungskoeffizient für Sprache		X R R R X R
11	Übertragungsfunktion 11.1 Frequenzgang 11.2 Übertragungsbereich		X X
12	Richtungseigenschaften 12.1 Richtcharakteristik 12.2 Bündelungsmaß 12.3 Vor-Rück-Übertragungsmaß 12.4 Störschallunterdrückung	R	X R R R
13	Amplituden-Nichtlinearität (alle Größen)		R
14	Begrenzungsverhalten 14.1 Höchst-Spitzennennschalldruck 14.2 Grenzschalldruck		R X
15	Symmetrie 15.1 Symmetrie des Mikrofonausganges		X
16	Äquivalenter Nennschalldruckpegel bezogen auf die Eigenstörspannung		X
17	Umgebungsbedingungen für einwandfreien Betrieb 17.1 Allgemeines 17.2 Druckbereich 17.3 Temperaturbereich 17.4 Bereich relativer Luftfeuchte		R R R
18	Äußere Einflussgrößen 18.1 Allgemeines 18.2 Äquivalenter Schalldruck für äußere Magnetfelder 18.3 Äquivalenter Schalldruck für mechanische Schwingungen 18.4 Äquivalenter Schalldruck für Wind 18.5 Äquivalenter Schalldruck für den „Pop“-Effekt 18.6 Äquivalenter Schalldruck für elektromagnetische Störungen 18.7 Elektrostatische Entladung		R R R R R R R
19	Magnetisches Streufeld		R
20	Physikalische Kenngrößen 20.1 Maße 20.2 Masse 20.3 Kabel und Anschlüsse		X X X
ANMERKUNG In IEC 61938, 7.1 bis 7.6 ist die Anpassung und Kennzeichnung von Mikrofonen und Stromversorgungen mit Vorzugswerten angegeben.			
<sup>a</sup> A = Daten, die immer vom Hersteller auf dem Mikrofon angebracht werden müssen.			
<sup>b</sup> B = Daten, die im Handbuch und den Technischen Daten angegeben werden müssen.			



**Bild 1a – Symmetrie des Ausgangs**



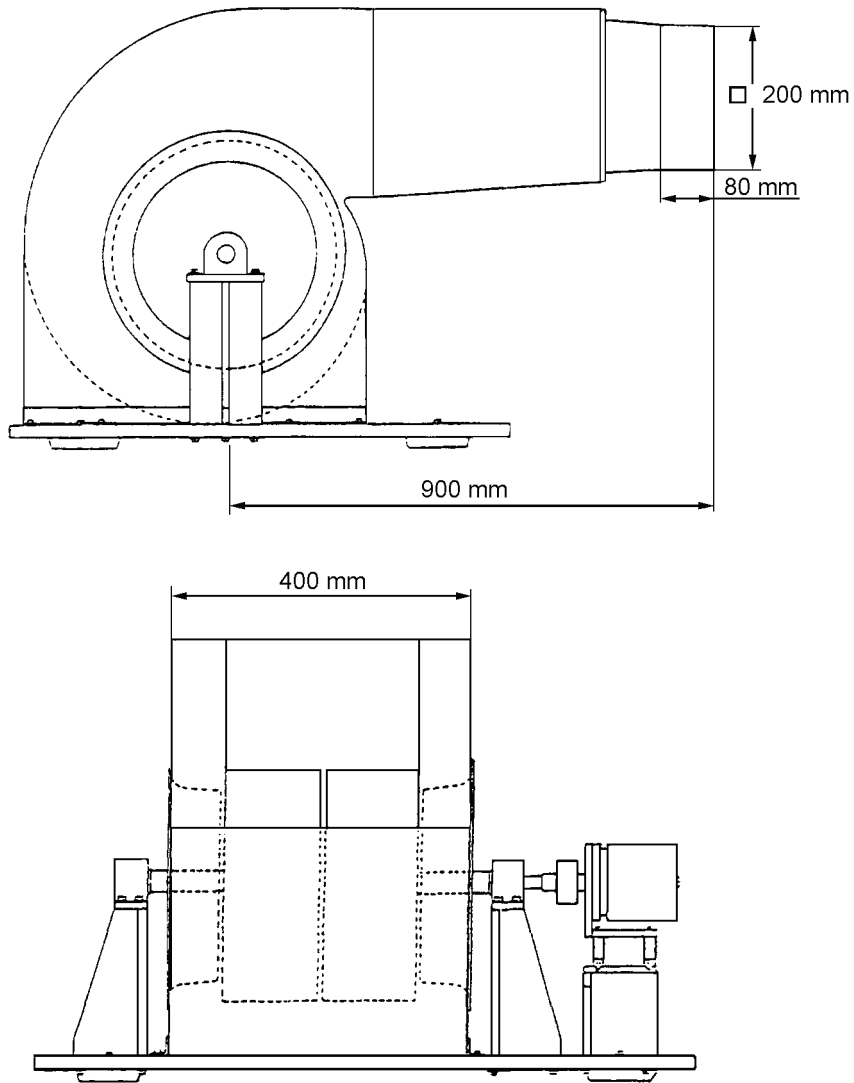
**Bild 1b – Symmetrie unter Betriebsbedingungen**



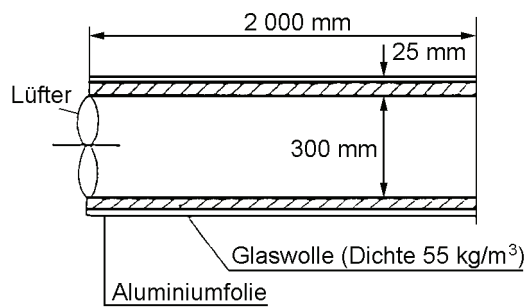
### Legende

F	Geräuscharmes Gebläse
A	Einlassöffnung des Windkanals
T	Windkanal
D	Dämmmaterial
B	Auslassöffnung des Windkanals
$l$	Kanallänge
$d$	Messentfernung zwischen dem Mikrofon und dem Kanalauslass
M	zu prüfendes Mikrofon
Q	Verstärker
W	Bewertungsfilter/Bandfilter (wahlweise)
V	Spannungsmessgerät

**Bild 2 – Aufbau zur Messung der Windempfindlichkeit**



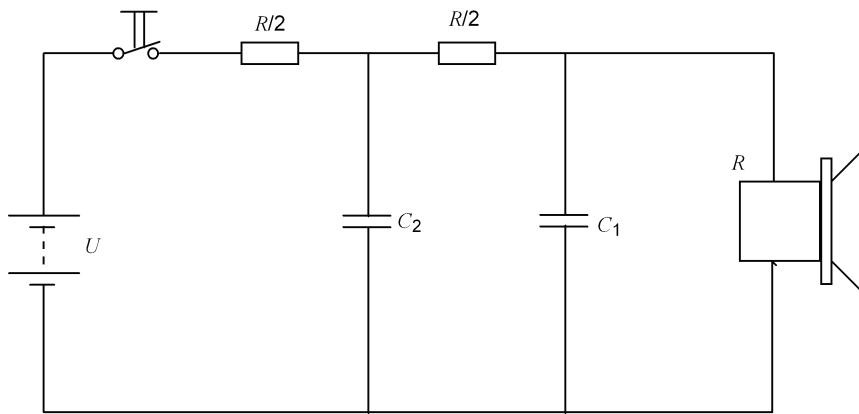
**Bild 3a – Windmaschine mit Radialventilator (Vorder- und Seitenansicht)**



**Bild 3b – Windmaschine mit Axialventilator**

**Bild 3 – Windmaschine, Typ 1 (oben) und Typ 2 (unten)**

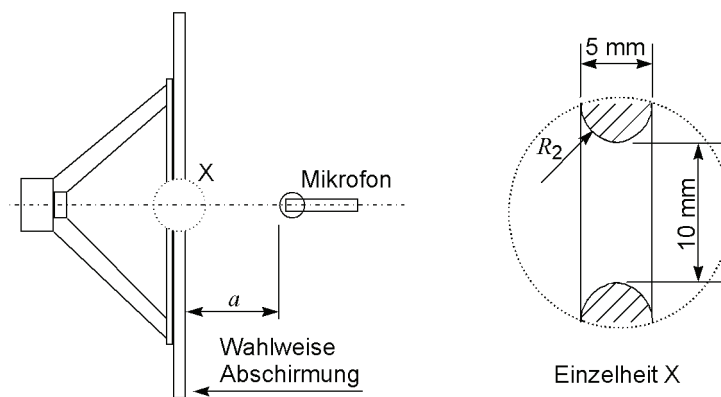




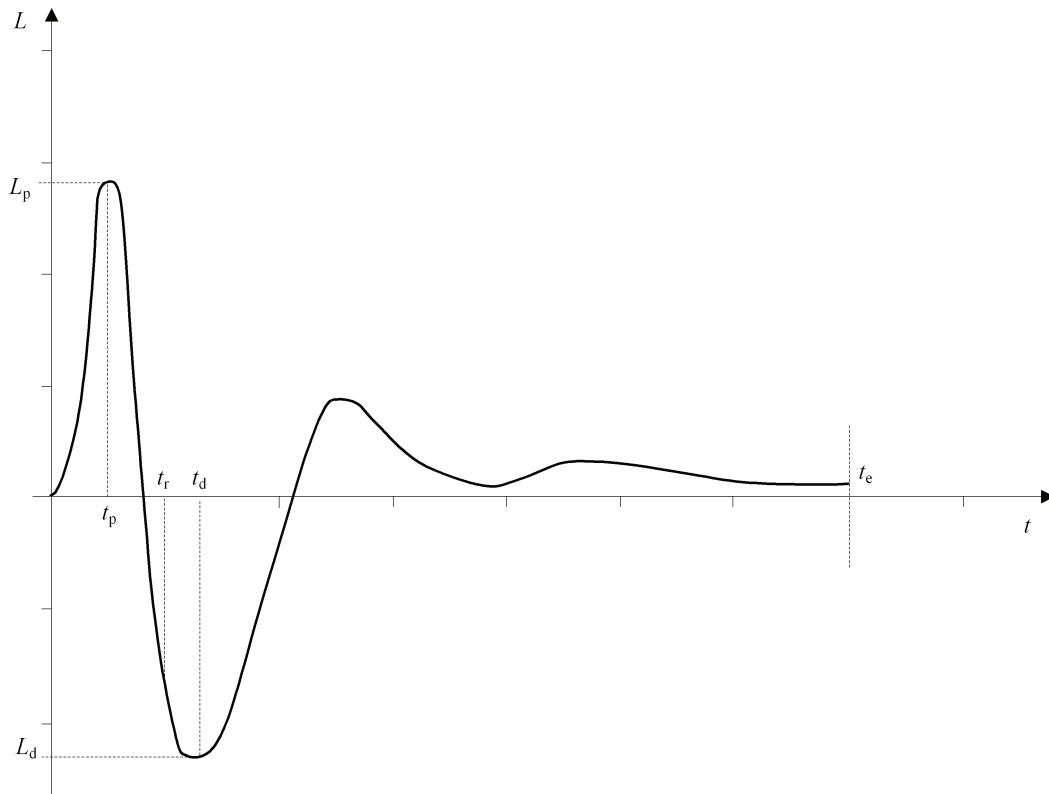
$R_i \ll R$ , dabei ist  $R_i$  die Quellimpedanz der Elektrizitätsversorgung

$$R \times C_1 = 20 \text{ ms}$$

$$C_2 = C_1/2$$



**Bild 4 – Elektrischer und mechanischer Aufbau zur Messung des „Pop“-Effektes**



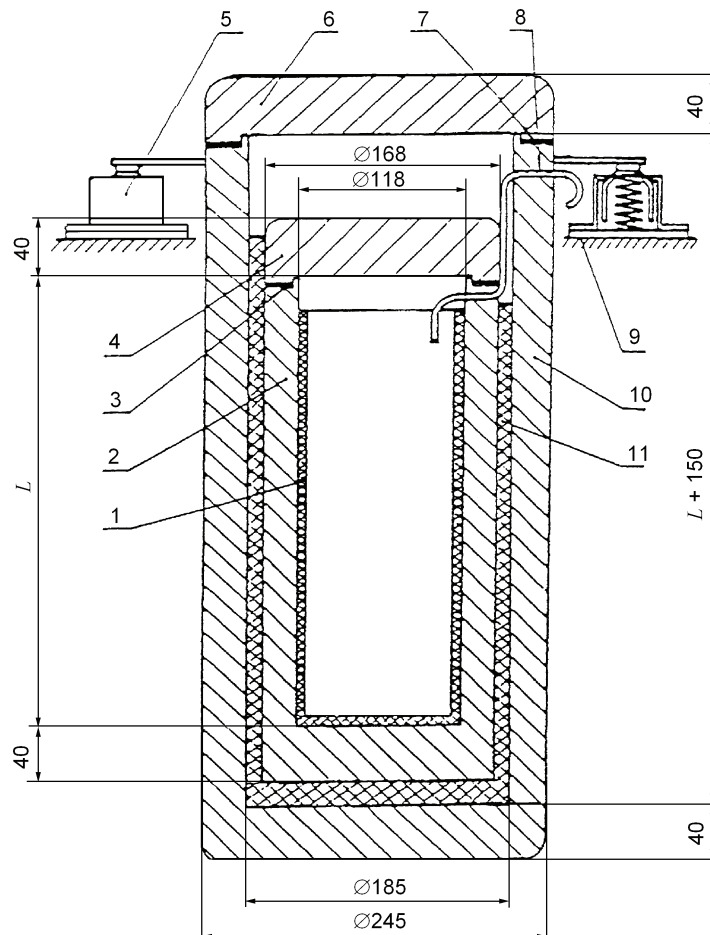
Größe	Wert	Einheit
$L_p$	$(20 \pm 3)$ dB	re:Pa
$L_d$	$(16 \pm 3)$ dB	re:Pa
$t_p$	$\approx 10$	ms
$t_r$	siehe 18.5	ms
$t_d$	30	ms
$t_e$	160	ms
$W_r$	$\approx 5$	Pa <sup>2</sup> s
$W_e$	$< 7,5$	Pa <sup>2</sup> s

Bild 5 – Bezugssignal und Eigenschaften

## Anhang A (normativ)

### Aufbau eines schalldämmten Behälters

Maße in Millimeter



$L$  wird entsprechend den Anforderungen festgelegt.

#### Legende

- 1 Geräuschkämmender Belag
- 2 Innenbehälter
- 3 Abstandshalter des Innenbehälters aus Gummi
- 4 Abdeckung des Innenbehälters
- 5 Vibrationsdämpfer (4 Stück)
- 6 Abdeckung des Außenbehältnisses
- 7 Äußerer Abstandshalter aus Gummi
- 8 Kabel
- 9 Unterstützung
- 10 Außenbehältnis
- 11 Dämmmaterial

ANMERKUNG: Die Schwingungsdämpfer der Aufhängung sind axialsymmetrisch und gleichmäßig verteilt. Die Resonanzfrequenz des Systems, die sich aus der Gesamtsteifigkeit des Schwingungsdämpfers und der Gesamtmasse des Behälters ergibt, sollte unter 10 Hz liegen. Die Anordnung zur Schallisolierung besteht aus normalem Kohlenstoffstahl. Der Zwischenraum zwischen den beiden Behältern wird mit Dämmmaterial ausgefüllt. Die Öffnung für das Messkabel sollte abgedichtet sein.

**Bild A.1 – Anordnung zur Schallisolierung**

## Anhang B (informativ)

### Vereinfachtes Verfahren für „Pop“-Messungen

#### B.1 Allgemeines

Dieses Verfahren ist dazu gedacht, reproduzierbare und vergleichbare Messergebnisse beim „Pop“-Effekt von Mikrofonen zu ermitteln. Es dient dazu, eine Einstufung von Mikrofonen nach dem „Pop“-Geräusch durchzuführen, und erlaubt insbesondere die Festlegung der „Pop“-Abschwächung von „Pop“-Abschirmungen und anderen Mitteln, die bei Mikrofonen angewendet werden. Es ist einfacher als das nach 18.5 festgelegte Verfahren.

#### B.2 Messaufbau (siehe Bild B.1)

Ein Tiefton-Lautsprecher wird mit einem 5 mm dicken metallischen Abdeckblech bedeckt, um ein Volumen zwischen der Membrane und dem Blech einzuschließen. In der Mitte der Abdeckung sind 9 Löcher in quadratischer Anordnung vorhanden, wobei jedes einen Durchmesser von 4,4 mm und eine Entfernung von 10 mm zum benachbarten Loch aufweist. Die Löcher sollten keine scharfen Kanten, sondern z. B. 45° polierte Schrägkanten besitzen.

Das zu messende Mikrofon befindet sich in 10 cm Abstand axial vor der Mitte der Lochwand. In mindestens 30 mm Entfernung von den Löchern ist ein Messmikrofon  $M_C$  in ein weiteres Loch fest eingesetzt, um den inneren Schalldruckpegel aufzunehmen.

Der Lautsprecher wird mit einem sinusförmiges Eingangssignal von 5 Hz betrieben.

#### B.3 Messverfahren

Das 5-Hz-Signal wird dem Lautsprecher über einen einstellbaren Verstärker zugeführt. Es wird auf einen Spitzen-Schalldruckpegel von 140 dB in der Kammer zwischen dem Abschirmblech und der Membran des Lautsprechers festgesetzt.

Ein Messmikrofon von 12,7 mm Durchmesser wird in 100 mm Entfernung vom Abdeckblech auf der Achse des Lautsprechers positioniert. Der Aufbau muss einen vernachlässigbaren Einfluss auf die Schallausbreitung und die Luftströmung ausüben. Frequenzen unter 5 Hz werden mit einem passenden Filter unterdrückt. Das Ausgangssignal wird dann als Effektivwert gemessen; durch Benutzung eines A-Bewertungsfilters erhält man dann die Bezugspegel  $L_{A,r}$  des Schalldruckpegels für Breitband- und  $L_{T,r}$  für Terzeigenschaften.

Mit einer Positionierung des Mikrofons 50 mm außerhalb der Achse wiederholt man diese Messung, um die Schwellenpegel  $L_{A,t}$  und  $L_{T,t}$  dieses Verfahrens zu erhalten.

ANMERKUNG Die Schwellenpegel hängen von der Oberflächengüte der Löcher in dem Abdeckblech ab. Ein feines Polieren führt zu niedrigeren Schalldruckpegeln.

Die gemessenen Ausgangsspannungen werden über den Übertragungskoeffizienten des Mikrofons in äquivalente Schalldruckpegel bezogen auf 20  $\mu$ Pa umgerechnet.

Die Differenzen

$$\delta L_{A,\text{pop}} = L_{A,t} - L_{A,r} \text{ und}$$

$$\delta L_{T,\text{pop}} = L_{T,t} - L_{T,r}$$

kennzeichnen, solange sie mindestens 10 dB höher liegen (bei geringeren Genauigkeitsanforderungen 6 dB) als die Schwellen  $L_{A,t}$  und  $L_{T,t}$ , den „Pop“-Übertragungskoeffizienten des Mikrofons bei der Prüfung.

Die Ergebnisse geben keinen Hinweis für mögliche Einflüsse verschiedener akustischer Übertragungsfunktionen bei tiefen Frequenzen auf den „Pop“-Effekt. 18.5 zeigt eine Möglichkeit, diese Einflüsse auszuschließen.

#### B.4 Näherungsweise Berücksichtigung von unterschiedlichen Frequenzgängen

Weist das zu prüfende Mikrofon extreme Abweichungen von einem ebenen Frequenzgang auf, würde ein abfallender Frequenzgang im tiefen Frequenzbereich zu einem niedrigen Wert der „Pop“-Messanordnung führen. Subjektiv gesehen mag das als richtig erscheinen, jedoch auf Kosten einer nicht hinnehmbaren Klangfärbung. Die folgende Annäherung stellt eine Möglichkeit dar, Einflüsse des Frequenzganges auf das „Pop“-Ergebnis auszuschließen.

Die Differenzwerte  $K_f = L_{f,m} - L_{f,r}$  bei jeder der Frequenzen ergeben Korrekturwerte für neue Werte  $L_{T,m}$  neu =  $L_{T,m} + K_f$ , die zu den ursprünglich gemessenen „Pop“-Werten hinzuaddiert werden müssen. Werden diese Werte um die Differenzwerte  $A_f$  der A-Bewertungskurve reduziert, können die A-bewerteten Schalldruckpegel aus den Terzwerten durch:

$$(\delta L_{A, \text{pop}})_{\text{neu}} = 10 \lg \sum 10^{(L_{T,m} + K_f - A_f)/10}$$

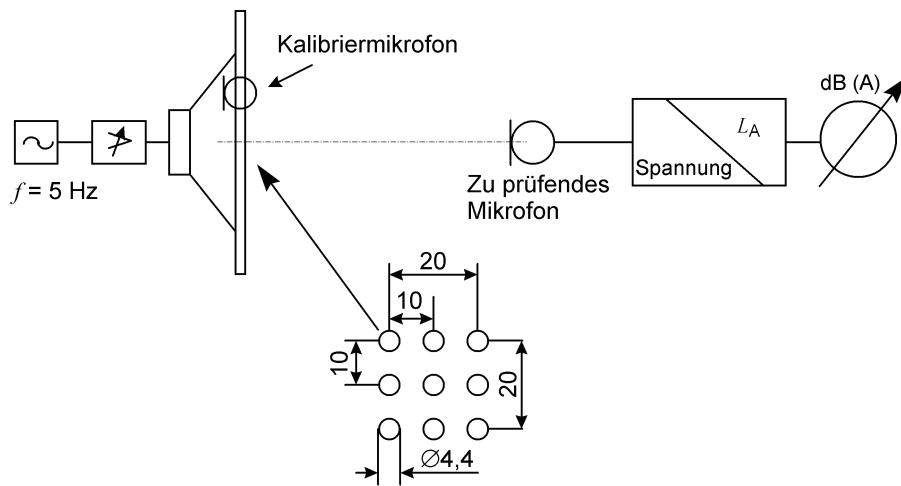
errechnet werden.

Die Werte von  $A_f$  befinden sich in IEC 61672-1.

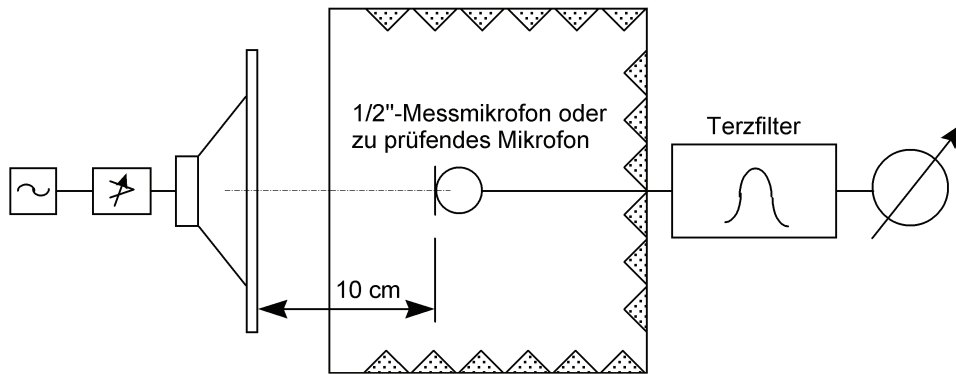
Benutzt man die Anordnung von Bild B.2, werden die Frequenzgänge eines  $\frac{1}{2}$ “-Messmikrofons<sup>N2)</sup> ( $L_{f,m}$ ) und des zu prüfenden Mikrofons ( $L_{f,r}$ ) bei jeder Terzfrequenz in Bandmitte von 50 Hz bis 250 Hz gemessen.

---

<sup>N2)</sup> Nationale Fußnote: 12,7 mm.



**Bild B.1 – Messaufbau**



ungefähr 5 cm absorbierendes Material in  
mindestens 15 cm Entfernung zum Mikrofon

**Bild B.2 – Prüfanordnung für den Übertragungskoeffizienten des Schallfeldes**

## Literaturhinweise

IEC 60574-1:1977, *Audiovisual, video and television equipment and systems – Part 1:General.*

ANMERKUNG Harmonisiert als HD 369.1 S1:1978 (nicht modifiziert).

IEC 60574-2:1992, *Audiovisual, video and television equipment and systems – Part 2: Definitions of general terms.*

IEC 60581-1:1977, *High fidelity audio equipment and systems – Minimum performance requirements – Part 1: General.*

IEC 61672-1:2002, *Electroacoustics – Sound level meters – Part 1: Specifications.*

ANMERKUNG Harmonisiert als EN 61672-1:2003 (nicht modifiziert).

ITU-T Recommendation P.51:1996, *Artificial mouth.*

BBC Engineering Monograph No. 7, BBC Research Department, Kingswood Warren, Tadworth, Surrey, England KT20 6NP.

## Anhang ZA (normativ)

### Normative Verweisungen auf internationale Publikationen mit ihren entsprechenden europäischen Publikationen

Die folgenden zitierten Dokumente sind für die Anwendung dieses Dokumentes erforderlich. Bei datierten Verweisungen gilt nur die in Bezug genommene Ausgabe. Bei undatierten Verweisungen gilt die letzte Ausgabe des in Bezug genommenen Dokuments (einschließlich aller Änderungen).

ANMERKUNG Wenn internationale Publikationen durch gemeinsame Abänderungen geändert wurden, durch (mod) angegeben, gelten die entsprechenden EN/HD.

Publikation	Jahr	Titel	EN/HD	Jahr
IEC 60065 (mod)	2001	Audio, video and similar electronic apparatus – Safety requirements	EN 60065	2002
IEC 60268-1	1985	Sound system equipment Part 1: General	HD 483.1 S2 <sup>1)</sup>	1989
IEC 60268-2	1987	Part 2: Explanation of general terms and calculation methods	HD 483.2 S2 <sup>2)</sup>	1993
IEC 60268-3	2000	Part 3: Amplifiers	EN 60268-3 + Corr. Januar	2000 2002
IEC 60268-5	2003	Part 5: Loudspeakers	EN 60268-5	2003
IEC 60268-11	1987	Part 11: Application of connectors for the interconnection of sound system components	HD 483.11 S3 <sup>3)</sup>	1993
IEC 60268-12	1987	Part 12: Application of connectors for broadcast and similar use	EN 60268-12 <sup>4)</sup>	1995
IEC 60574-3	1983	Audiovisual, video and television equipment and systems Part 3: Connectors for the interconnection of equipment in audio-visual systems	HD 369.3 S1	1986
IEC 60914	1988	Conference systems – Electrical and audio requirements	HD 549 S1	1989
IEC 61000-4-2	1995	Electromagnetic compatibility (EMC) Part 4-2: Testing and measurement techniques – Electrostatic discharge immunity test	EN 61000-4-2	1995

<sup>1)</sup> HD 483.1 S2 enthält A1:1988 zu IEC 60268-1.

<sup>2)</sup> HD 483.2 S2 enthält A1:1991 zu IEC 60268-2.

<sup>3)</sup> HD 483.11 S3 enthält A1:1989 + A2:1991 zu IEC 60268-11.

<sup>4)</sup> EN 60268-12 enthält A1:1991 zu IEC 60268-12.



Publikation	Jahr	Titel	EN/HD	Jahr
IEC 61000-4-3	2002	Part 4-3: Testing and measurement techniques – Radiated, radio-frequency, electromagnetic field immunity test	EN 61000-4-3	2002
IEC 61265	1995	Electroacoustics – Instruments for measurement of aircraft noise – Performance requirements for systems to measure one-third-octave band sound pressure levels in noise certification of transport-category aeroplanes	EN 61265	1995
IEC 61938	1996	Audio, video and audiovisual systems – Interconnections and matching values – Preferred matching values of analogue signals	EN 61938 + Corr. Februar	1997 1997
ISO 354	2003	Acoustics – Measurement of sound absorption in a reverberation room	EN ISO 354	2003