

INTERNATIONAL STANDARD

NORME INTERNATIONALE



**Electroacoustics – Hearing aids –
Part 4: Induction-loop systems for hearing aid purposes – System performance
requirements**

**Électroacoustique – Appareils de correction auditive –
Partie 4: Systèmes de boucles d'induction utilisées à des fins de correction
auditive – Exigences de performances système**



THIS PUBLICATION IS COPYRIGHT PROTECTED

Copyright © 2014 IEC, Geneva, Switzerland

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

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

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

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

About the IEC

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

About IEC publications

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

IEC Catalogue - webstore.iec.ch/catalogue

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

IEC publications search - www.iec.ch/searchpub

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

IEC Just Published - webstore.iec.ch/justpublished

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

Electropedia - www.electropedia.org

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

IEC Glossary - std.iec.ch/glossary

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

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

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

A propos de l'IEC

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

A propos des publications IEC

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

Catalogue IEC - webstore.iec.ch/catalogue

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

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

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

IEC Just Published - webstore.iec.ch/justpublished

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

Electropedia - www.electropedia.org

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

Glossaire IEC - std.iec.ch/glossary

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

Service Clients - webstore.iec.ch/csc

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

INTERNATIONAL STANDARD

NORME INTERNATIONALE



Electroacoustics – Hearing aids –

Part 4: Induction-loop systems for hearing aid purposes – System performance requirements

Électroacoustique – Appareils de correction auditive –

Partie 4: Systèmes de boucles d'induction utilisées à des fins de correction auditive – Exigences de performances système

INTERNATIONAL
ELECTROTECHNICAL
COMMISSION

COMMISSION
ELECTROTECHNIQUE
INTERNATIONALE

PRICE CODE
CODE PRIX

XA

ICS 17.140.50

ISBN 978-2-8322-1984-3

Warning! Make sure that you obtained this publication from an authorized distributor.

Attention! Veuillez vous assurer que vous avez obtenu cette publication via un distributeur agréé.

CONTENTS

FOREWORD	6
INTRODUCTION	8
1 Scope	9
2 Normative references	9
3 Terms and definitions	9
4 General	10
4.1 Procedure for setting up and commissioning an audio-frequency induction loop system	10
4.2 Suitability of the site for the installation of an audio-frequency induction-loop system	10
4.3 Relation of the magnetic field strength level at the telecoil to the sound pressure level at the microphone.	11
5 Using components of a sound system in an induction-loop system	11
5.1 General	11
5.2 Microphones	11
5.3 Mixer	11
5.4 Power amplifier	11
6 Meters and test signals	11
6.1 Meters	11
6.1.1 Meters in general	11
6.1.2 Requirements common to both types	11
6.1.3 True-r.m.s. meter	12
6.1.4 Peak programme meter (PPM)	12
6.2 Test signals in general	12
6.3 Speech signals	13
6.3.1 Live speech signals	13
6.3.2 Recorded speech material	13
6.3.3 Simulated speech material	13
6.4 Pink noise signal	13
6.5 Sinusoidal signal	13
6.6 Combi signal	14
7 Magnetic background noise level of the installation site	14
7.1 Method of measurement	14
7.2 Recommended maximum magnetic noise levels	15
8 Characteristics to be specified, methods of measurement and requirements	15
8.1 General	15
8.2 Magnetic field strength	16
8.2.1 Characteristic to be specified	16
8.2.2 Method of measurement with a simulated speech signal	16
8.2.3 Method of measurement with pink noise	17
8.2.4 Method of measurement with a sinusoidal signal	17
8.2.5 Method of measurement with a combi signal	17
8.2.6 Method of measurement – Other	17
8.2.7 Requirements	17
8.3 Frequency response of the magnetic field	18
8.3.1 Characteristic to be specified	18

8.3.2	Method of measurement with a simulated speech signal	18
8.3.3	Method of measurement with pink noise	18
8.3.4	Method of measurement with a sinusoidal signal	18
8.3.5	Method of measurement with combi signal	19
8.3.6	Method of measurement – Other	19
8.3.7	Requirements	19
8.4	Useful magnetic field volume	19
8.4.1	Characteristic to be specified	19
8.4.2	Methods of measurement	19
8.4.3	Requirements	19
9	Small-volume systems	19
9.1	Inapplicability of the 'useful magnetic field volume' concept	19
9.2	Disabled refuge and similar call-points	20
9.3	Requirements for disabled refuge and similar call-points	22
9.4	Counter systems	22
9.5	Requirements for counter systems	24
10	Setting up (commissioning) the system	24
10.1	Procedure	24
10.2	Magnetic noise level due to the system	24
10.2.1	Explanation of term	24
10.2.2	Method of measurement with a speech signal	24
10.2.3	Method of measurement with pink noise	25
10.2.4	Method of measurement with a sinusoidal signal	25
10.2.5	Method of measurement with a combi signal	25
10.2.6	Method of measurement – Other (no input signal)	25
10.2.7	Requirements	25
10.3	Amplifier overload at 1,6 kHz	25
10.3.1	Explanation of term	25
10.3.2	Methods of test	25
10.4	Requirements	25
Annex A (informative)	Systems for small useful magnetic field volumes	27
A.1	Overview	27
A.2	Body-worn audio systems	27
A.3	Small volume, defined seating, mainly in households	27
A.4	Specific locations such as help and information points, ticket and bank counters, etc.	27
Annex B (informative)	Measuring equipment	30
B.1	Overview	30
B.2	Signal sources	30
B.2.1	Real speech	30
B.2.2	Simulated speech	30
B.2.3	Pink noise	30
B.2.4	Sine wave	30
B.3	Magnetic field strength level meter	31
B.3.1	General recommendations	31
B.3.2	Peak-programme meter (PPM) type	31
B.3.3	True r.m.s. meter type	31
B.4	Field strength level meter calibrator	32
B.5	Spectrum analyzer	32

Annex C (informative) Provision of information.....	33
C.1 General.....	33
C.2 Information to be provided to the hearing aid user	33
C.3 Information to be provided to system installers and by them to users	34
C.4 Information to be provided by the manufacturer of the amplifying equipment.....	34
Annex D (informative) Measuring speech signals	35
Annex E (informative) Basic theory and practice of audio-frequency induction-loop systems	36
E.1 Properties of the loop and its magnetic field.....	36
E.2 Directional response of the telecoil of a hearing aid	37
E.3 Supplying the loop current	42
E.4 Signal sources and cables	43
E.4.1 Microphones	43
E.4.2 Other signal sources	44
E.4.3 Cables	44
E.5 Care of the system.....	44
E.6 Magnetic units	44
Annex F (informative) Effects of metal in the building structure on the magnetic field	45
Annex G (informative) Calibration of field-strength meters	47
Annex H (informative) Effect of the aspect ratio of the loop on the magnetic field strength	49
H.1 Overview.....	49
H.2 Effect of aspect ratio on field patterns	49
Annex I (informative) Overspill of magnetic field from an induction-loop system	51
I.1 General.....	51
I.2 Examples of overspill issues	51
I.3 Addressing overspill issues	51
Bibliography.....	53
Figure 1 – Flow chart for the operations in this standard	10
Figure 2 – Measurement points for disabled refuge and similar call-points	21
Figure 3 – Measurement points for a counter system	23
Figure A.1 – Field pattern of a vertical loop.....	28
Figure A.2 – Contour plot of field strength of vertical loop	29
Figure C.1 – Graphical symbol: inductive coupling	33
Figure E.1 – Perspective view of a loop, showing the magnetic field vector paths	37
Figure E.2 – Strengths of the components of the magnetic field due to current in a horizontal rectangular loop at points in a plane above or below the loop plane.....	38
Figure E.3 – Field patterns of the vertical component of the magnetic field of a horizontal loop	39
Figure E.4 – Field patterns of the vertical component of the magnetic field of a vertical loop 0,75 m square	40
Figure E.5 – Perspective view of the variation of the vertical field strength level at an optimum height above a horizontal rectangular loop.....	41
Figure E.6 – Directional response of the magnetic pick-up coil (telecoil) of a hearing aid	42
Figure F.1 – Magnetic field pattern of a 10 m by 14 m loop, 1,2 m above its plane	45

Figure F.2 – Magnetic field pattern of a 10 m by 14 m loop, 1,2 m above its plane, showing the effect of metal (iron) in the floor	46
Figure G.1 – Triple Helmholtz coil for calibration of meters	47
Figure H.1 – Variation of the current required to produce a specified magnetic field strength at a specific point with the dimensions and aspect ratio of the loop	49
Figure H.2 – Square and rectangular loops	50
Table 1 – Application of signals	12
Table 2 – Specification of the combi signal	14
Table 3 – Magnetic field strengths typically produced by different test signals, with an amplifier having peak-detecting AGC	17

IECNORM.COM : Click to view the full PDF of IEC 60118-4:2014

INTERNATIONAL ELECTROTECHNICAL COMMISSION

ELECTROACOUSTICS – HEARING AIDS –

Part 4: Induction-loop systems for hearing aid purposes – System performance requirements

FOREWORD

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

International Standard IEC 60118-4 has been prepared by IEC technical committee 29: Electroacoustics.

This third edition cancels and replaces the second edition published in 2006. This edition constitutes a technical revision.

This edition includes the following significant technical changes with respect to the previous edition: Addition of Annexes G, H and I where more information is provided about practical considerations and methods of measurement.

The text of this standard is based on the following documents:

FDIS	Report on voting
29/855/FDIS	29/861/RVD

Full information on the voting for the approval of this standard can be found in the report on voting indicated in the above table.

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

A list of all parts of the IEC 60118 series, published under the general title *Electroacoustics – Hearing aids*, can be found on the IEC website.

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

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

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

INTRODUCTION

Audio-frequency induction-loop systems are widely used to provide a means for hearing aid users, whose hearing aids are fitted with induction pick-up coils, generally known as 'telecoils', to minimise the problems of listening when at a distance from a source of sound, shielded from the person speaking by a protective window, and/or in a background noise. Background noise and distance are two of the main causes of hearing aid users being unable to hear satisfactorily in other than face-to-face quiet conditions. Induction-loop systems have been widely installed in churches, theatres and cinemas, for the benefit of hearing-impaired people. The use of induction-loop systems has been extended to many transient communication situations such as ticket offices, bank counters, drive-in/drive-through service locations, lifts/elevators etc. The widespread provision of telephone handsets that provide inductive coupling to hearing aids is another significant application, where ITU-T Recommendation P370 [1]¹ applies.

Transmission of an audio-frequency signal via an induction-loop system can often establish an acceptable signal-to-noise ratio in conditions where a purely acoustical transmission would be significantly degraded by reverberation and background noise.

One form of audio frequency induction-loop system comprises a cable installed in the form of a loop usually around the perimeter of a room or area in which a group of hearing impaired persons wish to listen. The cable is connected via an amplifier to a microphone system or other source of audio signal, such as a radio receiver, CD player etc. The amplifier produces an audio-frequency electric current in the induction loop cable, causing a magnetic field to be produced inside the loop. The design and implementation of the induction loop is determined by the construction of the building in which it is installed, particularly by the presence of large amounts of iron, steel or aluminium in the structure. In addition the layout and position of electrical cables and equipment may generate high levels of background audio frequency magnetic fields that may interfere with the reception of the loop signal.

Another form of induction-loop system employs a small loop, intended for communication with a hearing-aid user in its immediate vicinity. Examples are: neck loops, ticket-counter systems, self-contained 'portable' systems and chairs incorporating induction loops. (See Annex A)

The pick-up device for an audio-frequency induction-loop system is usually a personal hearing aid, of a type fitted with a pick-up coil (telecoil); however, special induction loop receivers may be used in certain applications.

¹ Numbers in square brackets refer to the Bibliography.

ELECTROACOUSTICS – HEARING AIDS –

Part 4: Induction-loop systems for hearing aid purposes – System performance requirements

1 Scope

This part of IEC 60118 is applicable to audio-frequency induction-loop systems producing an alternating magnetic field at audio frequencies and intended to provide an input signal for hearing aids operating with an induction pick-up coil (telecoil). Throughout this standard, it is assumed that the hearing aids used with it conform to all relevant parts of IEC 60118.

This standard specifies requirements for the field strength in audio-frequency induction loops for hearing aid purposes, which will give adequate signal-to-noise ratio without overloading the hearing aid. The standard also specifies the minimum frequency response requirements for acceptable intelligibility.

Methods for measuring the magnetic field strength are specified, and information is given on appropriate measuring equipment (see Annex B), information that should be provided to the operator and users of the system (see Annex C), and other important considerations.

This standard does not specify requirements for loop driver amplifiers or associated microphone or audio signal sources, which are dealt with in IEC 62489-1, or for the field strength produced by equipment, such as telephone handsets, within the scope of ITU-T P.370.

2 Normative references

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

IEC 60268-3:2013, *Sound system equipment – Part 3: Amplifiers*

IEC 60268-10:1991, *Sound system equipment – Part 10: Peak programme level meters*

IEC 61672-1:2013, *Electroacoustics – Sound level meters – Part 1: Specifications*

IEC 62489-1:2010, *Electroacoustics – Audio-frequency induction-loop systems for assisted hearing – Part 1: Methods of measuring and specifying the performance of system components*

3 Terms and definitions

For the purposes of this document, the following terms and definitions apply.

3.1

reference magnetic field strength level

level of 0 dB referred to a magnetic field strength of 400 mA/m

Note 1 to entry: This is measured as specified in 8.2.

3.2

useful magnetic field volume

volume (of 3-dimensional space) within which the system provides hearing-aid users with a signal of acceptable quality (see 8.4)

Note 1 to entry: In the first edition of this standard, the concept of 'specified magnetic field area' was defined, because that edition did not consider the very important 'height' dimension (the perpendicular distance between the hearing aid pick-up coil and the plane of the loop). See Annex E.

Note 2 to entry: The base area of the useful magnetic field volume is often different from the plan area of the induction loop.

3.3

telecoil

inductor with an open magnetic circuit, intended for detecting the magnetic fields of audio-frequency induction-loop systems

4 General

4.1 Procedure for setting up and commissioning an audio-frequency induction loop system

The flow chart in Figure 1 shows the sequence of operations detailed in this standard.

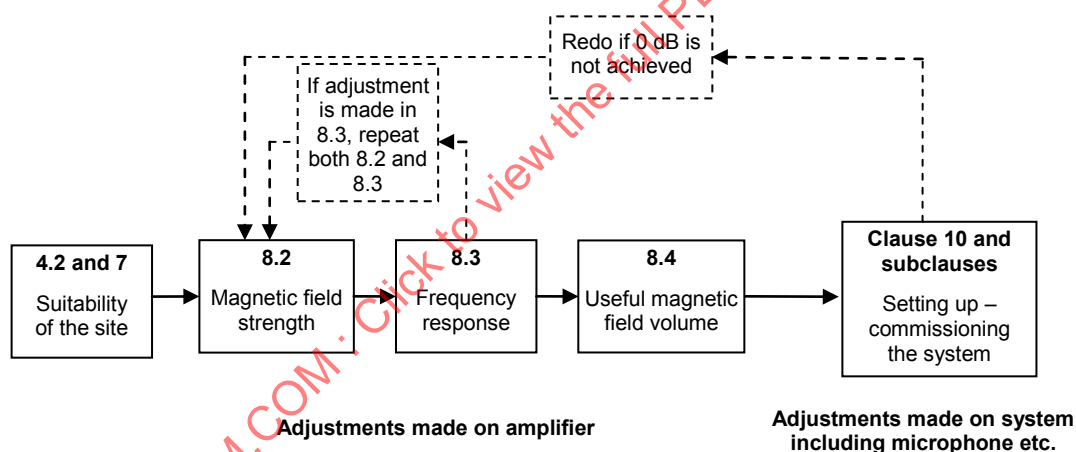


Figure 1 – Flow chart for the operations in this standard

4.2 Suitability of the site for the installation of an audio-frequency induction-loop system

It may not be possible to obtain acceptable conditions for an induction-loop system in all places where it is desirable. It is therefore essential, *in the planning stage*, to examine a proposed location with respect to the following conditions:

- the magnetic noise level from electric installations, e.g. heating systems in the floor or roof, the electrical control of lighting systems (especially in theatres), (see Clause 7);
- the influence of magnetizable and electrically-conducting materials in the structure in which the loop is intended to be installed;
- the presence of other induction-loop systems in the neighbourhood, the signals of which may interfere with that of the planned loop system.

NOTE Techniques exist to reduce the magnetic field strength outside an induction loop, but previously-installed systems may not be so designed.

4.3 Relation of the magnetic field strength level at the telecoil to the sound pressure level at the microphone.

An acoustic input sound pressure level of 70 dB and a long-term average magnetic field strength level ($L_{eq,60\text{ s}}$) of –12 dB ref. 400 mA/m, i.e. 100 mA/m, at the telecoil in a hearing aid are assumed to give the same acoustic output level.

5 Using components of a sound system in an induction-loop system

5.1 General

It may seem economically attractive to derive signals for an induction-loop system from a sound system serving the same space, but it may not be technically straightforward.

5.2 Microphones

Microphones for a sound system may not be positioned at the optimum places to obtain a signal as free as possible from ambient acoustic noise and reverberation. It is essential to listen to the signal, preferably with high-quality headphones, to assess its suitability. This should be done for all microphone signals that the sound system can produce in different modes or configurations.

5.3 Mixer

The signal for the induction-loop system shall be taken from the mixer at a point where the level of that signal is controlled independently from the signal level in the chain leading to the loudspeakers of the sound system.

5.4 Power amplifier

It is possible that a suitable signal can be obtained from the output of a power amplifier, but such a signal can be satisfactory only if it is applied to an induction-loop amplifier provided with an input of appropriate sensitivity and impedance, and with automatic gain control of a range sufficient to accommodate changes in the signal level in the sound system.

In general, it is not advisable to attempt to derive from a sound system a signal suitable for connection directly to an induction loop. Such an interconnection must be individually designed to suit the electrical characteristics of the sound system and the loop system.

6 Meters and test signals

6.1 Meters

6.1.1 Meters in general

For historical reasons, two types of magnetic field strength meter are in use, and it is not practicable to disallow the use of either of them. The results of measurements with the two types of meters are exactly equal only for sinusoidal signals but in most cases the differences are not so large as to cause serious problems. Indications are given in this standard of differences that may be expected in some cases. In case of doubt, the result of measurement with the meter specified in 6.1.3 shall be definitive.

6.1.2 Requirements common to both types

The meter shall have a frequency response flat within ± 1 dB from 50 Hz to 10 kHz, falling at an ultimate rate of at least 6 dB/octave outside this range. A-weighting shall also be provided. The frequency response in A-weighted mode shall conform, within the frequency band 100 Hz to 5 kHz, to those for a Class 2 meter specified in IEC 61672-1. Other features can also be provided, such as other weighting characteristics.

6.1.3 True-r.m.s. meter

This meter was derived from the IEC sound level meter specified in IEC 61672-1 by replacing the microphone by a magnetic pick-up coil and an amplifier with frequency response correction. This meter has a true-r.m.s. detector and a 125 ms averaging time constant in 'F' mode.

A useful additional feature is a peak-hold indication.

6.1.4 Peak programme meter (PPM)

This meter was derived from the PPM Type II specified in IEC 60268-10 by adding a magnetic pick-up coil, usually together with a modern display (preferably a 'bar' type) in place of the original moving-coil pointer instrument.

It shall have dynamic responses conforming to the relevant requirements of IEC 60268-10, i.e. an attack time-constant of approximately 5 ms and a release time-constant of approximately 1,0 s.

6.2 Test signals in general

It is possible to use several different types of test signal for the setting-up and measurement of the frequency mid-band value (in case of doubt, the average value over the octave band centred on 1 kHz) and the frequency response of the magnetic field strength. However, some signals are not suitable for some purposes, and the suitability depends on the amplitude characteristic of the amplifier in the system (see IEC 62489-1). Table 1 shows the range of applications of the specified test signals. The test signal specified by the amplifier manufacturer shall be used, unless the use of a different signal can be justified.

Table 1 – Application of signals

Clause number and measurement in this standard (unless otherwise specified)	Sine wave	Pink noise	Simulated speech	Reference speech	Combi	Other
IEC 62489-1 Amplitude characteristic	Y	N	N	N	Y	N
7.1 Magnetic noise level	N	N	N	N	N	Y (no signal)
8.2 Magnetic field strength	Y	Y	Y	Y	Y	N
8.3 Frequency response	Y	Y	See Note to 8.3.2	N	Y	N
10.1 Commissioning the system	N	N	N	Y	N	Y (real signals)

The use of a wideband signal and wideband meter to determine the achievement of the reference magnetic field strength requires a special procedure to prevent serious errors. First the magnetic background noise level shall be measured, to ensure sufficient signal to noise ratio, followed by the frequency response of the wanted magnetic field, after making any adjustments to the amplifier controls so as to achieve the flattest possible response. The achievement of the reference magnetic field strength can then be determined.

The frequency-response controls are set to achieve the flattest possible response, otherwise it is possible that the reference magnetic field strength is not achieved at 1 kHz. Particularly in rooms with metal reinforcement, this may cause considerable errors. Also, if the signal-to-

noise ratio is not sufficient, particularly if there are strong components in the noise, this method may not be accurate.

6.3 Speech signals

6.3.1 Live speech signals

Live speech is suitable only for use as a test signal for the final verification (commissioning) of the operation of an induction-loop system. However, live speech is an essential element in the subjective assessment of loop systems.

6.3.2 Recorded speech material

Speech that has been recorded under controlled conditions and evaluated both subjectively and objectively may be used for test purposes. See also B.2.1.

6.3.3 Simulated speech material

6.3.3.1 General

Simulated or synthetic speech material contains the features of speech in terms of its amplitude, frequency components and temporal characteristics, but has no recognizable intelligibility.

6.3.3.2 ITU-T P.50

ITU-T P.50 [2] is accompanied by a CD containing a standardized form of synthetic speech. See also B.2.2.

6.3.3.3 Reference speech signal

The ISTS (International Speech Test Signal) [3] is recommended for making objective measurements. It was developed by EHIMA (European Hearing Instrument Manufacturers' Association) is derived from 21 female speakers in six different mother tongues (American English, Arabic, Chinese, French, German and Spanish) and is based on natural recordings but is largely non-intelligible because of segmentation and remixing. This was then analysed and compared to the original recordings in respect of different criteria (involving many time, frequency and amplitude distributions) and found to be entirely representative.

6.4 Pink noise signal

The signal shall be bandwidth limited, with a peak-to-peak voltage (as measured with an oscilloscope) to true r.m.s. voltage ratio of at least 18 dB (crest factor = 4), with a third-octave-band spectrum flat within ± 1 dB from 100 Hz to 5 kHz.

Bandwidth limitation shall be carried out by means of at least one-third-order Butterworth high pass and low pass filters giving -3 dB responses at 75 Hz and 6,5 kHz. See also B.2.3.

NOTE 1 This specification is given to ensure that the test signal stimulates the system in a manner similar to normal speech.

NOTE 2 The tolerance of ± 1 dB is necessary because the theoretical responses of the specified 3rd order Butterworth filters are $-0,8$ dB at 100 Hz and $-0,7$ dB at 5 kHz, and component tolerances affect the exact values. This effect is taken into account in the method of measuring frequency response using the pink noise signal.

6.5 Sinusoidal signal

The signal source should provide at least the three frequencies 100 Hz, 1 kHz and 5 kHz (one at a time or simultaneously, or both), with less than 2 % total harmonic distortion in a 20 kHz bandwidth. The output voltage should be capable of being set to the ranges 0 mV to 10 mV

and 0 V to 1 V (so as to be suitable for microphone and line-level tests). The output source impedance should be 600 Ω or less.

A sinusoidal signal can be used for the tests specified in 8.2 and 8.3 if the amplitude characteristic of the amplifier (see IEC 62489-1) includes a range of input signal voltages for which the output current is proportional to the input voltage. Amplifiers with automatic gain control normally exhibit such a range. Amplifiers with expansion or more complex signal-processing cannot usually be measured satisfactorily, other than for the amplitude characteristic and the field strength produced at 1 kHz, with sinusoidal signals. See also 6.2.

6.6 Combi signal

This is a signal consisting of shaped tone-bursts of 1 kHz sine wave interleaved with pink noise, and as such is suitable for any measurements specified in this standard that the 1 kHz sine wave or pink noise signal is suitable for.

The level of the 1 kHz sine wave can be measured, and with an amplifier employing a peak detecting AGC (automatic gain control), the lower r.m.s levels of the pink noise segments mean that overall it produces considerably less heating in the amplifier, which is an advantage when test times are long.

The length of the 1 kHz sine wave is limited to a minimum of 1 s to allow either meter specified in 5.1 to reach the correct measurement level and become stable enough for accurate reading before the transition.

The duration of the pink noise signal shall be long enough in relation to that of the sine wave signal (ratio $\geq 4:1$) in order to lower the overall amplifier heating, while providing reasonably frequent bursts of the sine wave signal for measurement purposes.

The specification of the combi signal is summarized in Table 2.

Table 2 – Specification of the combi signal

Characteristic	Sinusoidal part	Pink noise part	Notes
Frequency, kHz	1	Not applicable	
3 dB bandwidth, Hz	Not applicable	See 6.4 and B.2.3	
Rise and fall times, ms	5	Not applicable	All transitions between signals shall be at zero-crossings.
Relative (r.m.s.) levels, dB	0	–6	The peaks of the sine wave signal are 3 dB below the maximum peak of pink noise having a crest factor of 4.
Duration, s	≥ 1	≥ 4	These minimum values may be increased but not decreased, and the ratio of 4:1 shall not be reduced.

7 Magnetic background noise level of the installation site

7.1 Method of measurement

Measurements of magnetic noise levels shall be performed by using an A-weighting network in the measuring instrument. The measured values of the magnetic field strength, measured with a meter as specified in 6.1, with a pick-up coil whose magnetic axis is vertical (unless otherwise specified, see 8.1), shall be expressed as levels referred to the reference magnetic field strength level (see 3.1) in dB.

The induction-loop system, if already installed, shall be switched off, but all other equipment normally operated at the site shall be switched on and dimmable lighting shall be set to half-dimmed. The magnetic background noise level shall be measured at a sufficient number of points in the required useful magnetic field volume. The selection of points may be randomly distributed, but should be influenced by the height range of the users (normally 1,2 m for seated listeners and 1,7 m for standing listeners should be used), specific seating requirements, physical layout of the location and potential influence from metal and interfering signals.

NOTE It is useful to listen to the noise, to form a subjective impression of its spectrum, and thus the likely disturbing effect on listeners.

7.2 Recommended maximum magnetic noise levels

Ideally, the difference between the reference magnetic field strength level and the A-weighted magnetic background noise level, which for clarity is referred to as 'reference signal-to-noise ratio' in this standard, should be greater than 47 dB. This value is appropriate in situations where the aesthetic value of the speech is important and the background acoustic noise level is very low, i.e. in theatres and similar locations. Such low levels of magnetic (and acoustic – see Note 1) noise may not always be present.

NOTE 1 Hearing-aid users are exposed to acoustic noise at the site, as well as magnetic noise. There is normally no point in requiring a magnetic noise level far lower than the acoustic noise level as perceived by hearing-aid users, taking into account the effect of hearing loss on the audibility of the acoustic noise. However, this does not apply if the users wear ear-defenders.

In cases where communication takes priority over aesthetic considerations, a higher magnetic noise level may be tolerable. It should also be considered that high levels of magnetic background noise can be tiring and thus should only be tolerated where the communication is of a short and essential nature. For this reason, a signal-to-noise ratio of 32 dB is recommended as a minimum. If the actual ratio is less than 32 dB, this shall be reported and agreed with the system operator, so that consideration can be given to remedial measures.

Under some circumstances, a signal-to-noise ratio of 32 dB might be unacceptable.

However, if the magnetic noise has no significant undesirable tonal quality or is mostly at low frequencies, then a higher level of interfering signal may be acceptable. For example, a reference signal-to-noise ratio as low as 22 dB may be tolerable for short periods only. The actual audible impact of the interfering signal should then be considered in assessing whether the overall benefit of the system to hearing-aid users is preferable to the absence of a loop system or the use of an alternative technique requiring a special receiver (i.e. infra-red or radio).

NOTE 2 Such a system can be used only with headphones suitable for hearing aid wearers, or accessories, such as wireless modules, giving a direct electrical input to the hearing aid, because, if a neck loop were used, the magnetic background noise would be picked up by a hearing aid switched to 'T'.

8 Characteristics to be specified, methods of measurement and requirements

8.1 General

The manufacturer of the system (and in some cases, the amplifier alone) should specify values for those characteristics that are independent of the particular installation. The installer should measure the values of those characteristics that are specific to the installation, and provide the results to the system operator for future reference.

Measurements shall be made with a receiver having the pick-up coil axis vertical, unless specifically requested due to a special situation. These may be encountered in places of worship, hospitals and recovery areas, where people may be kneeling, prone or supine.

Where these situations exist, all measurements shall be made with the measuring receiver positioned at the appropriate orientation. The recommendations for background interfering signal levels and the requirements for field strength and frequency response remain unchanged from the requirements for a normal system.

The levels of speech signals, and ambient magnetic noise levels, may vary over periods of several seconds or even minutes. It is important to observe the signal levels for a sufficient time so that such variations can be observed and taken into account.

During the measurements, the induction-loop system shall be operated under the conditions deemed to be normal during use. Other power installations such as lighting shall be adjusted to the conditions deemed to be normal during the use of the induction-loop system.

A warm up time of at least 10 min shall be allowed before any measurements take place. When changing the input levels to the system, consideration shall be given to the release time of the AGC circuit, if any, which may be several tens of seconds.

The characteristics of AGC circuits vary, and this may affect the results of measurements on the installed loop system. If the AGC characteristics of the amplifier are not known, the relevant measurements specified in IEC 62489-1 should be carried out first.

AGC does not create short-term non-linear distortion, and it is necessary to distinguish between gain changes which are needed to keep the average signal level fairly constant while maintaining linear short-term amplification and actual transfer characteristic non-linearities introduced by some specialized signal processing, which change the peak-to-average ratio. A correctly-performing AGC system is not non-linear over short time intervals (milliseconds) in common understanding.

The methods of measurement using different signals are alternatives: it is required to use one method only, but results for different methods may be presented if desired. If such results differ, the results of measurements using the methods specified in this standard, or used or recommended by the manufacturer, are definitive.

8.2 Magnetic field strength

8.2.1 Characteristic to be specified

The maximum value of the magnetic field strength, measured with a meter as specified in 5.1 and a pick-up coil whose magnetic axis is vertical (unless otherwise specified – see 6.1), produced by the system at one point, at least, within the useful magnetic field volume (see 8.4).

The methods of measurement given in 8.2.2 to 8.2.5 are based on the use of an amplifier which has a 'loop drive' gain control following an AGC stage, and are intended ONLY to show that the amplifier is capable of producing the required magnetic field strength. If such a control is not provided, the manufacturer's instructions shall nevertheless be followed. In order to determine that the whole system is capable of producing the required magnetic field strength from the microphone(s) and any other signal source(s), the procedure described in Clause 10 is necessary.

8.2.2 Method of measurement with a simulated speech signal

Apply the simulated speech signal specified in 6.3.3 to the amplifier and adjust its controls in accordance with the manufacturer's instructions so that the requirements specified in 8.4 are satisfied.

8.2.3 Method of measurement with pink noise

Apply the pink noise signal specified in 6.4 to the amplifier and adjust its controls in accordance with the manufacturer's instructions until the requirements specified in 8.4 are satisfied.

8.2.4 Method of measurement with a sinusoidal signal

Apply a 1 kHz sinusoidal signal to the amplifier and adjust its controls in accordance with the manufacturer's instructions until the requirements specified in 8.4.3 are satisfied.

NOTE The manufacturer is free to specify a maximum duration of the test, which is long enough to perform the measurement but does not result in excessive temperature rise in the amplifier.

8.2.5 Method of measurement with a combi signal

Apply the combi signal specified in 6.6 to the amplifier and adjust its controls in accordance with the manufacturer's instructions until the requirements specified in 8.4 are satisfied. For an instrument with the 0,125 s averaging time, a peak hold feature is particularly useful for this measurement.

8.2.6 Method of measurement – Other

Not applicable.

8.2.7 Requirements

The maximum value of the magnetic field shall be 400 mA/m, measured with a meter as specified in 6.1, and a sinusoidal test signal (or equivalent combi signal, see 6.6). Because of the peak-detecting AGC used in most amplifiers, other signals are likely to give different measured values, depending on which type of meter is used.

If the manufacturer recommends the use of a peak programme meter and a non-sinusoidal test signal, the measured value of magnetic field strength obtained with the specified test signal, fully activating the AGC circuit, shall be specified, when the amplifier is set up to produce, from a sinusoidal test signal also fully activating the AGC circuit, a field strength of 400 mA/m, measured with a meter as specified in 6.1.

Typical values for the field strengths to be produced by the different test signals, when an amplifier with peak-detecting AGC is set up to produce 400 mA/m with a sinusoidal signal, are given in Table 3. For an amplifier with AGC which is not peak-detecting, the differences are often much smaller and may be negligible.

Table 3 – Magnetic field strengths typically produced by different test signals, with an amplifier having peak-detecting AGC

Test signal	Level referred to 400 mA/m dB	
	RMS (using meter specified in 6.1.3)	PPM (using meter specified in 6.1.4)
Sinusoidal (1 kHz)	0	0
Pink noise (see 6.4)	–6	0
EHIMA ISTS reference speech	0	0
Combi	As sinusoidal and noise components	0

Because of the short averaging time, the meter reading produced by pink noise or simulated (or real) speech fluctuates. The measurement should be taken over approximately 60 s and the maximum indication read (see also B.3.1.2). If the meter offers a peak hold facility, with the 0,125 s averaging time, this should be used in preference.

NOTE It is inherent in the nature of noise and speech signals that short-duration peaks occur which considerably exceed the 0,125 s r.m.s. value and can cause clipping of the signal current. It has been shown that, unless very severe, such clipping has no significant effect on speech intelligibility. See [4].

8.3 Frequency response of the magnetic field

8.3.1 Characteristic to be specified

The frequency response of the magnetic field strength, measured with a pick-up coil whose magnetic axis is vertical (unless otherwise specified, see 8.1).

8.3.2 Method of measurement with a simulated speech signal

Proceed as follows.

- a) Apply the simulated speech signal specified in 6.3.3.3 to the amplifier and adjust its controls in accordance with the manufacturer's instructions on the conditions under which the frequency response shall be measured (see IEC 62489-1).
- b) Measure the one-third-octave band spectrum of the signal source.
- c) Measure the one-third-octave band spectrum of the magnetic field at a sufficient number of points within the usable magnetic field volume.
- d) Subtract the results of b) from the results of c), so as to make the final results independent of the spectrum of the source.

NOTE The use of simulated speech or other signals of similar complexity for measuring frequency response is rather difficult to carry out accurately, and is more suited to research and development applications than for commissioning.

8.3.3 Method of measurement with pink noise

Proceed as follows.

- a) Apply the pink noise signal specified in 6.4 to the amplifier and adjust its controls in accordance with the manufacturer's instructions on the conditions under which the frequency response shall be measured (see Clause C.4).
- b) Measure the one-third-octave spectrum of the signal source.
- c) Measure the one-third-octave spectrum of the magnetic field at a sufficient number of points within the usable magnetic field volume.
- d) Subtract the results of b) from the results of c), so as to make the final results independent of the spectrum of the source.

Measurements shall be made at least in the one-third-octave bands centred on 100 Hz, 1 kHz and 5 kHz, at a sufficient number of points within the useful magnetic field volume (see 8.4). Preferably, an analysis should be made of the variation of frequency response within the volume, and the one-third-octave band centred on 5 kHz is recommended for the initial test. This is to ensure that any spurious losses due to conductive metal structures are identified.

8.3.4 Method of measurement with a sinusoidal signal

Proceed as follows.

- a) Apply the sinusoidal signal specified in 6.5 to the amplifier and adjust its controls in accordance with the manufacturer's instructions on the conditions under which the frequency response shall be measured (see Clause C.4), so that the amplifier is operating below the threshold of AGC, as specified by the manufacturer or determined according to IEC 62489-1.

NOTE 1 The manufacturer is free to specify the magnetic field strength at 1 kHz at which the measurement is made.

NOTE 2 This method is not suitable for use with amplifiers that do not have a linear relationship between output current and input voltage at any input signal level. See Clause C.4.

- b) Measure the magnetic field strength produced.
- c) Measurements shall be made at least at 100 Hz, 1 kHz and 5 kHz, at a sufficient number of points within the useful magnetic field volume (see 8.4). Preferably, an analysis should be made of the variation of frequency response within the volume, and a frequency of 5 kHz is recommended as a primary test frequency. This is to ensure that any spurious losses due to conductive metal structures are identified.

8.3.5 Method of measurement with combi signal

Proceed as follows.

- a) Apply the combi signal as specified in 6.6 to the amplifier and adjust its controls in accordance with the manufacturer's instructions on the conditions under which the frequency response shall be measured (see Clause C.4).
- b) Using the meter specified in B.3.3, with no additional long-term averaging, measure the one-third-octave spectrum of the signal source and magnetic field as specified in 8.3.3 b) to d), but ignore the results obtained during the sine wave burst part of the combi signal.

8.3.6 Method of measurement – Other

Not applicable.

8.3.7 Requirements

The frequency response shall be within the range ± 3 dB with reference to the response at 1 kHz, from 100 Hz to 5 000 Hz.

8.4 Useful magnetic field volume

8.4.1 Characteristic to be specified

The volume within which the requirements recommended or specified in Clause 7, 8.2.7, 8.3.7 and 10.2.7 are met.

8.4.2 Methods of measurement

See Clause 7, 8.2, 8.3 and 10.2. The measurements shall be made at a sufficient number of points in the predicted or required useful magnetic field volume. The selection of points should be influenced by where the users are likely to be, their range of heights, specific seating requirements, the physical layout of the location and potential influence from metal and interfering signals. Normally, measurement heights of 1,2 m for seated listeners and 1,7 m for standing listeners should be used.

8.4.3 Requirements

The measured levels of magnetic field strength at the selected points shall be within ± 3 dB of the level specified according to 8.2.7. This does not apply to small volume systems, for which a wider range is acceptable. See Clause 9 and Annex A. For the other characteristics, the recommendations in Clause 7, and the requirements in 8.3.7 and 10.2.7 apply.

9 Small-volume systems

9.1 Inapplicability of the 'useful magnetic field volume' concept

For these systems it is possible and necessary to specify in the standard the positions of the measurement points and not to use the 'useful magnetic field volume' concept, whereas for other systems it is not possible, so for the latter the 'useful magnetic field volume' approach taken in Clause 8 is appropriate.

9.2 Disabled refuge and similar call-points

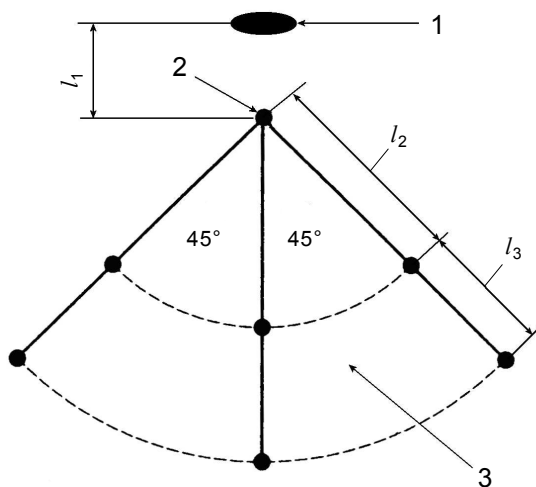
Unless specifically replaced by contractual requirements, measurements shall be made at the six points specified in Figure 2. The reference point (or line) is the face or surface of the call-point, intercom, or help point closest to the user, and is not necessarily the location of the magnetic field source.

The semi-circular layout is more suitable for small magnetic field sources and the rectangular layout is more suitable for vertical or floor loop sources. Only one of the diagrams shall be used for a given system.

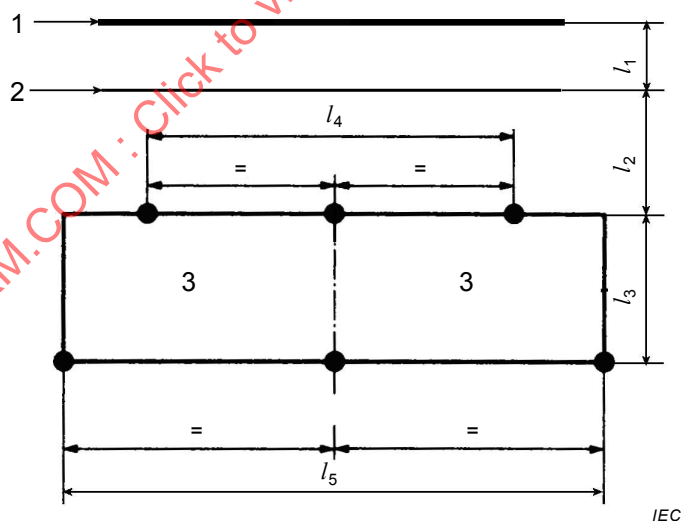
NOTE An offset between the reference point (or line) and the position of the magnetic field source promotes evenness of field pattern over the area where people are expected to stand.

IECNORM.COM : Click to view the full PDF of IEC 60118-4:2014

Dimensions in millimetres

**Key**

- 1 magnetic field source
- 2 reference point
- 3 area where people are expected to stand
- l_1 offset
- l_2 inner radius 300
- l_3 outer radius 200

a) Magnetic field source of small dimensions**Key**

- 1 magnetic field source (vertical loop)
- 2 reference line
- 3 area where people are expected to stand
- l_1 offset
- l_2 300
- l_3 200
- l_4 424
- l_5 700

b) Larger magnetic field source**Figure 2 – Measurement points for disabled refuge and similar call-points**

The six measurement points are required at both 1,2 m and 1,7 m. See Figure 3 b), but there is no requirement to measure at a height of 1,45 m.

9.3 Requirements for disabled refuge and similar call-points

Unless specifically replaced by contractual requirements, the system shall comply with the requirements specified in 9.3 and 8.3.7 at all measurement points specified in Figure 2, across both vertical and horizontal ranges. The magnetic field strength level at these points shall be ± 6 dB ref. 400 mA/m, measured according to 8.2. At one point at least, it shall be ≥ 0 dB ref. 400 mA/m.

The magnetic field strength level shall not be above +8 dB ref. 400 mA/m in the area where people are expected to stand.

NOTE 1 This high field strength is inevitable for a simple vertical loop of practicable dimensions. If the signal is too loud or distorted, the user can just move a short distance further away from the source of the magnetic field.

NOTE 2 Clauses 4 and 7 deal with the subject of magnetic background noise level. It is not practicable to specify a requirement, as this might rule out the provision of a system that would be at least helpful to users.

9.4 Counter systems

Unless specifically replaced by contractual requirements, measurements shall be made at the points specified in Figure 3. The reference point is the face or surface of the counter closest to the user, and is not necessarily the position of the magnetic field source.

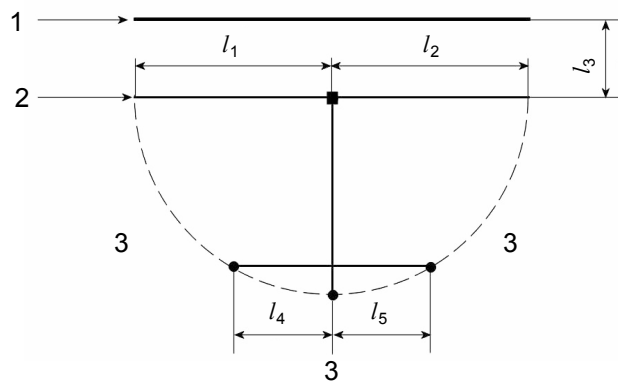
For counter systems there is often a requirement to control overspill to an adjacent counter position. Controlling this overspill is likely to be a significant factor in design, and as such may result in a compromise of evenness of field over the area where people are expected to stand.

NOTE 1 It is not necessary to reduce the magnetic spill between counter positions below a level comparable with the acoustic spill. A difference greater than 20 dB between equivalent positions at the two counters could be enough.

NOTE 2 The boundaries of the area where people are expected to stand cannot be standardized as they depend on the building layout and other factors.

NOTE 3 For vertical loops, an offset between the reference point and the position of the loop promotes evenness of field pattern over the area where people are expected to stand, but reduces the effectiveness of spill control to the next counter position.

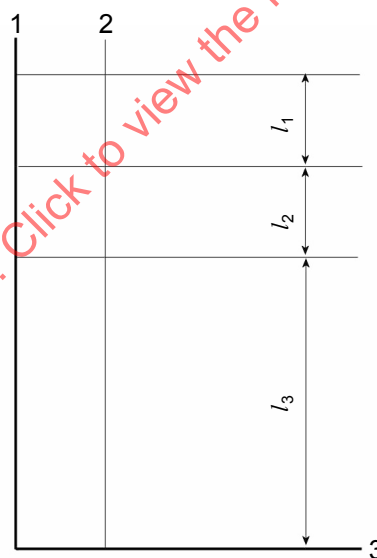
Dimensions in millimetres



IEC

Key

- 1 magnetic field source
- 2 reference line
- 3 area where people are expected to stand

 l_1 300 l_4 150 l_2 300 l_5 150 l_3 offset**a) Plan view**

IEC

Key

- 1 magnetic field source
- 2 reference line
- 3 floor level

 l_1 250 l_3 1 200 l_2 250**b) Side elevation****Figure 3 – Measurement points for a counter system**

Measurements at the three points shown in the plan view are required at 1,2 m, 1,45 m and 1,7 m.

9.5 Requirements for counter systems

Unless specifically replaced by contractual requirements, the system shall comply with the requirements specified in 9.3 and 8.3.7 at all measurement points specified in Figure 3, across both vertical and horizontal ranges. The magnetic field strength level at these points shall be ± 6 dB ref. 400 mA/m, measured according to 8.2. At one point at least, it shall be ≥ 0 dB ref. 400 mA/m.

The field strength shall not be above +8 dB ref. 400 mA/m in the area where people are expected to stand.

NOTE 1 This high field strength is inevitable for a simple vertical loop of practicable dimensions. If the signal is too loud or distorted, the user can just move a short distance further away from the source of the magnetic field.

NOTE 2 Clauses 4 and 7 deal with the subject of magnetic background noise level. It is not practicable to specify a requirement, as this might rule out the provision of a system that would be at least helpful to users.

10 Setting up (commissioning) the system

10.1 Procedure

The commissioning procedure shall include a test with the sound sources (talker, etc.) in their normal positions with respect to the system microphone(s), and with any other sources, such as a CD player. Measurements shall be made to check that the controls of the amplifier, etc., are set so that the magnetic field strength specified in 8.2.7 is achieved. If the amplifier has a gain control preceding the AGC stage, and an indicator that the AGC is operating, it is normally sufficient to set the control so that the indication specified by the manufacturer is achieved. The reference speech signal as defined in 6.3.3.3 can also be used for a more objective test, but as in all cases it should not be necessary to adjust the 'loop drive' control (gain control after the AGC stage) of the amplifier.

It is desirable that a small number of hearing-aid users should be present when a system is being set up for the first time or after extensive changes, to check that the subjective results are consistent with the measurements. It is important to check these hearing aid users for correct operation of their aids, and to ensure that they actually understand what they are supposed to be listening to.

It is essential that the trained persons(s) specified in Clause E.5 are present, with the receivers they will use for normal system checking.

NOTE Some hearing aid users set their volume controls much too high, and some older hearing aids tended to overload at a rather low field strength. Where significant variations of opinion are experienced between hearing aid users, on the performance of a system, it could be necessary to check the setting of the aids.

10.2 Magnetic noise level due to the system

10.2.1 Explanation of term

The magnetic field strength, measured with a pick-up coil whose magnetic axis is vertical (unless otherwise specified, see 8.1), due to the combination of background fields and the field due to amplifier noise, with all the signal inputs muted.

NOTE This value cannot be measured correctly until the commissioning procedure has been carried out.

10.2.2 Method of measurement with a speech signal

Not applicable.

10.2.3 Method of measurement with pink noise

Not applicable.

10.2.4 Method of measurement with a sinusoidal signal

Not applicable.

10.2.5 Method of measurement with a combi signal

Not applicable.

10.2.6 Method of measurement – Other (no input signal)

The magnetic field strength shall be measured as specified in Clause 7, with A-weighting, at a sufficient number of points within the useful volume, with the system switched on but with all the signal inputs muted.

NOTE If the signal is derived from sound system equipment, the muting is applied at the inputs of that equipment.

10.2.7 Requirements

If the reference signal-to-noise ratio as measured in 7.2 is greater than 47 dB, the magnetic field strength level at any point with the system switched on shall not exceed –47 dB. If the reference signal-to-noise ratio is less than 47 dB then the magnetic field strength level at any point with the system switched on shall not exceed that with the system switched off by more than 1 dB.

10.3 Amplifier overload at 1,6 kHz

10.3.1 Explanation of term

If frequency response correction is applied to the amplifier in order to compensate for metal loss, the amplifier may be capable of producing the required maximum magnetic field strength at 1 kHz but may be overloaded at a higher frequency. A test using a signal at 1,6 kHz is considered sufficient.

10.3.2 Methods of test

Apply a sine wave signal at 1 kHz and adjust its level so that a magnetic field strength 1 dB less than the required value is obtained at a given point. Apply this signal only for the shortest practicable time, in order to prevent overheating of the amplifier. Change the frequency to 1,6 kHz without changing its level.

NOTE 1 The magnetic field strength is intentionally increased by the frequency-response compensation.

To determine whether the amplifier is overloaded, apply one of the following tests:

- observe the 'clip indicator' on the amplifier, if one is provided;
- compare the measured output voltage with the manufacturer's specified value;
- examine the output **current** waveform with an oscilloscope.

NOTE 2 The current can be checked by including a low-value resistor, such as 0,22 Ω , in series with the loop, but neither end of the resistor is likely to be at earth potential. For many amplifiers, a measurement can be made between the 'cold' loop output terminal and the amplifier signal earth.

10.4 Requirements

The maximum value of the magnetic field strength obtained from the reference speech signal (see 6.3.3.3) shall normally be 400 mA/m, measured with a meter as specified in 6.1.

For the reference signal and all real sound sources, the measured value depends on the characteristics of the AGC circuit as well as the signal source itself, and as a result the measured r.m.s levels are likely to deviate from the target value. Provided the measurement time is long enough to observe true maximum levels, the system should usually achieve ± 3 dB ref 400 mA/m (283 mA/m to 566 mA/m).

No change from 400 mA/m shall be made if the general public has access to, and uses, the system. The field strength may be adjusted only if the system is solely used by a closed group of hearing-aid users who indicate that, unless adjusted, the signal level is unsatisfactory (the system designer has no control over where system users set the gain controls of their hearing aids). As explained in the Note below, there are conditions in which a close community of users may find a field strength of 400 mA/m unsatisfactory.

If a field strength of 400 mA/m ± 3 dB is not achieved with real signals, the measurement shall be repeated using the signal specified in 6.3.3.3. If the requirement is still not achieved, the system specification and the set-up procedure given in 4.1 shall be reviewed, to determine whether the system as a whole, and the amplifier, have been correctly specified.

NOTE Because the field strength varies from place to place, it is bound to be equal to the value determined according to 8.2 at some places, more at others and less elsewhere. The subjective loudness also depends on the volume control settings of the hearing aids, which are not under the manufacturer's or installer's control. It is therefore inappropriate to make a specific value of field strength mandatory, when there is a consensus that a change of the field strength can be made.

IECNORM.COM : Click to view the full PDF of IEC 60118-4:2014

Annex A **(informative)**

Systems for small useful magnetic field volumes

A.1 Overview

There is often a requirement to supply an induction loop signal to a hearing aid user in specialised circumstances. These can normally be divided into three major categories.

A.2 Body-worn audio systems

Body worn systems generally use a neck loop, which is essentially a small loop worn round the neck like a necklace. These loops are generally driven from an output on normal audio equipment designed to drive standard headphones, or to be connected to cell phones or mobile phones. The position of the pick-up coil in the hearing aid can normally be controlled easily, and therefore the location of the listening space where the performance can be measured is easily defined. Performance as defined in this document should normally be expected. See also IEC 62489-1.

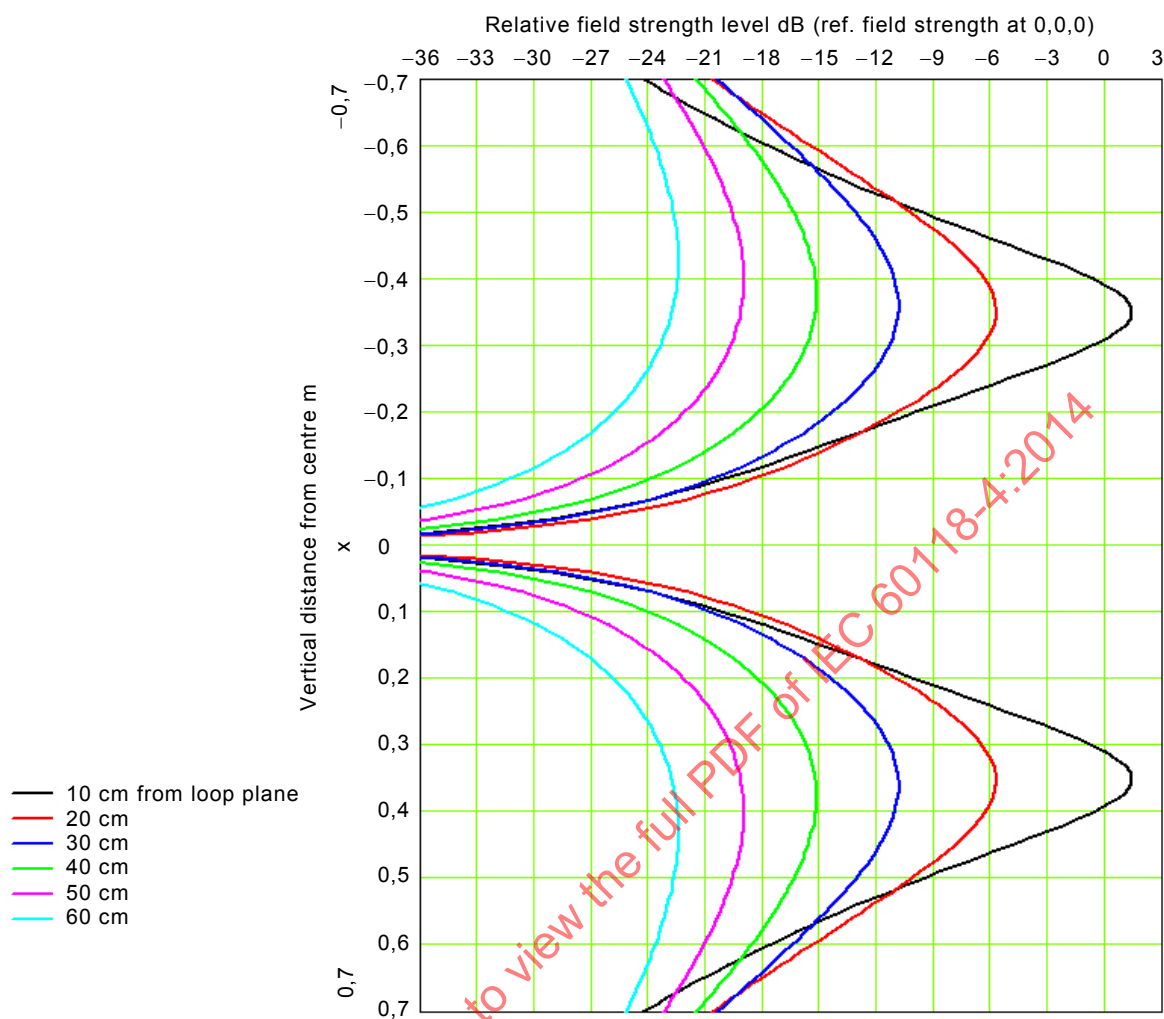
A.3 Small volume, defined seating, mainly in households

A small volume system, often in a household environment, may be either a neck loop, a specialised cushion which the listener sits on or a loop embedded in the chair of the user. In such situations, the loop is normally driven by a small dedicated amplifier. For cushions or chair loops, allowance should be made for the listener's head position, which may be significantly affected by the height of the actual person. Performance as specified in this standard should normally be expected. Sometimes, towards the limits of the space likely to be occupied by a user's hearing aid, the field strength requirements may not be met.

A.4 Specific locations such as help and information points, ticket and bank counters, etc.

Information points and similar are often used in many fixed locations. The listening space is often difficult to define easily, as it is necessary for the installation to allow for the potential head height of the listener, which may be 1 m for a child, 1,2 m for a wheelchair user, and 1,7 m for a tall person. Horizontally, there are likely to be significant displacements from the optimal position. Also in this situation, it may easily occur that significant amounts of metal are present. This creates difficulties with achieving good performance of the system, and the requirements for background noise (often computer-generated), signal strength and frequency response should be applied with insight, taking into account that a system that is as good as it can be, given the restraints under which it has to operate, is usually better than no system at all.

Loops for counter systems vary in size and configuration, and loops that extend into three dimensions are not easy to treat analytically. A vertical loop is usually easy to install, but arranged conventionally, its field pattern is far from ideal, having a large volume of low field strength centred on the horizontal axis, as shown, for a typical loop 70 cm square, in Figure A.1.



IEC

Figure A.1 – Field pattern of a vertical loop

Since the range of listening heights is 50 cm, it can be seen from the above that an optimum range of field strengths, taking into account the variation in distance from the loops, is from about 12 cm above the centre of the loop to about 62 cm above the centre. (Note that the loop conductor is 35 cm above the centre, so the upper lobe of the field pattern in Figure A.1, including the field outside the loop, is used.) This means that the centre of the loop should be 108 cm above the floor, so the lower edge should be 73 cm above and the upper edge 143 cm above the floor. It is equally effective to set the centre of the loop at 182 cm above the floor, so that the lower lobe of the field pattern is used.

NOTE These loop positions are for a loop 70 cm square: for other dimensions the optimum loop positions can be determined from a field pattern plot similar to that in Figure A.1.

Figure A.2 shows that with the former arrangement, there is no problem with coverage from side-to-side. The dimensions are in metres, and an inverted diagram shows that this applies to the latter arrangement.

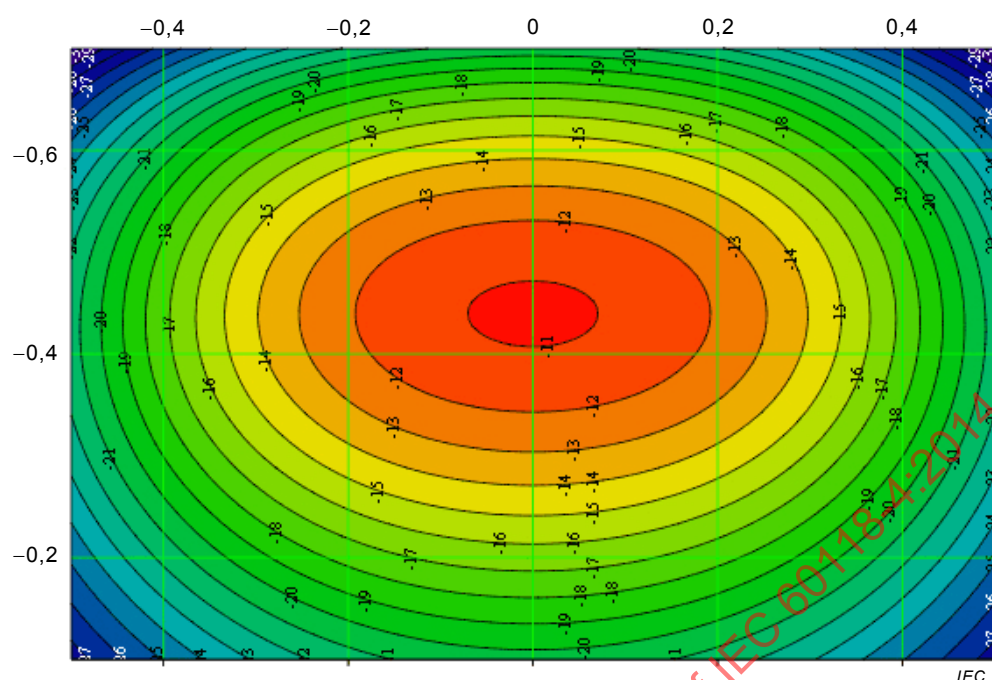


Figure A.2 – Contour plot of field strength of vertical loop

This is for a 70 cm by 70 cm loop, at a distance of 0,3 m. The field strength level is relative to that at the centre of the loop and in its plane.

The measurement heights of 1,2 m and 1,7 m relate to the users, not the systems, so apply equally to counter systems, but an additional set of measurements at a height of 1,45 m is essential, because a poorly-designed installation may have a null there. At this height, the field strength level ref. 400 mA/m at some of the points may be up to, but not greater than, +12 dB.

For the points in the plan view, a less stringent requirement is appropriate for a counter system, because several people are likely to close around a refuge and all wish to hear, whereas for a counter system, ideally only one person should be able to hear.

Annex B (informative)

Measuring equipment

B.1 Overview

To fulfil the underlying aim of the standard – to ensure that induction-loop systems are designed, installed and set up correctly – it is necessary to make the recommendations for the technical requirements for the measuring equipment as simple as possible, because if only costly equipment can be used, the performance of many installations is unlikely to be measured. The status of a recommendation is that a reason is required for not observing it.

B.2 Signal sources

B.2.1 Real speech

The recommended sources are CD recordings of speech, without data compression. Other stated sources may be used, but it should be noted that there may be significant differences in the results obtained from measurements using different speech signals.

Where recorded speech is used, the recording should be reproduced with suitable equipment, whose output voltage should be capable of being set to the ranges 0 mV to 10 mV and 0 V to 1 V. The output source impedance should be 1 000 Ω or less.

If local speech sources are used, several different speech samples should be tested to ensure that variability between speakers does not invalidate the measurements.

B.2.2 Simulated speech

The recommended sources are as follows.

- The recording on CD supplied as a supplement to the ITU P.50 standard [2]. The male speech should be used.
- The reference speech signal (ISTS). See 6.3.3.3.

The recording should be reproduced with suitable equipment, whose output voltage should be capable of being set to the ranges 0 mV to 10 mV and 0 V to 1 V. The output source impedance should be 1 000 Ω or less.

B.2.3 Pink noise

This source should produce pink noise with a peak-to-peak voltage (as measured with an oscilloscope) to true r.m.s. voltage ratio of at least 8, with a one-third-octave band spectrum flat within ± 1 dB from 100 Hz to 5 kHz, band-limited to be -3 dB or below at 75 Hz and 6,5 kHz. The output voltage should be capable of being set to the ranges 0 mV to 10 mV and 0 V to 1 V. The output source impedance should be 1 000 Ω or less.

The band-limiting filters should be at least of the third-order; such an active filter requires one operational amplifier section. The band limitation is specified so that the signal interacts with AGC systems in a manner similar to speech.

B.2.4 Sine wave

See 6.5.

B.3 Magnetic field strength level meter

B.3.1 General recommendations

B.3.1.1 Magnetic pickup coil

This should have a cross-sectional area of less than 100 mm². The axial length of the coil should be greater than the mean diameter. Its position within the instrument, and the direction of its maximum sensitivity, should be clearly marked.

B.3.1.2 Measurement range and indication

The measurement range, which may be divided into two or more sub-ranges for increased resolution, should ideally cover –62 dB to +8 dB relative to 400 mA/m. However, for many purposes, a range of –52 dB to +8 dB is sufficient, and this can be obtained using freely-available low-cost display driver devices. For both of the recommended types of meter, these recommendations for the ranges, and thus the markings of the indicator, refer to r.m.s. values of a sinusoidal signal. The resolution should be ± 1 dB or better in the range of levels from –3 dB to +6 dB relative to 400 mA/m. Meters should be calibrated to read 0 dB in a sinusoidal magnetic field at 1 kHz, whose strength is 400 mA/m r.m.s.

The indication may be by means of a moving-coil meter, an LED dot or bar display or an LED or LCD digital display. A 'peak hold' feature may be provided; in which case, the measured 'peak hold values' may be greater than the 60 s average values (see 8.2.7) by approximately 2 dB. A preset control for setting the sensitivity may be provided (see Annexes E and F).

B.3.1.3 External connections

One or more output connectors should be provided, for the connection of headphones and other measuring equipment, such as a spectrum analyzer. For headphones, the output should conform to the relevant requirements of IEC 61938 [5], but see also Clause E.5. For external measuring equipment, an output of approximately 1 V r.m.s. at maximum level indication is usually suitable. The source impedance should be 1 000 Ω or less. Connecting a load conforming to the specification of the meter should not cause a change in the measured result by more than 0,2 dB.

B.3.2 Peak-programme meter (PPM) type

The peak-programme meter type may be a specially designed instrument. It should incorporate a full-wave peak rectifier, giving dynamic characteristics similar to those of the Type II meter specified in IEC 60268-10.

Simplified specifications for the meter dynamics, derived from IEC 60268-10, are:

- a 10 ms tone burst at 5 kHz should produce a reading of –2 dB ± 1 dB below that produced by a continuous 5 kHz sinusoidal signal;
- the time between the removal of a 1 kHz sinusoidal signal producing an indication of 0 dB and the indication falling to –20 dB shall be 2,3 s $\pm 0,5$ s. If the indicator is not a moving-coil meter, this may be determined by measuring the variation with time of an appropriate voltage internal to the equipment, using a storage oscilloscope.

B.3.3 True r.m.s. meter type

The true r.m.s. meter type may be a specially-designed instrument, or a sound level meter whose microphone is replaced by a magnetic pickup coil, with an equalizer added to produce a substantially flat frequency response in the unweighted measurement mode. It is necessary that the meter incorporates a true r.m.s. rectifier, and meets the relevant requirements for a Class 2 sound level meter specified in IEC 61672-1, except as specified in B.3.1.2.

B.4 Field strength level meter calibrator

A calibrator should produce a magnetic field strength level of 400 mA/m r.m.s. at 1 kHz within a volume large enough to include the whole of the pickup coil of the meter with which it is intended to be used. Additional frequencies of 100 Hz and 5 kHz should be provided, to enable the responses at these frequencies to be checked. See also Annex F.

B.5 Spectrum analyzer

A spectrum analyzer should provide one-third-octave band analysis over at least the frequency range 100 Hz to 5 kHz. The filter characteristics should conform to those specified in IEC 61260 [6].

Where the spectrum analyser is part of the field strength meter, filters with centre frequencies 100 Hz, 1 kHz and 5 kHz only need to be provided. Additional filters enable a better analysis of system performance when assessing losses due to metal.

IECNORM.COM : Click to view the full PDF of IEC 60118-4:2014

Annex C (informative)

Provision of information

C.1 General

The following requirements are intended to ensure that the end user of the system, the persons responsible for the installation and/or operation of the equipment, and the manufacturers of the equipment be provided with adequate information to ensure that induction-loop systems operate in keeping with the requirements of this standard.

The installer should provide at least the following information.

C.2 Information to be provided to the hearing aid user

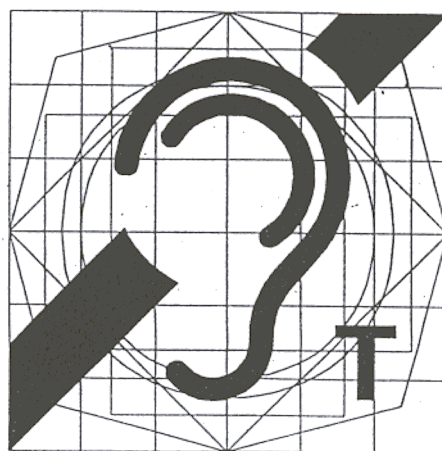
A sign should be placed in a prominent position close to the entrance, or entrances where there are more than one, of the area where an induction loop is installed. The sign shall be of sufficient size to be easily read and constructed of durable material. An example of such a sign is given in Figure C.1. The same symbol should be used to indicate the presence of induction coupling on telephone handsets.

A plan indicating the useful magnetic field volume should be placed beside the above-mentioned sign or incorporated in it.

The name, or position, of the person responsible for the proper operation of the loop system and how to contact them should also be given.

For small area induction-loop systems e.g. window counters, a sign should be placed in a prominent position where the hearing aid user is expected to be normally situated.

Clear instructions on how to use the induction-loop system should be available to hearing aid users on request.



SOURCE: ETSI TR 101 767.[7]

Figure C.1 – Graphical symbol: inductive coupling

C.3 Information to be provided to system installers and by them to users

The following information should be provided:

- the plan specified in Clause C.2;
- the specifications for the amplifier and associated equipment as given in Clause C.4;
- the field strength set up as described in 10.4 (including the notes);
- the setting of the control positions to provide the required field strength in the specified magnetic field volume;
- the method by which the magnetic field strength can be monitored to ensure consistent day-to-day operation of the system;
- the appropriate position of microphones, the signal requirements for external playback devices and the setting of appropriate controls to ensure that the specified magnetic field is produced under normal operation;
- the effect of other electrical equipment used in the area where the loop system is installed.

C.4 Information to be provided by the manufacturer of the amplifying equipment

See IEC 62489-1.

IECNORM.COM : Click to view the full PDF of IEC 60118-4:2014

Annex D (informative)

Measuring speech signals

The previous edition of this standard referred to a 'long-term average level' of speech signals as a reference value. However, this 'long-term average level' cannot be formally defined, as shown by these measurements of a speech signal, using a true r.m.s. meter with different averaging times.

Averaging time s	Relative level at maximum reading dB
0,5	0
1,5	–1
5	–2
15	–5
60	–12

Furthermore, a meter with a long averaging time cannot practicably be used for setting the system gain control so as to obtain 100 mA/m 'long term average' at the reference point. Even with a 15 s averaging time, this would be a difficult and inaccurate process, for three reasons.

- After every adjustment, it is necessary to wait for at least 3 time-constants, i.e. 45 s, for the voltages in the time-constant circuit to stabilize at the new input level. (This effect can be seen on such a meter if a pink noise signal is measured.)
- Even with a 15 s averaging time, the meter reading is far from constant, and a choice has to be made between estimating an 'average' reading or taking the maximum reading over a certain (but unspecified and unrecorded) time period.
- The measurement does not determine whether the induction-loop system can produce the higher field strengths necessary for the reproduction of the speech signals without unacceptable amplitude distortion.

Using a 0,125 s time-constant, the reading is, of course, variable from moment to moment, so that the user also has to use some subjective averaging in this case.

On the other hand, the peak programme meter is designed so that a reliable reading of the maximum level can be obtained without undue operator fatigue. Numerous experiments have shown that a peak programme field strength meter, substantially of the Type 2 specified in IEC 60268-10, scaled in r.m.s. values for a sine-wave signal, reads 560 mA/m when the short-term r.m.s. (125 ms average) field strength of a typical speech signal is 400 mA/m.

Induction-loop systems, using no compression (as distinct from automatic gain control) or only a moderate amount, set up in this way are found in practice to be eminently satisfactory in terms of signal level. The meter responds immediately to changes in the gain control setting. If the amplifier is overloaded on programme peaks, this is shown by the failure to achieve 560 mA/m.

Annex E (informative)

Basic theory and practice of audio-frequency induction-loop systems

E.1 Properties of the loop and its magnetic field

A basic induction loop is a conductor carrying an audio-frequency current which surrounds the area where reception is required. A current flowing in the loop conductor produces a magnetic field, whose strength is measured in amperes per metre. The field strength produced by a given current varies greatly from place to place within and outside the loop. See [8], [9] and [10]. Such loops produce detectable magnetic fields outside the required volume, and size constraints can have a significant impact on the design of such loops. Techniques exist for reducing the spill of signal outside the wanted volume, and for covering very large areas. See Annex I and [11].

Figure E.1 shows a loop, and a diagrammatic representation of the magnetic vectors. The direction of these vectors follows the circular lines, and thus there are vertical and horizontal components. The variation of the field strength in space is very large (as shown in Figure E.2). Along line Z1, which is in the plane of the loop, the field strength reaches an extremely high value close to the wire. Displacement from the loop plane (such as shown by line Z2) assists in obtaining a more acceptable field distribution. The line labelled 'system null line' shows that the points at which the vertical component of the magnetic field is zero lie at increasing distances outside the loop perimeter as the height of the listening position above the loop plane increases.

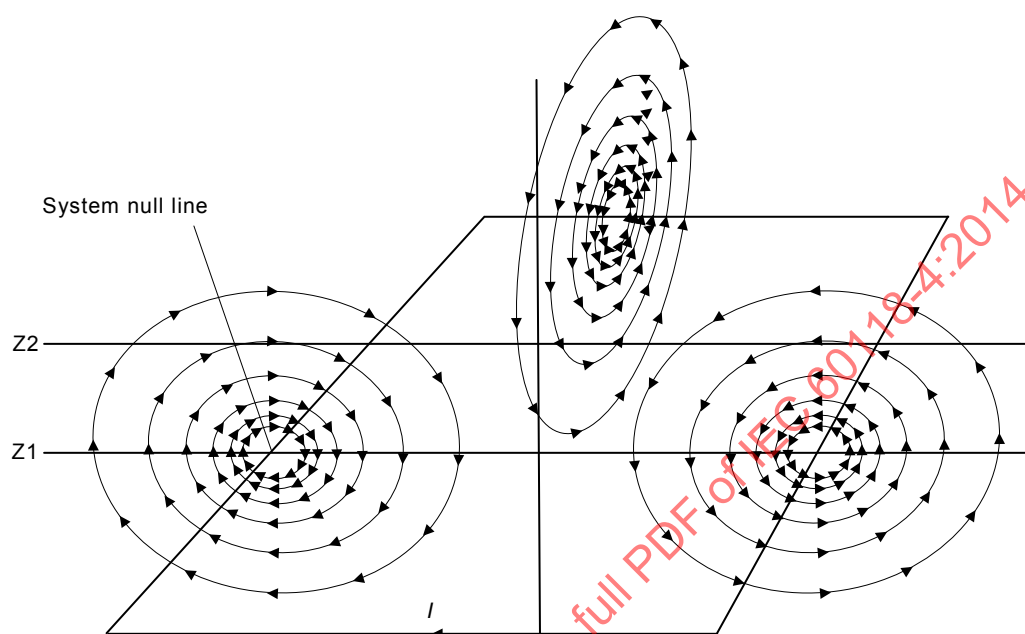
For most audio-frequency induction loop systems, the listeners are standing or sitting, so that the axes of the telecoils in the hearing aids are normally vertical, and thus respond to the vertical component of the magnetic field of the loop. In hospitals and places of worship, however, the axes of some telecoils may be horizontal or at some intermediate angle, so the relevant component of the magnetic field is then important. At the geometrical centre of a single-turn square loop of side d (in m), the field strength H (in A/m) produced by a current I (in A) is given by $H = 2\sqrt{2} I/(\pi d)$ (in A/m), and is vertical (strictly, it is perpendicular to the plane of the loop). Provided that the sides d_1 , d_2 of a rectangular loop are not extremely different, this formula is applicable if d is taken as $\sqrt{d_1 d_2}$.

For information desks, etc. the loop is often positioned in a vertical plane, and then the effective vertical component which exists at the level of the top wire, and beyond, is used to drive the hearing aid. Care is necessary, as lowering the listening position to the axis of the loop results in no useable signal being received.

It can be shown that the most uniform vertical field strength within the projected area of a rectangular loop (provided the ratio of the length to width is not very large) is obtained at a distance from the plane of the loop of 0,12 times to 0,16 times the width of the loop. Figure E.2 shows the distribution of the vertical component across a loop as a function of the position and elevation of the listening position. This has been calculated for a loop 1,5 times longer than the width, but the change from near square to an aspect ratio of 4 is quite small. This figure also shows that greater spacing of the listening position from the loop plane (or a loop of smaller dimensions) can be used at the expense of loss of field strength. The worst location for a loop is at head-height (this should be borne in mind if there is a proposal to route a loop conductor from floor level up and over a doorway). The curves are labelled with the distance from the loop as a percentage of the loop width, while the horizontal axis gives position as a percentage of the loop width. The vertical scale indicates the field strength variation in decibels.

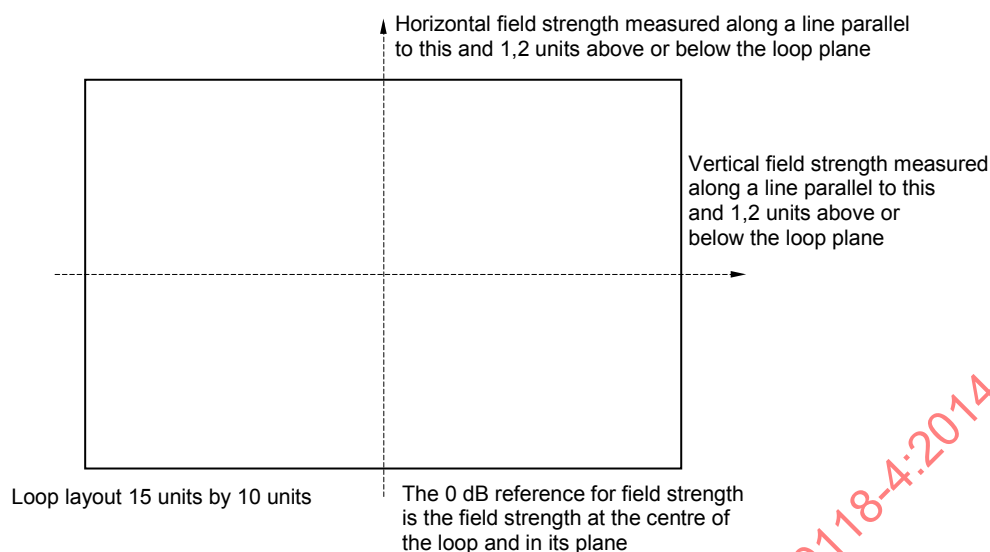
E.2 Directional response of the telecoil of a hearing aid

While the directional response of a telecoil may be slightly affected by metal parts in the hearing aid, the theoretical response follows a cosine law. This means that the response is reduced by only 3 dB at an angle of 45° to the magnetic axis, and reduced by only 9,3 dB at 70° off axis. See Figure E.6.



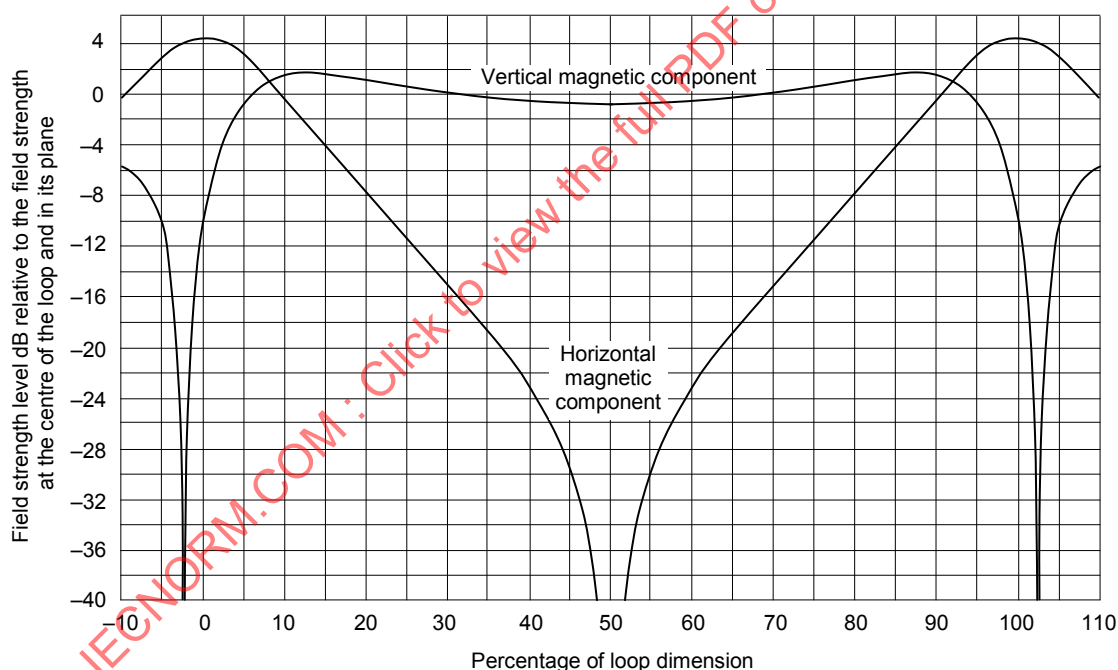
IEC

Figure E.1 – Perspective view of a loop, showing the magnetic field vector paths



IEC

a) Geometry of the loop and positions of measurement of the field patterns shown in b)



IEC

b) Patterns of the vertical and horizontal components

Figure E.2 – Strengths of the components of the magnetic field due to current in a horizontal rectangular loop at points in a plane above or below the loop plane

Figure E.3 shows the spatial variation of the vertical field, showing that, at large separations from the loop plane, the null points are well outside the loop perimeter, and that the field strength outside the loop may be high enough to be usable, or, high enough to interfere with other loop systems in the vicinity, or both.

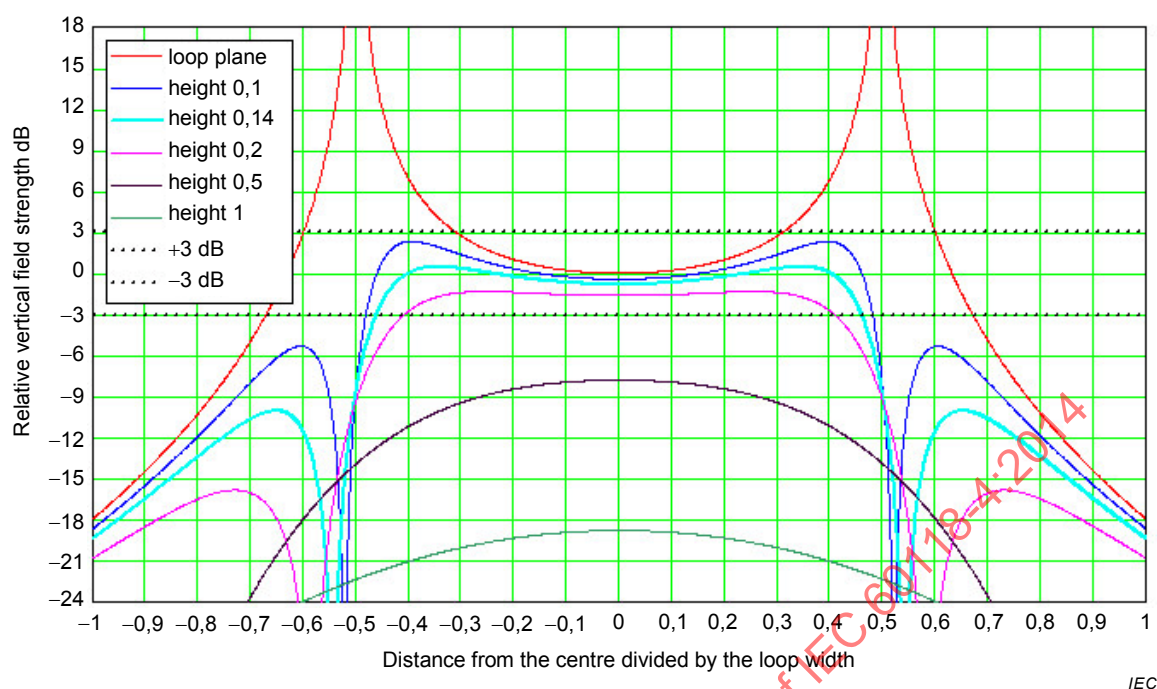
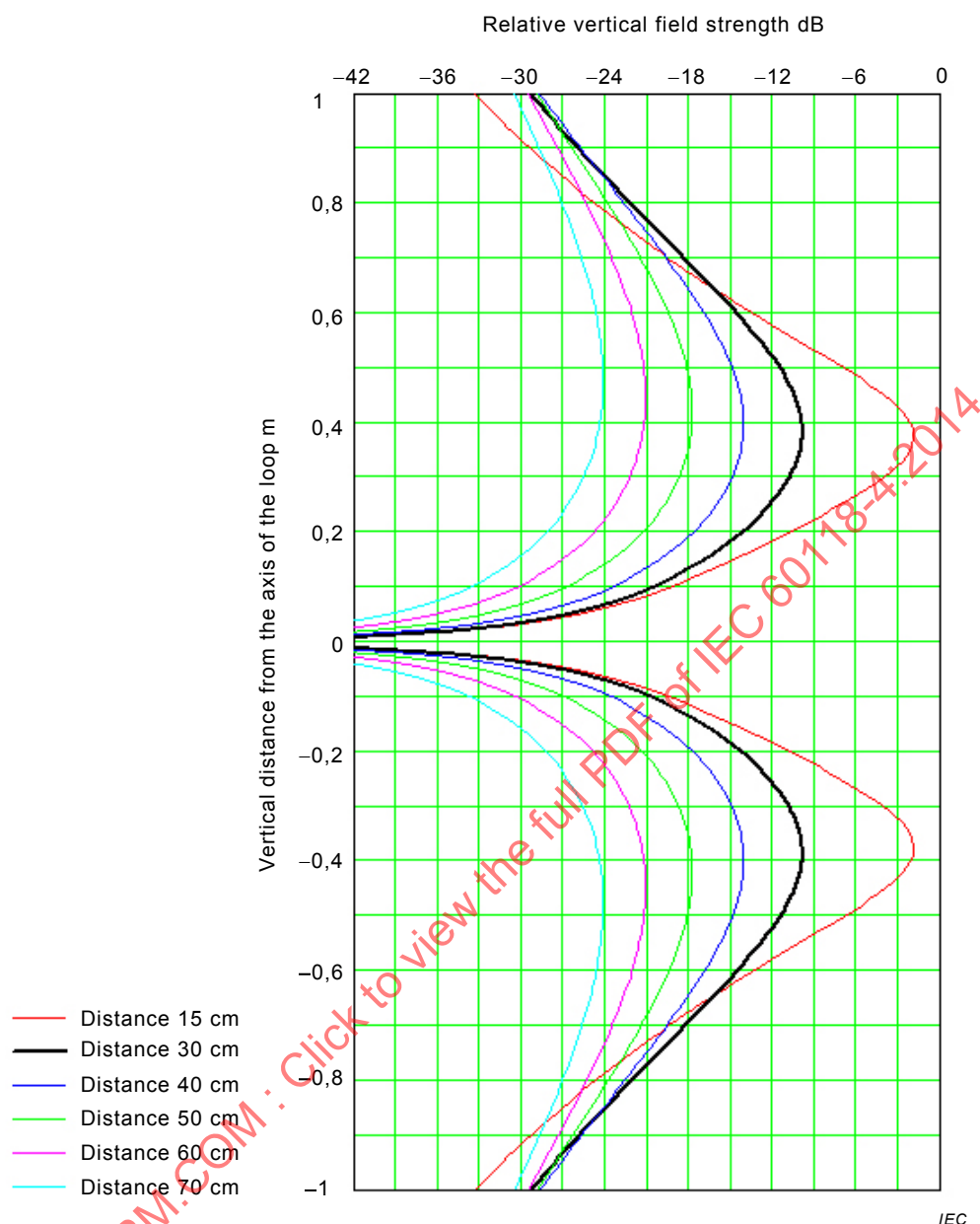


Figure E.3 – Field patterns of the vertical component of the magnetic field of a horizontal loop

Figure E.4 shows the field patterns due to a vertical coil, such as may be used in a system at an information point (see Annex A). These coils are often of rather small dimensions, so that the height is much larger in proportion than for a horizontal loop in a room. To obtain sufficient field strength at the height of a standing person, the field strength at the height of a child or person in a wheel-chair has to be very high. This can place severe demands on the magnetic noise level due to the system (see 9.3). The high field strength may also cause some hearing aids to function incorrectly (without permanent damage).

Near the horizontal axis, and the plane, of the loop, the field strength varies greatly with height. It is thus desirable that users of the system should not be able to stand very close to the loop.



NOTE 'Distance' is the horizontal distance of the pick-up coil (telecoil) from the plane of the loop. The field strength level is relative to that at the centre of the loop.

Figure E.4 – Field patterns of the vertical component of the magnetic field of a vertical loop 0,75 m square

Figure E.5 shows a perspective view of the field pattern of a typical loop system at an optimum height above the loop. The rise in field strength as the loop conductor is approached from the centre of the loop can be clearly seen, together with the very sharp null at points just outside the loop perimeter, where the field vectors are horizontal.

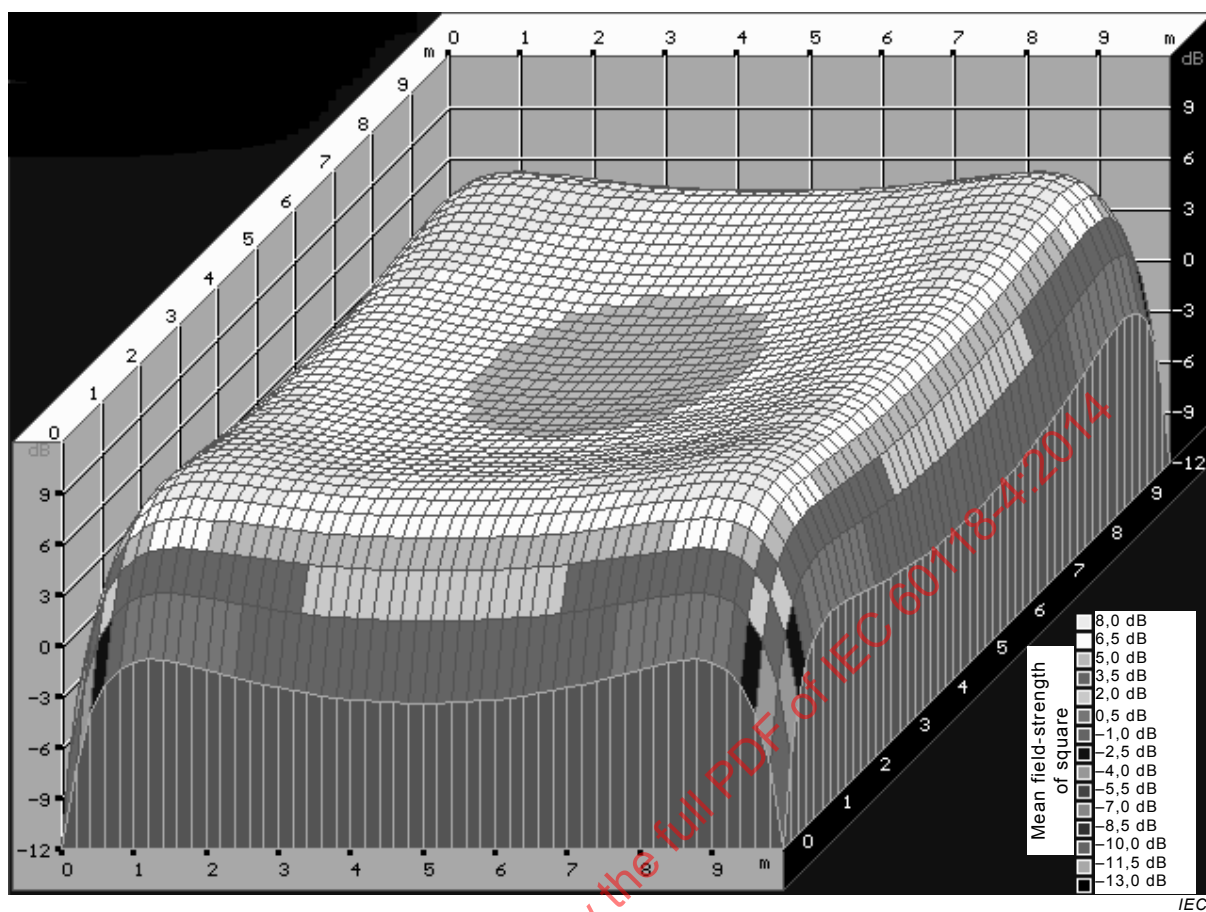
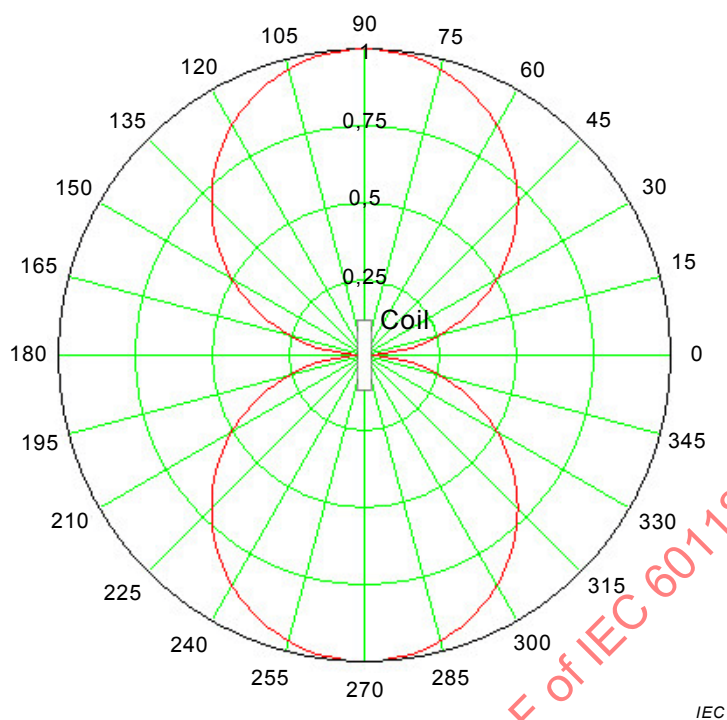
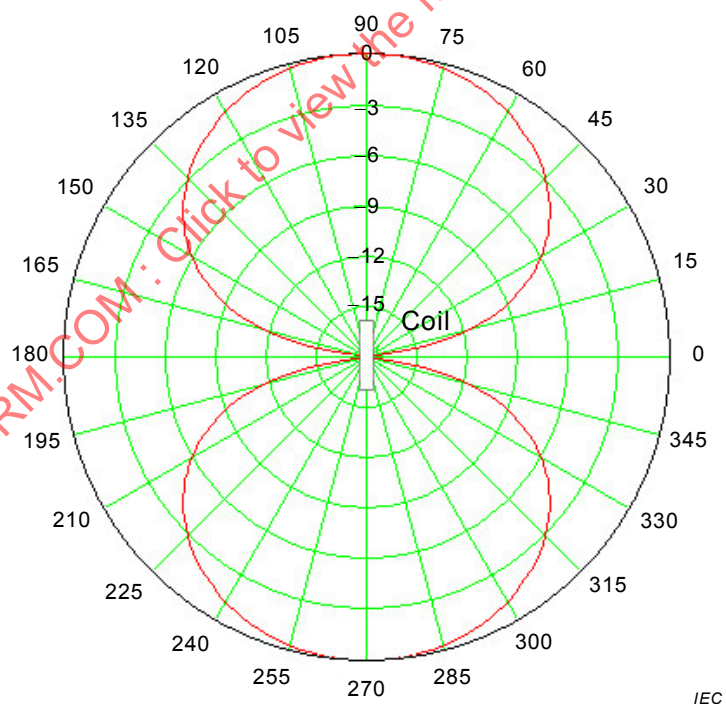


Figure E.5 – Perspective view of the variation of the vertical field strength level at an optimum height above a horizontal rectangular loop



a) Directional response, linear amplitude scale



b) Directional response, decibel amplitude scale

Figure E.6 – Directional response of the magnetic pick-up coil (telecoil) of a hearing aid

E.3 Supplying the loop current

The loop has resistance and inductance, both of which can normally be calculated with sufficient accuracy for design purposes. Both the resistance and the inductance are

proportional to the perimeter of the loop, not the area. The resistance is proportional to the number of turns in the loop, and the inductance is approximately proportional to the square of the number of turns.

The resistance R of a single turn square loop of side d (in m), with conductor area a (in m²) and resistivity ρ (in $\Omega \cdot \text{m}$) is given by $R = 4\rho d/a$ (in Ω).

The inductance L of a single turn is given by a much more complicated formula, but a close approximation, for loops of more than a square metre in area, using a conductor that is not unusually thick or thin, is given by the simple formula $L = 8d$ (in μH). Copper foil may provide a lower inductance than round copper wire. The presence of magnetizable material inside or close to the loop may change the inductance.

The inductance causes the impedance of the loop to rise at high audio frequencies; the impedance is 1,4 times the resistance at the frequency f at which the inductive reactance $2\pi fL$ is equal to the resistance R . It can be shown that for single-turn square loops up to 5 m side, a conductor of sufficiently high resistance to make the rise in impedance significant only at frequencies above 5 kHz is still capable of carrying the necessary value of loop current, provided that the signal is speech, music or pink noise. For larger loops, a flat frequency response up to 5 kHz can only be obtained by compensating for the rise in loop impedance.

While there are several methods of achieving this (see IEC 60268-3), the normal technique is to use an amplifier with an output source resistance sufficiently high to eliminate the effect of the loop inductance. Such an amplifier is called a 'current-drive amplifier', because it tends to keep the loop current constant even though the loop impedance varies with frequency.

The output source resistance (see IEC 60268-3) of the amplifier does not need to be very large. Most loops have a resistance of only a few ohms and an output source resistance of ten times the loop resistance is normally sufficient. Very high values of output source resistance may induce stability and EMC problems.

The amplifier must be able to produce enough output voltage to drive the required current through the loop impedance. At low frequencies, this voltage is simply given by $U = IR$, where I and R are defined above. At higher frequencies, an increased voltage $U_h = I\sqrt{R^2 + (2\pi fL)^2}$ is required. But because the energy in the spectrum of speech falls at high frequencies, the value of f in this formula need not be as high as 5 kHz. A value in the range 1,5 kHz to 2,5 kHz is usually satisfactory. If the system is intended to carry music signals, then a frequency near to 2,5 kHz is likely to be appropriate. This relaxation of the maximum achievable field strength is not a relaxation of the requirements for frequency response.

E.4 Signal sources and cables

E.4.1 Microphones

It is extremely important that microphone types and positions should be chosen so as to minimise the amount of reverberation in the signal sent to the loop. Directional types are almost always preferable, and derivatives of the basic cardioid pattern, including boundary-layer types may sometimes be a good choice. In principle, we need to collect the wanted sounds with as little room reverberation and ambient noise as possible. This sometimes requires the use of extremely directional microphones. Costly microphones are not normally necessary, but electret types that require a battery should be avoided, because of the need for regular maintenance. Dynamic microphones are not generally recommended due to low sensitivity and the risk of magnetic feedback. However, with careful design, and precautions to keep all microphones and their connecting cables away from the loop cable, they can be used successfully.

E.4.2 Other signal sources

Musical instruments using magnetic pickups can, under certain conditions, act as effective induction-loop transducers, resulting in equipment-damaging electronic feedback. Experimentation in placement of these instruments relative to the loop system may be required.

E.4.3 Cables

Precautions are necessary to prevent malfunctions due to current induced in cables by the magnetic fields. See [12].

E.5 Care of the system

The system should be checked for correct operation by a trained person at regular intervals, and before use. This can be done using a portable receiver with indications (e.g. LEDs) of field strength at –6 dB and 0 dB as a minimum. An output for headphones, with a gain control, should be provided.

The maximum gain of the headphone amplifier should be set so that the sound from the headphones is at a comfortable listening level when the indicator of 0 dB is lit. Excessive gain is likely to produce a pessimistic impression of the background magnetic noise level, and an over-optimistic assessment of the magnetic field strength due to the system, apart from producing potentially harmful sound pressure levels.

Maintenance should be necessary only at infrequent intervals, but the system components should be inspected regularly so that any damage can be repaired as soon as possible.

E.6 Magnetic units

A current flowing in a closed circuit of finite area produces a magnetic field in the neighbourhood of the circuit. The field strength is proportional to the current and, for circular loops or rectangular loops with a fixed ratio of length to width, it is inversely proportional to the perimeter (not area) of the circuit. Consequently, it is expressed in units of amperes per metre. (If the circuit is a multi-turn loop, the field strength is multiplied by the number of turns).

NOTE It can be helpful to consider the analogous situation in electrostatics, where a voltage between two conducting plates generates an electric field in their neighbourhood, and its strength is proportional to the voltage and inversely proportional to the distance between the plates, so it is expressed in units of volts per metre.

In this standard, the relevant requirements are expressed in terms of magnetic field strength. However, other magnetic units are also in use, so it is appropriate to describe the relationships between them. The names of some of the quantities expressed in these units have also been officially changed (a very long time ago) but the old names are still in use.

- Magnetic field strength (formerly 'magnetomotive force') was expressed in oersted in the CGS magnetic system. For practical purposes, 1 Oe = 79,58 A/m.
- Magnetic induction (formerly 'flux density'); this is now expressed in tesla (T). It is related to the field strength by the equation, $B = \mu_0 \mu_r H$, where μ_0 is the permeability of free space ($4\pi \times 10^{-7}$ H/m), and μ_r is the relative permeability of the medium in which the magnetic field exists. For induction-loop systems, the medium is air and $\mu_r = 1$. Consequently, the magnetic induction due to a field strength of 1 A/m is 1,256 μ T. The magnetic induction was expressed in gauss (Gs) in the CGS magnetic system, and this unit is still in common use. For practical purposes, 1 Gs = 100 μ T. Because in this CGS system, $\mu_0 = 1$, an induction of 1 Gs in air is produced by a field strength of 79,58 A/m.

Annex F (informative)

Effects of metal in the building structure on the magnetic field

The magnetic field produced by the loop induces currents in metal work in the building. These currents act so as to modify the field strength pattern in space, and in a frequency-dependent manner. Theoretical analysis is extremely complex except in a few idealized cases.

Current flowing in a closed loop formed by metal in the building tends to reduce the field strength within its perimeter due to a current in a larger loop enclosing it. Because the coupling between the loops is by mutual inductance, the reduction increases with increasing frequency. This effect is most noticeable where the metalwork is in a floor or ceiling, close to the loop conductor.

The effect of metal in walls is particularly difficult to predict. The effect of metal within the perimeter of the loop may cause an **increase** in magnetic field strength **outside** the perimeter.

High-frequency loss increases with distance from the loop conductor. The effect of metal loss can thus be counteracted by the use of arrays of small loops.

Figure F1 shows the field pattern of a typical loop system without nearby metal, while Figure F.2 shows the effect of metal in the floor below the loop.

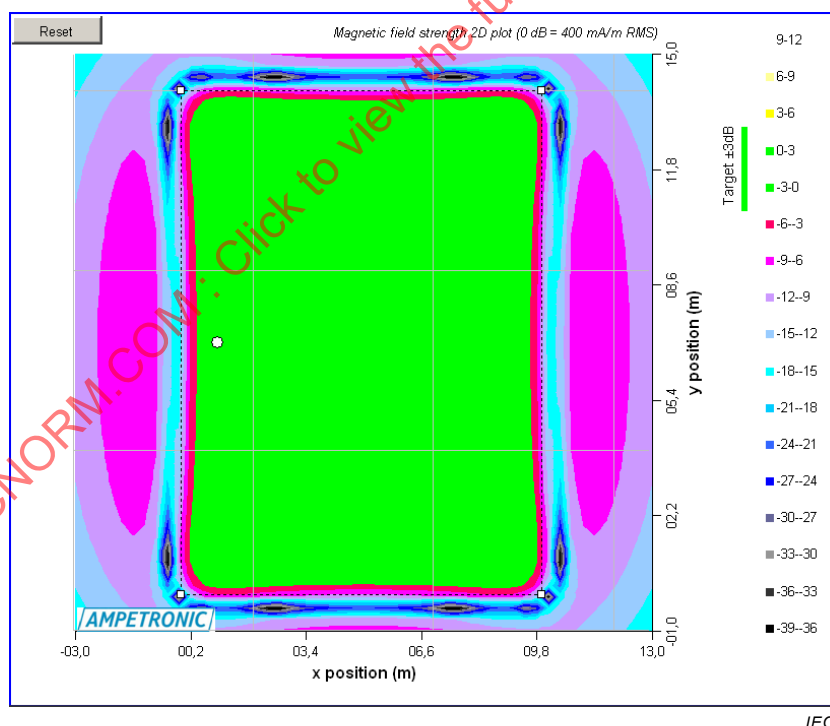
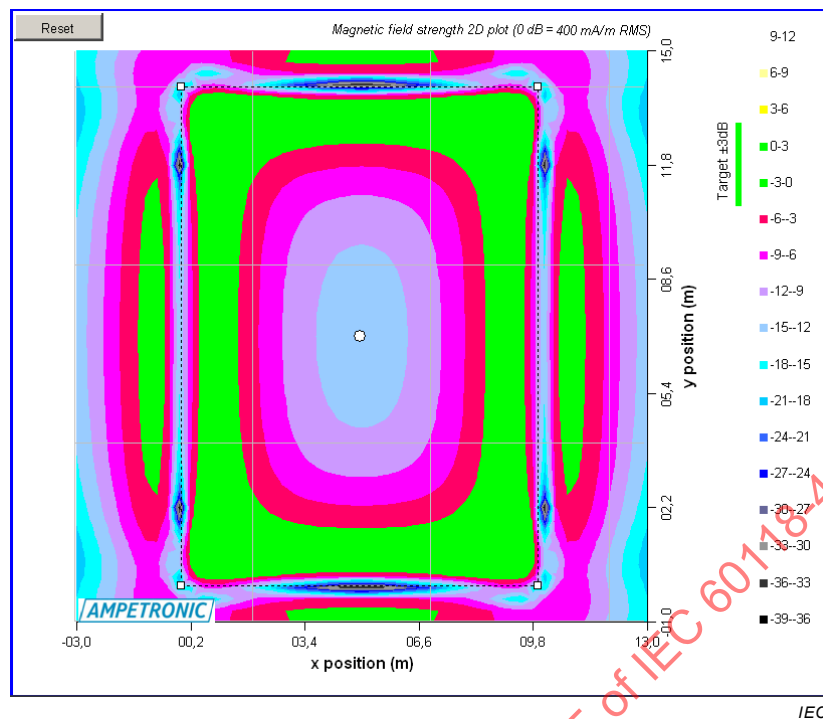


Figure F.1 – Magnetic field pattern of a 10 m by 14 m loop, 1,2 m above its plane



NOTE There are areas of decreased field strength inside the loop and areas of increased field strength outside it.

Figure F.2 – Magnetic field pattern of a 10 m by 14 m loop, 1,2 m above its plane, showing the effect of metal (iron) in the floor

Annex G (informative)

Calibration of field-strength meters

Sound level meters need frequent calibration checks, in case the microphone sensitivity has been affected by ambient conditions. It isn't so necessary for magnetic field strength meters, but a calibrator is desirable. The following types of calibration coil are acceptable:

- 1 m or 0,5 m diameter calculable loop – big and unwieldy;
- 30 cm diameter calculable single-turn loop;
- 30 cm diameter multi-turn loop (needs calibration check but can be driven from an audio signal generator).

It is also practicable to use square coils of similar dimensions:

- Helmholtz coil (IEC 60268-1) [13], see Figure G.1.

These calibrators can be used to check both sensitivity and frequency response.

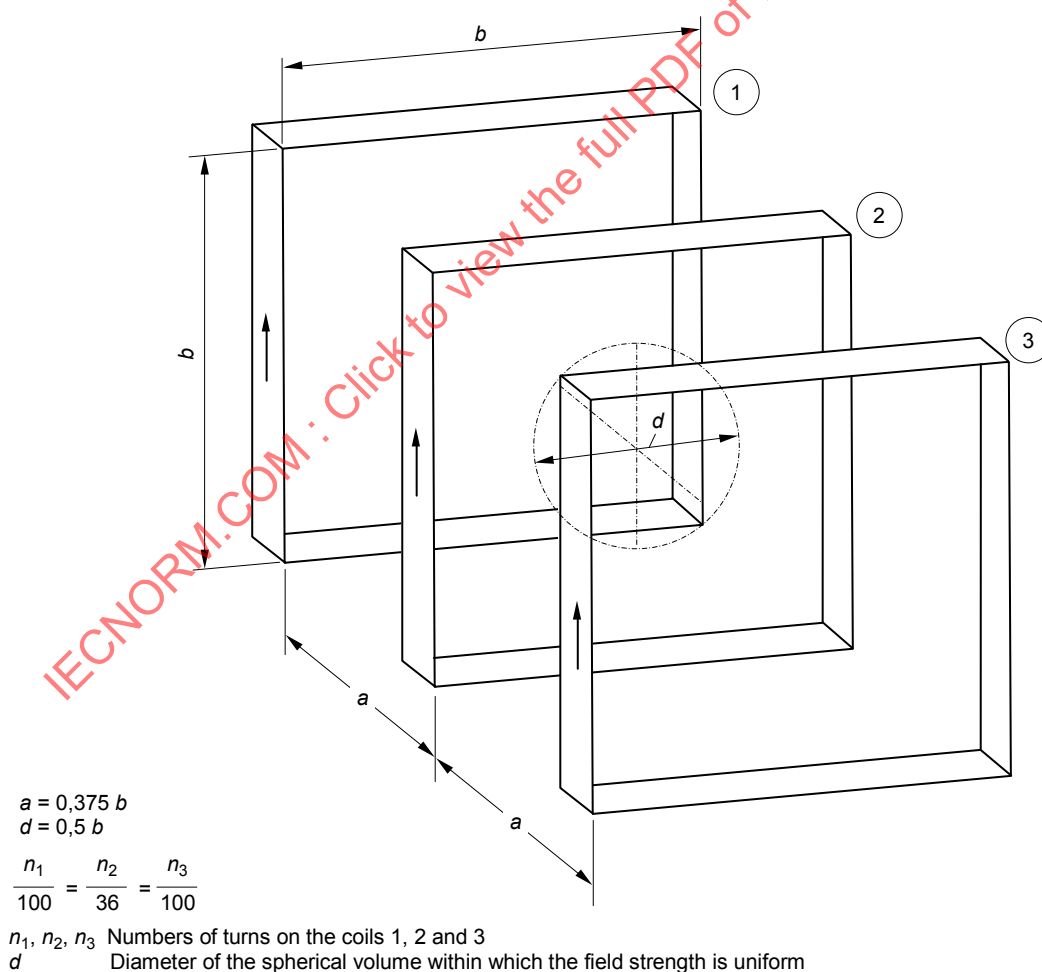


Figure G.1 – Triple Helmholtz coil for calibration of meters

The relation between the field strength in the central spherical volume and coil current depends on the dimensions of the structure. For given dimensions, it can be calculated by using the formulae given in [11]. It is advisable to check by measurement with a suitable magnetic field strength meter.

IECNORM.COM : Click to view the full PDF of IEC 60118-4:2014

Annex H (informative)

Effect of the aspect ratio of the loop on the magnetic field strength

H.1 Overview

The magnetic field strength varies in a complex manner in three dimensions in the space around the loop. It is therefore not easy to show its behaviour in a two-dimensional medium, especially when, as in this case, two variables (length of the shorter side and the ratio of the lengths of the sides, i.e. the aspect ratio) are required in addition to three variables for the three space dimensions.

Figure H.1 shows the variation with loop dimensions and aspect ratio (long side/short side) of the current required to produce a field strength of 400 mA/m at a point 1,4 m above the centre of a rectangular loop. It should be understood that the variations at other points may have quite different profiles.

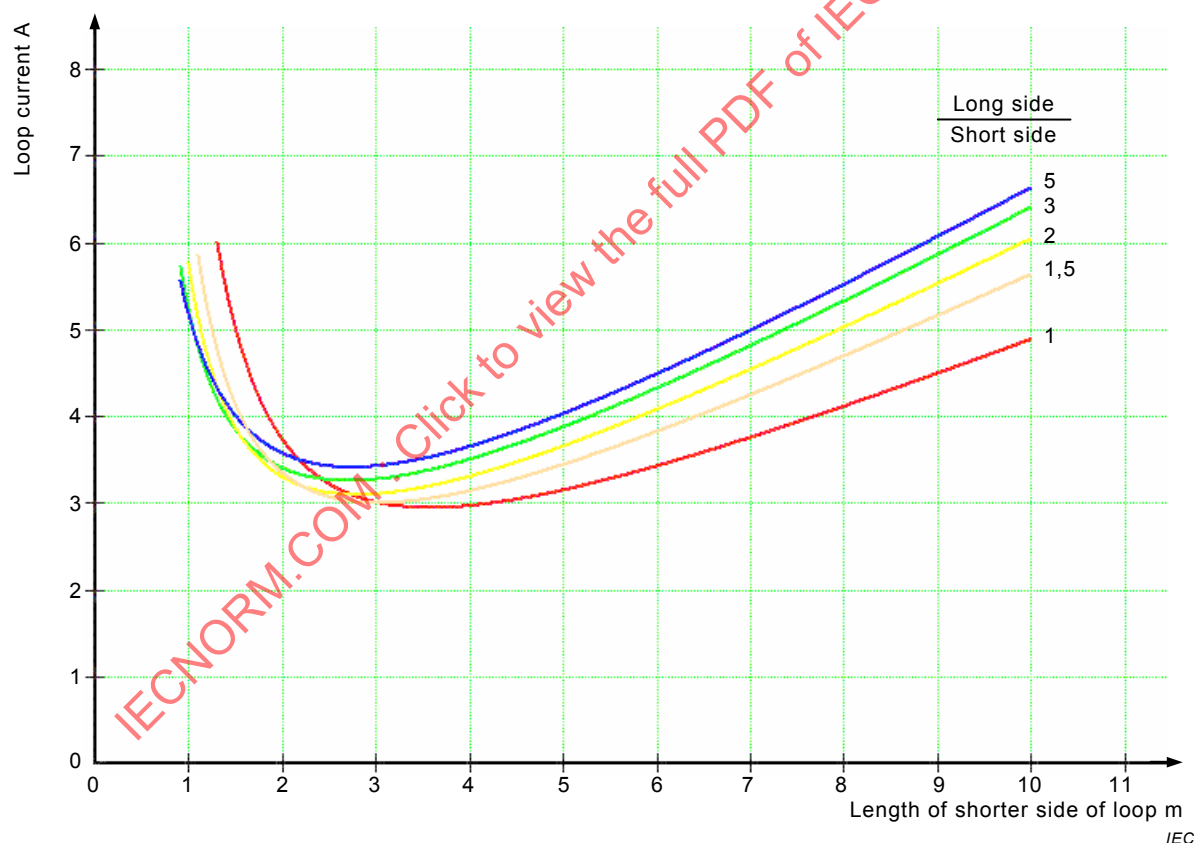


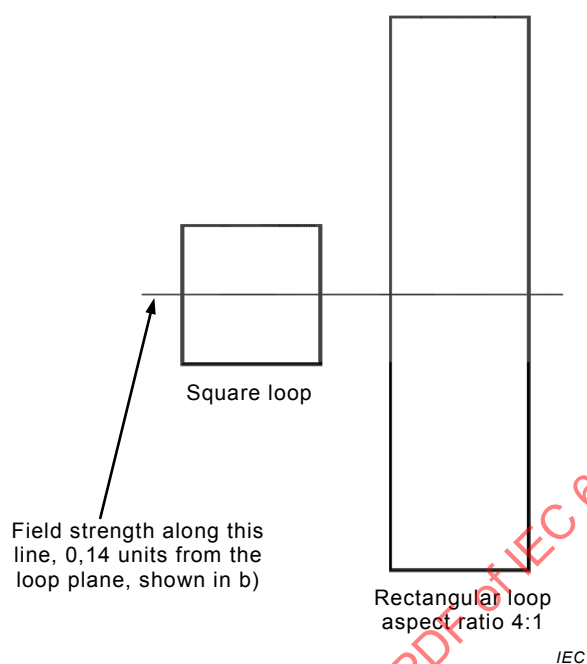
Figure H.1 – Variation of the current required to produce a specified magnetic field strength at a specific point with the dimensions and aspect ratio of the loop

It may be noted that for aspect ratios exceeding 3, the aspect ratio has little effect on the current required.

H.2 Effect of aspect ratio on field patterns

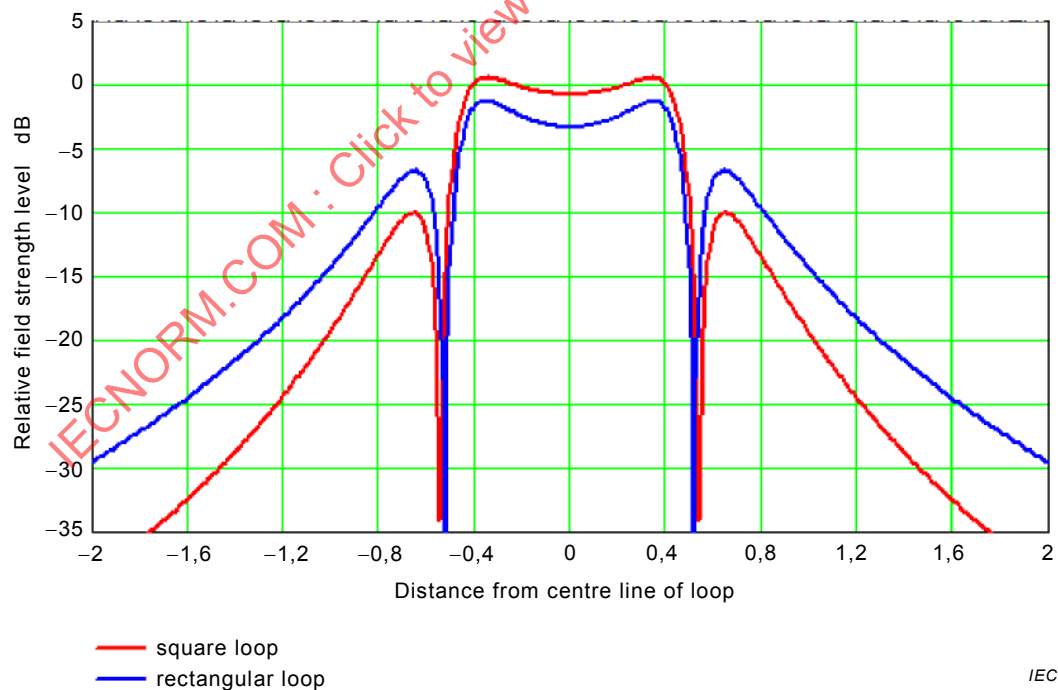
Figure H.2 a) shows plan views of a square loop and a rectangular loop of the same width but an aspect ratio of 4. Figure H.2 b) shows the field patterns produced with the same current

flowing in each loop. The variation of field strength across the centre line of the loops is approximately the same. For the same loop current, the rectangular loop produces a lower field strength inside its perimeter, but a higher field strength outside it.



NOTE The rectangular loop has more resistance and inductance as well, proportional to its larger perimeter.

a) Loop plans



b) Field strength patterns

NOTE 1 The distance scale is expressed in terms of loop width.

NOTE 2 The rectangular loop gives, for the same current, less field strength inside the loop and more field strength outside it.

Figure H.2 – Square and rectangular loops

Annex I (informative)

Overspill of magnetic field from an induction-loop system

I.1 General

Designers, installers and owners of an induction-loop system should note that loops produce detectable magnetic fields to both sides, above and below the useful magnetic field volume. This overspill may cause interference with other equipment that is sensitive to magnetic fields such as electric stringed instruments and low-cost dynamic microphones, or to users of other nearby systems, or cause loss of confidentiality.

I.2 Examples of overspill issues

These are typical examples.

- Where stringed instruments with magnetic pickups (e.g. electric guitars) or low-cost dynamic microphones are used close to a system, a feedback loop may be created where the magnetic field is received by the magnetic pickup, and the signal is then amplified by the guitar player's or venue's sound system and fed back into the system loop, either electrically or via microphones and loudspeakers, to be received again by the pickup, and so on. This can result in unwanted noises and potentially cause the amplifier to overheat and fail.
- Where two systems are installed, for example in two adjacent lecture rooms, the signal from one may be distracting to users of the adjacent one. Signals from a system installed in a meeting room may cause interference to hearing aid users in adjacent rooms who are using their telecoils for telephone conversations or listening to other programme material via a neck-loop.
- Where two counter systems are installed at adjacent service counters, for example in a bank, a hearing aid user might be able to hear and understand a confidential conversation between people at the adjacent service counter.
- Where a local government council chamber is equipped with a system, a journalist with suitable reception equipment may be able to hear and understand speech from the council's proceedings from a corridor, or even from a public road outside the council chamber building.
- Where two adjacent cinema auditoria equipped with systems are showing different films, one for children and one for an adult audience, the adult film soundtrack may be heard by children in the adjacent auditorium.

I.3 Addressing overspill issues

The level of overspill that is acceptable at any location depends on the consequences of the overspill. The level of overspill field strength from one system to the intended useful magnetic field volume of another system should be no higher than the required level of background magnetic noise in every case, but particular requirements for lower levels of overspill field strength should be determined by risk analysis and specified contractually. It is not practical to screen the overspill magnetic fields or to stop them completely. However, a variety of methods may be employed to reduce overspill or to avoid its effects.

- Make smaller loops, or the loop wire may be positioned to make a larger separation between the system and the place where overspill is to be avoided.
- Loop antenna configurations such as 'figure-of-eight' and phased loop arrays may be used to reduce overspill in one or more directions. See 5.4.14 of IEC 62489-1:2010.

- Physical barriers can be used to keep people away from places where overspill is at a level considered to be problematic.
- The system can be turned off and alternative hearing assistance methods employed when confidential matters are being discussed. But it should be noted that RF systems, including radio microphones, can be intercepted a long distance away, and infra-red systems may leak signals through windows and glazed areas. Expert assistance is likely to be required to achieve the reductions in overspill needed to meet contractual requirements.

IECNORM.COM : Click to view the full PDF of IEC 60118-4:2014

Bibliography

- [1] ITU-T Recommendation P370, *Coupling hearing aids to telephone sets*, ITU Geneva Switzerland 1996
- [2] ITU-T Recommendation P.50, *Artificial voices*, ITU Geneva Switzerland 1999
- [3] *International Speech Test Signal (ISTS)* EHIMA – European Hearing Instrument Manufacturers Association, Denmark
- [4] TRINDER, E. *Peak clipping in induction-loop systems*. *British Journal of Audiology*, 18, 1984
- [5] IEC 61938, *Audio, video and audiovisual systems – Interconnections and matching values – Preferred matching values of analogue signals*
- [6] IEC 61260-1, *Electroacoustics – Octave-band and fractional-octave-band filters – Part 1: Specifications*
- [7] ETSI TR 101 767, *Human Factors (HF) – Symbols to identify telecommunications facilities for deaf and hard of hearing people – Development and evaluation*
- [8] BS 7594:2010, *Code of Practice for audio-frequency induction-loop systems (AFILS)*, British Standards Institution, London 2010
- [9] DALSGAARD², SC. *Field distribution inside rectangular induction loops*. Research Laboratory for Technical Audiology, Odense, Denmark 1976 (reprinted with corrections)
- [10] BARR-HAMILTON, RM. *A theoretical approach to the induction-loop system*. *British Journal of Audiology*, 1978, 12, 135-139
- [11] OLOFSSON, Å. *Improvement of induction loop field characteristics using multi-loop systems with uncorrelated currents*. Technical Audiology Reports, No.110, Karolinska Institutet, Stockholm, 1984
- [12] J. Audio Eng. Soc., vol.43 (1995 June), *Audio Engineering Society*, New York, New York, USA
- [13] IEC 60268-1, *Sound system equipment – Part 1: General*

² While the analysis presented here is confined to the interior of loops, the formulae are also valid outside the loops, as demonstrated in [10].

SOMMAIRE

AVANT-PROPOS	58
INTRODUCTION	60
1 Domaine d'application	61
2 Références normatives	61
3 Termes et définitions	62
4 Généralités	62
4.1 Procédure pour la configuration et la mise en marche d'un système de boucles d'induction audiofréquence	62
4.2 Aptitude du site pour l'installation d'un système de boucles d'induction audiofréquence	62
4.3 Relation entre l'intensité du champ magnétique de la bobine captrice et le niveau de pression acoustique du microphone	63
5 Utilisation des composants d'un système électroacoustique dans un système de boucles d'induction	63
5.1 Généralités	63
5.2 Microphones	63
5.3 Mélangeur	63
5.4 Amplificateur de puissance	63
6 Compteurs et signaux d'essai	64
6.1 Compteurs	64
6.1.1 Généralités sur les compteurs	64
6.1.2 Exigences communes aux deux types	64
6.1.3 Appareil de mesure des valeurs efficaces réelles	64
6.1.4 Appareil de mesure des crêtes de modulation	64
6.2 Généralités sur les signaux d'essai	64
6.3 Signaux de parole	65
6.3.1 Signaux de parole directe	65
6.3.2 Parole enregistrée	65
6.3.3 Matériel de parole simulée	65
6.4 Signal de bruit rose	66
6.5 Signal sinusoïdal	66
6.6 Signal combi	66
7 Mesure du niveau du bruit de fond magnétique du site d'installation	67
7.1 Méthode de mesure	67
7.2 Valeurs maximales recommandées des niveaux de bruit magnétique	67
8 Caractéristiques à spécifier, méthodes de mesure et exigences	68
8.1 Généralités	68
8.2 Intensité du champ magnétique	69
8.2.1 Caractéristique à spécifier	69
8.2.2 Méthode de mesure avec un signal de parole simulé	69
8.2.3 Méthode de mesure avec un bruit rose	69
8.2.4 Méthode de mesure avec un signal sinusoïdal	70
8.2.5 Méthode de mesure avec un signal combi	70
8.2.6 Autre méthode de mesure	70
8.2.7 Exigences	70
8.3 Réponse en fréquence du champ magnétique	71

8.3.1	Caractéristique à spécifier	71
8.3.2	Méthode de mesure avec un signal de parole simulé	71
8.3.3	Méthode de mesure avec un bruit rose	71
8.3.4	Méthode de mesure avec un signal sinusoïdal	71
8.3.5	Méthode de mesure avec le signal combi	72
8.3.6	Autre méthode de mesure	72
8.3.7	Exigences	72
8.4	Volume utile du champ magnétique	72
8.4.1	Caractéristique à spécifier	72
8.4.2	Méthodes de mesure	72
8.4.3	Exigences	72
9	Systèmes de petit volume	73
9.1	Inapplicabilité du concept de "volume utile du champ magnétique"	73
9.2	Refuge désactivé et autres points de connexion similaires	73
9.3	Exigences pour le refuge désactivé et les autres points de connexion similaires	75
9.4	Systèmes de compteur	75
9.5	Exigences pour les systèmes de compteur	77
10	Configuration (mise en marche) du système	77
10.1	Procédure	77
10.2	Niveau de bruit magnétique dû au système	77
10.2.1	Explication du terme	77
10.2.2	Méthode de mesure avec un signal de parole	78
10.2.3	Méthode de mesure avec un bruit rose	78
10.2.4	Méthode de mesure avec un signal sinusoïdal	78
10.2.5	Méthode de mesure avec un signal combi	78
10.2.6	Méthode de mesure – Autre (pas de signal d'entrée)	78
10.2.7	Exigences	78
10.3	Surcharge de l'amplificateur à 1,6 kHz	78
10.3.1	Explication du terme	78
10.3.2	Méthodes d'essai	78
10.4	Exigences	79
Annexe A (informative)	Systèmes pour petits volumes de champs magnétiques utiles	80
A.1	Vue d'ensemble	80
A.2	Systèmes acoustiques portés par la personne	80
A.3	Système de petit volume adapté à un siège, principalement domestique	80
A.4	Endroits spécifiques tels que les lieux d'information et les bornes d'appel, les guichets de vente de billets et les guichets de banque, etc.	80
Annexe B (informative)	Appareillage de mesure	83
B.1	Vue d'ensemble	83
B.2	Sources de signal	83
B.2.1	Parole directe	83
B.2.2	Parole simulée	83
B.2.3	Bruit rose	83
B.2.4	Signal sinusoïdal	84
B.3	Appareil de mesure de l'intensité du champ magnétique	84
B.3.1	Recommandations générales	84
B.3.2	Appareil du type "mesure des crêtes de modulation"	84
B.3.3	Appareil de type "mesure des valeurs efficaces réelles"	85

B.4	Calibre pour appareil de mesure de l'intensité du champ magnétique	85
B.5	Analyseur de spectre	85
Annexe C	(informative) Disposition d'information	86
C.1	Généralités	86
C.2	Renseignements à fournir aux utilisateurs d'appareils de correction auditive.....	86
C.3	Renseignements devant être fournis aux installateurs du système qui les fourniront à leur tour aux utilisateurs.....	87
C.4	Renseignements devant être fournis par le fabricant de l'appareillage d'amplification.....	87
Annexe D	(informative) Mesure des signaux de parole.....	88
Annexe E	(informative) Théorie fondamentale et pratique des systèmes de boucles d'induction audiofréquences	89
E.1	Propriétés de la boucle et de son champ magnétique.....	89
E.2	Réponse directionnelle de la bobine captrice d'un appareil de correction auditive.....	90
E.3	Alimentation de la boucle en courant	96
E.4	Sources de signal et câbles	96
E.4.1	Microphones	96
E.4.2	Autres sources de signal	97
E.4.3	Câbles	97
E.5	Maintenance du système	97
E.6	Unités magnétiques	97
Annexe F	(informative) Effets du métal dans la structure de construction sur le champ magnétique.....	99
Annexe G	(informative) Etalonnage des appareils de mesure de l'intensité du champ.....	102
Annexe H	(informative) Effet du facteur de forme de la boucle sur l'intensité du champ magnétique.....	104
H.1	Vue d'ensemble	104
H.2	Effet du facteur de forme sur les représentations de champs	105
Annexe I	(informative) Débordement du champ magnétique d'un système de boucle d'induction.....	107
I.1	Généralités	107
I.2	Exemples de problèmes de débordement.....	107
I.3	Comment répondre aux problèmes de débordement	107
Bibliographie		109
Figure 1	– Organigramme des opérations de la présente norme	62
Figure 2	– Points de mesure du refuge désactivé et d'autres points de connexion similaires	74
Figure 3	– Point de mesure pour un système de compteur	76
Figure A.1	– Représentation du champ d'une boucle verticale	81
Figure A.2	– Trace de contour de l'intensité de champ de la boucle verticale	82
Figure C.1	– Symbole graphique: couplage inductif.....	86
Figure E.1	– Vue perspective d'une boucle, montrant les lignes vectorielles du champ magnétique.....	90
Figure E.2	– Intensité des composants du champ magnétique produit par un courant dans une boucle rectangulaire horizontale en des points situés dans un plan au- dessus ou en dessous du plan de la boucle	91

Figure E.3 – Représentation du champ de la composante verticale du champ magnétique produit par une boucle horizontale	92
Figure E.4 – Représentation du champ de la composante verticale du champ magnétique produit par une boucle verticale de 0,75 mètre carré	93
Figure E.5 – Vue en perspective de la variation du niveau de l'intensité du champ vertical à une hauteur optimale au-dessus d'une boucle rectangulaire horizontale	94
Figure E.6 – Réponse directionnelle de la bobine caprice magnétique d'un appareil de correction auditive	95
Figure F.1 – Représentation du champ magnétique d'une boucle de 10 m sur 14 m, 1,2 m au-dessus de son plan	100
Figure F.2 – Représentation du champ magnétique d'une boucle de 10 m sur 14 m, 1,2 m au-dessus de son plan, qui montre l'effet du métal (fer) dans le sol.....	101
Figure G.1 – Bobine triple de Helmholtz pour l'étalonnage des appareils de mesure.....	102
Figure H.1 – Variation du courant exigé pour produire une intensité de champ magnétique spécifiée à un point spécifique avec les dimensions et le facteur de forme de la boucle	104
Figure H.2 – Boucles carrées et rectangulaires.....	106
Tableau 1 – Application des signaux.....	65
Tableau 2 – Spécification du signal combi	67
Tableau 3 – Intensités du champ magnétique typiquement produites par des signaux d'essai avec amplificateur avec commande automatique de gain fonctionnant en détecteur de crête.....	70

COMMISSION ÉLECTROTECHNIQUE INTERNATIONALE

ÉLECTROACOUSTIQUE – APPAREILS DE CORRECTION AUDITIVE –

Partie 4: Systèmes de boucles d'induction utilisées à des fins de correction auditive – Exigences de performances système

AVANT-PROPOS

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

La Norme internationale IEC 60118-4 a été établie par le comité d'études 29 de l'IEC: Electroacoustique.

Cette troisième édition annule et remplace la deuxième édition parue en 2006. L'édition de cette partie constitue une révision technique.

Cette édition inclut les modifications techniques majeures suivantes par rapport à l'édition précédente: ajout des Annexes G, H et I qui apportent plus d'information concernant des considérations pratiques et les méthodes de mesure.

Le texte de cette norme est issu des documents suivants:

FDIS	Rapport de vote
29/855/FDIS	29/861/RVD

Le rapport de vote indiqué dans le tableau ci-dessus donne toute information sur le vote ayant abouti à l'approbation de cette norme.

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

Une liste de toutes les parties de l'IEC 60118, publiées sous le titre général *Électroacoustique – Appareils de correction auditive*, peut être consultée sur le site web de l'IEC.

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

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

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

INTRODUCTION

Les systèmes de boucles d'induction audiofréquences sont largement utilisés pour fournir aux utilisateurs d'appareils de correction auditive qui comportent une entrée à bobine d'induction caprice (généralement nommée "telecoils" en anglais), un moyen de minimiser les problèmes d'écoute, lorsque ces utilisateurs sont placés à une certaine distance de la source sonore, lorsqu'ils sont séparés du locuteur par une fenêtre de protection et/ou en raison du bruit de fond. Le bruit de fond et la distance constituent deux des principales causes qui empêchent les utilisateurs d'appareils de correction auditive d'entendre de façon satisfaisante dans des conditions autres qu'un calme face à face. Les systèmes de boucles d'induction ont été largement installés dans les églises, les théâtres et les cinémas au profit des personnes malentendantes. L'utilisation des systèmes de boucles d'induction a été étendue à un grand nombre d'endroits où il existe des situations de communication de courte durée tels que les billetteries, les guichets de banque, les points service accessibles en voiture, les ascenseurs, etc. La disposition largement répandue d'appareils téléphoniques qui permettent un couplage inductif avec les appareils de correction auditive constitue une autre application significative pour laquelle la recommandation P370 de l'UIT-T [1]¹ s'applique.

La transmission d'un signal audiofréquence à l'aide d'un système de boucle d'induction peut souvent conduire à un rapport signal sur bruit acceptable dans des conditions pour lesquelles une transmission purement acoustique serait dégradée en raison de la réverbération et du bruit de fond.

Une forme de système de boucle d'induction audiofréquence comporte un câble disposé sous la forme d'une boucle le long du périmètre d'une salle ou d'une zone où des personnes malentendantes désirent écouter. Le câble est relié à travers un amplificateur à un système microphonique ou à une autre source de signal acoustique telle qu'un récepteur radiophonique, un lecteur de CD, etc. L'amplificateur crée un courant électrique de fréquence acoustique dans le câble, ce qui produit un champ magnétique à l'intérieur de la boucle. La conception et la mise en œuvre de la boucle d'induction sont déterminées par la construction du bâtiment dans lequel elle est installée, en particulier par la présence de grandes quantités de fer, d'acier ou d'aluminium dans la structure. Par ailleurs, la disposition et la position des câbles et des installations électriques peuvent produire des bruits de fond magnétiques audiofréquences de niveau élevé qui peuvent interférer avec la réception du signal de boucle.

Une autre forme de système de boucle d'induction utilise une petite boucle destinée à une communication avec un utilisateur d'appareil de correction auditive à proximité immédiate. Par exemple, des boucles de cou, des systèmes pour guichets de vente de billets, des systèmes autonomes portables et des chaises comportant des boucles d'induction. (Voir Annexe A)

L'appareil capteur pour un système de boucle d'induction audiofréquence est habituellement un appareil de correction auditive personnel, d'un type possédant une bobine d'induction; cependant, des récepteurs spéciaux de boucles d'induction peuvent être utilisés pour certaines applications.

¹ Les chiffres entre crochets se réfèrent à la Bibliographie.

ÉLECTROACOUSTIQUE – APPAREILS DE CORRECTION AUDITIVE –

Partie 4: Systèmes de boucles d'induction utilisées à des fins de correction auditive – Exigences de performances système

1 Domaine d'application

La présente partie de l'IEC 60118 s'applique aux systèmes de boucles d'induction audiofréquences qui produisent un champ magnétique alternatif à fréquence acoustique et destinés à produire un signal d'entrée aux appareils de correction auditive en exploitation avec une bobine d'induction captrice. Dans toute la présente norme, on suppose que les appareils de correction auditive utilisés sont conformes à toutes les Parties appropriées de l'IEC 60118.

Cette norme spécifie des exigences concernant l'intensité du champ dans les boucles d'induction utilisées à des fins de correction auditive, qui correspond à un rapport signal sur bruit convenable sans surcharge de l'appareil de correction auditive. La norme spécifie également des exigences concernant la réponse en fréquence minimale pour une intelligibilité acceptable.

Les méthodes de mesure de l'intensité du champ magnétique et des renseignements sur l'équipement de mesure approprié (voir Annexe B), ainsi que les renseignements qu'il convient de fournir aux opérateurs et aux utilisateurs du système (voir Annexe C) sont donnés, avec d'autres considérations importantes.

Par contre, la présente norme ne spécifie pas d'exigences concernant les amplificateurs qui alimentent la boucle, le microphone associé, les sources du signal acoustique, qui sont décrits dans l'IEC 62489-1, ou l'intensité du champ produit par des appareillages tels que les appareils téléphoniques, dans le domaine d'application de la norme UIT-T P370.

2 Références normatives

Les documents suivants sont cités en référence de manière normative, en intégralité ou en partie, dans le présent document et sont indispensables pour son application. Pour les références datées, seule l'édition citée s'applique. Pour les références non datées, la dernière édition du document de référence s'applique (y compris les éventuels amendements).

IEC 60268-3:2013, *Equipements pour systèmes électroacoustiques – Partie 3: Amplificateurs*

IEC 60268-10:1991, *Equipements pour systèmes électroacoustiques – Partie 10: Appareils de mesure des crêtes de modulation*

IEC 61672-1:2013, *Electroacoustique – Sonomètres – Partie 1: Spécifications*

IEC 62489-1:2010, *Electroacoustique – Systèmes de boucles d'induction audiofréquences pour améliorer l'audition – Partie 1: Méthodes de mesure et de spécification des performances des composants de systèmes*

3 Termes et définitions

Pour les besoins du présent document, les termes et définitions suivants s'appliquent.

3.1

niveau d'intensité du champ magnétique de référence

niveau de référence 0 dB pour une intensité de champ magnétique de 400 mA/m

Note 1 à l'article: Mesuré comme spécifié en 8.2.

3.2

volume utile du champ magnétique

volume (espace en 3 dimensions) à l'intérieur duquel le système fournit aux utilisateurs d'appareils de correction auditive un signal de qualité acceptable (voir 8.4)

Note 1 à l'article: Dans la première édition de la présente norme, on définissait une "surface spécifiée du champ magnétique" car cette édition ne considérait pas la notion très importante de la dimension "hauteur" (distance verticale entre la bobine captrice de l'appareil de correction auditive et le plan de la boucle). Voir l'Annexe E.

Note 2 à l'article: La surface de base du volume utile du champ magnétique est normalement différente de la surface plane de la boucle d'induction.

3.3

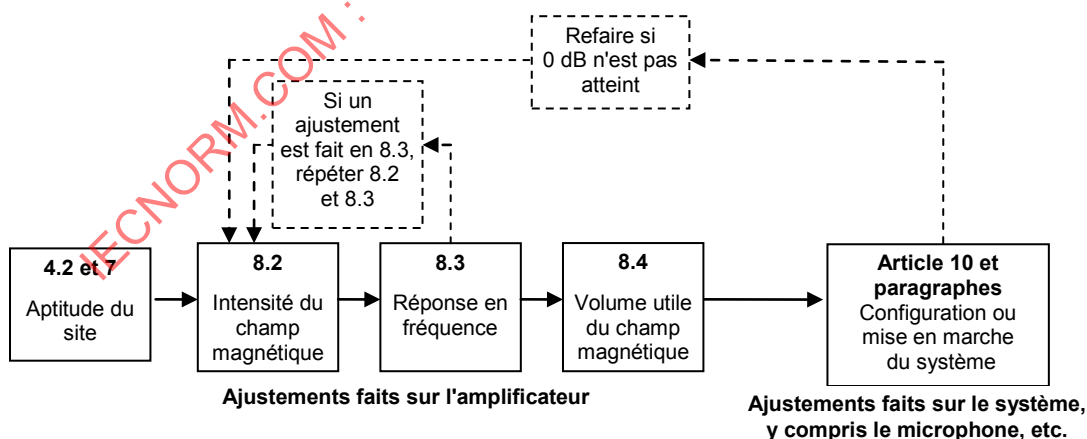
bobine captrice

bobine d'inductance équipée d'un circuit magnétique ouvert servant à détecter les champs magnétiques des systèmes de boucles d'induction audiofréquence

4 Généralités

4.1 Procédure pour la configuration et la mise en marche d'un système de boucles d'induction audiofréquence

L'organigramme de la Figure 1 montre la séquence des opérations détaillées dans la présente norme.



IEC

Figure 1 – Organigramme des opérations de la présente norme

4.2 Aptitude du site pour l'installation d'un système de boucles d'induction audiofréquence

Il peut ne pas être possible d'obtenir des conditions acceptables pour un système de boucles d'induction dans tous les endroits où cela est désirable. Il est par conséquent essentiel, **au stade du projet**, d'examiner un emplacement proposé, eu égard aux conditions suivantes:

- le niveau de bruit magnétique provenant des installations électriques, par exemple les systèmes de chauffage par le sol ou le plafond, la commande électrique des systèmes d'éclairage (particulièrement dans les théâtres) (voir Article 7);
- l'influence des matériaux magnétisables et électriquement conducteurs dans la structure dans laquelle on projette d'installer la boucle;
- la présence dans le voisinage d'autres systèmes de boucles d'induction dont les signaux peuvent interférer avec ceux du système projeté.

NOTE Il existe des techniques permettant de réduire l'intensité du champ magnétique à l'extérieur d'une boucle d'induction, mais elles peuvent ne pas concerner les systèmes déjà installés.

4.3 Relation entre l'intensité du champ magnétique de la bobine captrice et le niveau de pression acoustique du microphone.

Un niveau de pression acoustique d'entrée de 70 dB et une intensité moyenne à long terme du champ magnétique ($L_{eq,60s}$) de -12 dB de référence 400 mA/m, par exemple 100 mA/m, dans la bobine captrice sont supposés produire le même niveau acoustique de sortie dans un appareil de correction auditive.

5 Utilisation des composants d'un système électroacoustique dans un système de boucles d'induction

5.1 Généralités

Il peut être économiquement intéressant de dériver les signaux d'un système de boucles d'induction depuis un système électroacoustique qui dessert le même espace, mais cela peut ne pas être simple d'un point de vue technique.

5.2 Microphones

Les microphones d'un système électroacoustique peuvent ne pas être positionnés aux meilleurs endroits pour obtenir un signal sans le bruit acoustique ambiant et la réverbération. Il est essentiel d'écouter le signal, de préférence avec des casques de haute qualité, afin d'évaluer son adéquation. Il convient de le faire pour tous les signaux de microphone que le système électroacoustique peut produire dans différents modes ou configurations.

5.3 Mélangeur

Le signal du système de boucles d'induction doit être pris depuis le mélangeur à un point où le niveau de ce signal est contrôlé indépendamment du niveau du signal dans la chaîne qui conduit aux haut-parleurs du système électroacoustique.

5.4 Amplificateur de puissance

Il est possible qu'un signal adapté puisse être obtenu depuis la sortie d'un amplificateur de puissance, mais un tel signal ne peut être satisfaisant que s'il est appliqué à un amplificateur de boucle d'induction équipé d'une entrée de sensibilité et d'impédance adaptées et avec une commande automatique de gain dont la plage est suffisante pour tenir compte des modifications apportées au niveau du signal dans le système électroacoustique.

En général, il n'est pas conseillé de tenter de dériver d'un système électroacoustique un signal adapté pour une connexion directe à une boucle d'induction. Une telle interconnexion doit être conçue individuellement pour répondre aux caractéristiques électriques du système électroacoustique et du système de boucles.

6 Compteurs et signaux d'essai

6.1 Compteurs

6.1.1 Généralités sur les compteurs

Pour des raisons historiques, deux types de compteurs d'intensité du champ magnétique sont utilisés; or, il n'est pas pratique d'interdire l'utilisation de l'un ou de l'autre. Les résultats des mesures avec les deux types de compteurs sont exactement égaux pour les signaux sinusoïdaux, mais dans la plupart des cas les différences ne sont pas tellement grandes pour causer de sérieux problèmes. La présente norme donne des indications sur les différences qui peuvent être attendues dans certains cas. En cas de doute, le résultat de la mesure avec le compteur spécifié en 6.1.3 doit être définitif.

6.1.2 Exigences communes aux deux types

La réponse en fréquence doit être plate à ± 1 dB près entre 50 Hz et 10 kHz, avec un taux de décroissance finale d'au moins 6 dB/octave en dehors de ce domaine. Une pondération A doit également être fournie. La réponse en fréquence avec la pondération A doit être conforme, dans la bande de fréquence comprise entre 100 Hz et 5 kHz, aux exigences d'un compteur de classe 2 telles que spécifiées dans l'IEC 61672-1. D'autres caractéristiques, comme les autres caractéristiques de pondération, peuvent également être fournies.

6.1.3 Appareil de mesure des valeurs efficaces réelles

Ce compteur a été dérivé du sonomètre IEC spécifié dans l'IEC 61672-1; à cette fin, le microphone a été remplacé par une bobine captrice magnétique et par un amplificateur avec correction de réponse en fréquence. Ce compteur dispose d'un détecteur des valeurs efficaces réelles et d'une constante de durée d'intégration de 125 ms en mode "F".

Une indication de maintien de crête est une caractéristique complémentaire utile.

6.1.4 Appareil de mesure des crêtes de modulation

Ce compteur est dérivé d'un appareil de mesure des crêtes de modulation de type II spécifié dans l'IEC 60268-10; une bobine captrice magnétique a été ajoutée, généralement avec un écran moderne (de préférence de type "à barre") à la place de l'instrument de pointeur à bobine mobile d'origine.

Il doit avoir des réponses dynamiques conformes aux exigences correspondantes de l'IEC 60268-10, c'est-à-dire une constante de temps d'attaque d'environ 5 ms et une constante de temps de retour d'environ 1,0 s.

6.2 Généralités sur les signaux d'essai

Il est possible d'utiliser différents types de signaux d'essai pour la mise en place et la mesure de la valeur de la fréquence au milieu de la bande (en cas de doute, la valeur moyenne de la fréquence sur la bande octave centrée sur 1kHz) et de la réponse en fréquence de l'intensité du champ magnétique. Cependant, certains signaux ne conviennent pas pour certaines utilisations et leur aptitude dépend des caractéristiques en amplitude de l'amplificateur utilisé dans le système (voir l'IEC 62489-1). Le Tableau 1 illustre la gamme d'applications des signaux d'essai spécifiés. Le signal d'essai spécifié par le fabricant de l'amplificateur doit être utilisé, à moins que l'utilisation d'un signal différent puisse être justifiée.

Tableau 1 – Application des signaux

Mesure et numéro d'article dans cette norme (sauf indication contraire)	Signal sinusoïdal	Bruit rose	Parole simulée	Parole de référence	Combi	Autre
IEC 62489-1 Caractéristique pour l'amplitude	O	N	N	N	O	N
7.1 Niveau de bruit magnétique	N	N	N	N	N	O (pas de signal)
8.2 Intensité du champ magnétique	O	O	O	O	O	N
8.3 Réponse en fréquence	O	O	Voir Note en 8.3.2	N	O	N
10.1 Mise en marche du système	N	N	N	O	N	O (vrais signaux)

L'utilisation d'un signal à large bande et d'un compteur à large bande pour déterminer la réalisation de l'intensité du champ magnétique de référence exige une procédure spéciale pour éviter toute erreur grave. Le niveau de bruit de fond magnétique doit être mesuré, afin de garantir un rapport signal-bruit suffisant, suivi de la réponse en fréquence du champ magnétique voulu, une fois les commandes d'amplification réglées pour permettre la réponse la plus plate possible. La réalisation de l'intensité du champ magnétique de référence peut alors être déterminée.

Les contrôles de la réponse en fréquence sont définis pour réaliser la réponse la plus plate possible; dans le cas contraire, il est possible que l'intensité du champ magnétique de référence ne soit pas réalisée à 1 kHz. Cela peut notamment provoquer des erreurs considérables dans les pièces avec des renforts métalliques. De même, si le rapport signal sur bruit n'est pas suffisant, en particulier en cas de composants forts dans le bruit, cette méthode peut ne pas être précise.

6.3 Signaux de parole

6.3.1 Signaux de parole directe

La parole directe n'est appropriée que pour une utilisation en tant que signal d'essai pour la vérification (mise en marche) finale du fonctionnement d'un système de boucles d'induction. Cependant, la parole directe constitue un élément essentiel pour l'évaluation subjective des systèmes de boucles.

6.3.2 Parole enregistrée

La parole enregistrée dans des conditions définies et évaluée à la fois subjectivement et objectivement peut être utilisée à des fins d'essai. Voir aussi B.2.1.

6.3.3 Matériel de parole simulée

6.3.3.1 Généralités

La parole simulée ou synthétique contient les caractéristiques de la parole en ce qui concerne l'amplitude, les composantes fréquentielles et les caractéristiques temporelles, mais elle ne présente pas d'intelligibilité discernable.

6.3.3.2 ITU-T P.50

ITU-T P.50 [2] est accompagné d'un CD qui contient une forme normalisée de parole synthétique. Voir aussi B.2.2.

6.3.3.3 Signal de parole de référence

Le signal vocal international de test (ISTS)² [3] est recommandé pour effectuer des mesures objectives. Développé par l'EHIMA (European Hearing Instrument Manufacturers' Association), et dérivé de 21 voix de femme dans six langues maternelles différentes (anglais américain, arabe, chinois, français, allemand et espagnol), il est basé sur des enregistrements naturels mais est largement incompréhensible à cause de la segmentation et du remixage. Il a ensuite été analysé et comparé aux enregistrements originaux en fonction de différents critères (dont de nombreuses distributions de temps, de fréquence et d'amplitude); il a alors été démontré qu'il est totalement représentatif.

6.4 Signal de bruit rose

La source du signal doit être limitée en bande passante avec un rapport de tension de crête à crête (mesurée à l'aide d'un oscilloscope) à la tension efficace réelle d'au moins 18 dB (facteur de crête = 4), avec un spectre par tiers d'octave plat à ± 1 dB près entre 100 Hz et 5 kHz.

La limitation en bande passante doit être obtenue à l'aide de filtres passe-haut et passe-bas de Butterworth du troisième ordre au moins donnant des réponses à -3 dB pour 75 Hz et 6,5 kHz. Voir aussi B.2.3.

NOTE 1 Cette spécification est donnée pour que l'on soit sûr que le signal d'essai excite le système de façon semblable à la parole normale.

NOTE 2 La tolérance de ± 1 dB est nécessaire car les réponses théoriques des filtres Butterworth du 3^{ème} ordre spécifiés sont de $-0,8$ dB à 100 Hz et de $-0,7$ dB à 5 kHz, et que les tolérances sur les composants influent sur les valeurs exactes. Cet effet est pris en compte dans la méthode de mesure de la réponse en fréquence avec le signal de bruit rose.

6.5 Signal sinusoïdal

Il convient que l'appareillage fournisse au moins les trois fréquences 100 Hz, 1 kHz et 5 kHz (une à la fois ou simultanément ou les deux), avec un taux de distorsion harmonique totale inférieure à 2 % dans une largeur de bande de 20 kHz. Il convient que l'on puisse régler la tension de sortie dans des domaines de 0 mV à 10 mV et de 0 V à 1 V (de façon qu'elle puisse convenir pour des essais avec un microphone ou un signal de ligne). Il convient que l'impédance source de sortie soit inférieure ou égale à 600 Ω .

Un signal sinusoïdal peut être utilisé pour les essais spécifiés en 8.2 et 8.3, si la caractéristique en fréquence de l'amplificateur (voir l'IEC 62489-1) inclut un domaine de tensions d'entrée du signal pour lequel le courant de sortie est proportionnel à la tension d'entrée. Les amplificateurs à commande automatique de gain offrent de tels domaines. Les amplificateurs qui comportent une expansion ou un traitement du signal plus complexe ne peuvent en général pas être mesurés de façon satisfaisante, si ce n'est pour la caractéristique d'amplitude et l'intensité du champ produite à 1 kHz, avec les signaux sinusoïdaux. Voir aussi 6.2.

6.6 Signal combi

Il s'agit d'un signal composé de salves formées de signaux sinusoïdaux de 1 kHz entrelacées avec bruit rose; il est donc adapté à n'importe quelle mesure spécifiée dans la présente norme pour laquelle le signal sinusoïdal de 1 kHz ou le signal de bruit rose est adapté.

Le niveau du signal sinusoïdal de 1 kHz peut être mesuré; en outre, avec un amplificateur qui utilise une commande automatique de gain (AGC) fonctionnant en détecteur de crête, les niveaux efficaces les plus bas des segments de bruit rose signifient que, globalement, il

² *International Speech Test Signal* en anglais.

produit bien moins de chaleur dans l'amplificateur, ce qui est un avantage en cas d'essai de longue durée.

La longueur du signal sinusoïdal de 1 kHz est limitée à un minimum de 1 s pour permettre à l'un des compteurs spécifiés en 5.1 d'atteindre le bon niveau de mesure et de devenir suffisamment stable pour une lecture précise avant la transition.

La durée du signal de bruit rose doit être assez longue par rapport à celle du signal sinusoïdal (rapport $\geq 4:1$) afin de réduire la chaleur globale de l'amplificateur tout en fournissant des salves raisonnablement fréquentes du signal sinusoïdal à des fins de mesure.

La spécification du signal combi est résumée au Tableau 2.

Tableau 2 – Spécification du signal combi

Caractéristique	Partie sinusoïdale	Partie de bruit rose	Notes
Fréquence, kHz	1	Non applicable	
Bande passante 3 dB, Hz	Non applicable	Voir 6.4 et B.2.3	
Temps de montée et de descente, ms	5	Non applicable	Toutes les transitions entre les signaux doivent être sur le passage par zéro.
Niveaux relatifs efficaces, dB	0	-6	Les crêtes du signal sinusoïdal sont de 3 dB inférieures à la crête maximum du bruit rose dont le facteur de crête est de 4.
Durée, s	≥ 1	≥ 4	Ces valeurs minimales peuvent être augmentées, mais pas réduites et le rapport de 4:1 ne doit pas être réduit.

7 Mesure du niveau du bruit de fond magnétique du site d'installation

7.1 Méthode de mesure

Les mesures des niveaux de bruit magnétique doivent être effectuées à l'aide d'un réseau de pondération A dans l'instrument de mesure. Les valeurs mesurées de l'intensité du champ magnétique, mesurées avec un compteur tel que spécifié en 6.1, avec une bobine captrice magnétique dont l'axe magnétique est vertical (sauf indication contraire, voir 8.1), doivent être exprimées à des niveaux qui font référence au niveau d'intensité du champ magnétique de référence (voir 3.1) en dB.

Le système de boucle d'induction, s'il est déjà installé, doit être arrêté, mais tous les autres systèmes utilisés normalement sur le site doivent fonctionner et l'éclairage variable doit être défini sur demi-intensité. Le niveau de bruit de fond magnétique doit être mesuré en nombre suffisant de points du volume utile du champ magnétique exigé. Les points peuvent être distribués de façon aléatoire, mais il convient de tenir compte des tailles différentes des utilisateurs (il convient normalement d'utiliser 1,2 m pour les auditeurs assis et 1,7 m pour les auditeurs debout), des exigences concernant la disposition spécifique des sièges, de la disposition physique des lieux et de l'influence potentielle des métaux et des signaux d'interférence.

NOTE Il est utile d'écouter le bruit, de façon à obtenir une impression subjective de son spectre et d'en déduire ainsi l'effet perturbateur probable sur les utilisateurs.

7.2 Valeurs maximales recommandées des niveaux de bruit magnétique

De façon idéale, il convient que la différence entre le niveau d'intensité magnétique de référence et le niveau de bruit de fond magnétique pondéré A, qui est, pour plus de clarté, référencé dans la présente norme en tant que "rapport signal sur bruit de référence", soit

supérieure à 47 dB. Cette valeur convient dans des situations où la valeur esthétique de la parole est importante et où le niveau du bruit de fond acoustique est très bas, c'est-à-dire dans les théâtres et les endroits similaires. De tels niveaux peu élevés de bruit magnétique (et acoustique – voir Note 1) peuvent ne pas exister en permanence.

NOTE 1 Les utilisateurs d'appareils de correction auditive sont exposés sur le site à des bruits acoustiques aussi bien que magnétiques. Il n'est normalement pas utile d'exiger un niveau de bruit magnétique bien inférieur au niveau de bruit acoustique tel qu'il est perçu par les utilisateurs d'appareils de correction auditive, en tenant compte de l'effet de la perte de l'audition sur l'audibilité du bruit acoustique. Cela ne s'applique toutefois pas si les utilisateurs portent des protections auditives.

Pour les cas où la communication prend la priorité sur des considérations esthétiques, on peut tolérer un niveau de bruit magnétique plus élevé. Il convient également de considérer que les niveaux élevés du bruit de fond magnétique peuvent être fatigants; ainsi, il convient qu'ils ne soient tolérés que dans les lieux où la communication est de courte durée et de nature essentielle. Pour cette raison, un rapport signal sur bruit de 32 dB au minimum est recommandé. Si le rapport est inférieur à 32 dB, cela doit être noté et discuté avec l'opérateur du système; en outre, il y a lieu de considérer des mesures qui peuvent y remédier.

Dans certaines circonstances, un rapport signal sur bruit de 32 dB peut s'avérer inacceptable.

Toutefois, si le bruit magnétique ne présente pas de qualité tonale significative indésirable, ou s'il comporte principalement des fréquences basses, on peut accepter un niveau plus élevé du signal d'interférence. Par exemple, un rapport signal sur bruit de référence aussi faible que 22 dB peut être tolérable pour de courtes périodes uniquement. Il convient de considérer l'impact acoustique réel du signal d'interférence en estimant si le bénéfice global du système pour les utilisateurs d'appareils de correction auditive est préférable à l'absence d'un système de boucle ou à l'utilisation d'une autre technique nécessitant un récepteur particulier (c'est-à-dire un récepteur infrarouge ou radiophonique).

NOTE 2 Un tel système ne peut être utilisé qu'avec un casque adapté aux porteurs d'appareils ou d'accessoires de correction auditive, comme des modules sans fil, ce qui donne une entrée électrique directe dans l'aide auditive; en effet, si un collier d'induction était utilisé, le bruit de fond magnétique serait communiqué à un appareil de correction auditive réglé sur "T".

8 Caractéristiques à spécifier, méthodes de mesure et exigences

8.1 Généralités

Il convient que le fabricant du système (et dans quelques cas de l'amplificateur seul) spécifie les caractéristiques qui sont indépendantes de l'installation particulière. Il convient que l'installateur mesure les valeurs des caractéristiques qui sont spécifiques à l'installation et qu'il fournisse les résultats à l'opérateur du système pour des références ultérieures.

Les mesures doivent être faites avec un récepteur comprenant une bobine captrice à axe vertical, sauf indication contraire en raison d'une situation particulière. Cela peut se rencontrer dans les lieux de culte, les hôpitaux et les salles de repos, où les personnes peuvent être agenouillées, couchées sur le dos ou sur le ventre.

Dans le cas où de telles situations existent, toutes les mesures doivent être faites en orientant convenablement le capteur de mesure. Les recommandations concernant les niveaux de bruit de fond d'interférences, ainsi que les exigences concernant l'intensité du champ et la réponse en fréquence restent les mêmes que pour le système normal.

Les niveaux de signaux de parole et les niveaux du bruit magnétique ambiant peuvent varier pendant des périodes de plusieurs secondes ou même de plusieurs minutes. Il est important d'observer les niveaux des signaux pendant une durée suffisante de façon que de telles variations puissent être observées et qu'elles soient prises en compte.

Pendant les mesures, le système de boucles d'induction doit fonctionner dans des conditions estimées normales pendant l'utilisation. D'autres installations de puissance comme l'éclairage

doivent être réglées dans des conditions estimées comme normales pendant l'utilisation du système de boucles d'induction.

Aucune mesure ne doit être entreprise avant une période de stabilisation d'au moins 10 min. Lorsqu'on modifie les niveaux d'entrée du système, on doit tenir compte, le cas échéant, du temps de retour du circuit de commande automatique de gain, qui peut être de plusieurs dizaines de secondes.

Les caractéristiques des circuits de commande automatique de gain varient et peuvent affecter les résultats des mesures réalisées sur le système de boucles installé. Si les caractéristiques de commande automatique de gain de l'amplificateur sont inconnues, il convient de réaliser d'abord les mesures appropriées spécifiées dans l'IEC 62489-1.

La commande automatique de gain n'entraîne pas de distorsion non linéaire à court terme, et il est important de faire la distinction entre les modifications de gain qui sont nécessaires pour maintenir le niveau moyen du signal sensiblement constant pendant que l'on maintient une amplification à court terme linéaire et les non-linéarités de la caractéristique de transfert réelle introduites par quelque traitement du signal particulier, qui modifient le rapport entre le niveau de crête et le niveau moyen. Un système de commande automatique de gain fonctionnant correctement n'est pas non linéaire sur des intervalles courts (millisecondes), au sens commun du terme.

L'une ou l'autre des méthodes de mesure peut être utilisée; il est exigé d'utiliser une seule méthode, mais on peut présenter les résultats relatifs aux différentes méthodes si on le désire. Si ces résultats diffèrent, les résultats des mesures qui utilisent les méthodes spécifiées dans la présente norme ou utilisées ou recommandées par le fabricant, sont définitifs.

8.2 Intensité du champ magnétique

8.2.1 Caractéristique à spécifier

La valeur maximum de l'intensité du champ magnétique, mesurée avec un compteur tel que spécifié en 5.1 et une bobine captrice magnétique dont l'axe magnétique est vertical (sauf indication contraire, voir 6.1), produite par le système à un point, au moins, dans le volume du champ magnétique utile (voir 8.4).

Les méthodes de mesure données en 8.2.2 à 8.2.5 sont basées sur l'utilisation d'un amplificateur qui a une commande de gain "de pilotage de la boucle magnétique" suivant un étage de commande automatique de gain, et ont SEULEMENT pour but de prouver que l'amplificateur est capable de produire la valeur du champ magnétique exigée. Dans le cas où une telle commande n'est pas fournie, les instructions du fabricant doivent néanmoins être suivies. Il est nécessaire de suivre la méthode décrite à l'Article 10 pour déterminer que le système complet est capable de produire la force du champ magnétique exigée à partir d'un ou de plusieurs microphones ou de toute autre source de signal.

8.2.2 Méthode de mesure avec un signal de parole simulé

Appliquer le signal de parole simulé spécifié en 6.3.3 à l'amplificateur et régler ses commandes conformément aux instructions du fabricant afin de satisfaire aux exigences spécifiées en 8.4.

8.2.3 Méthode de mesure avec un bruit rose

Appliquer le signal de bruit rose simulé spécifié en 6.4 à l'amplificateur et régler ses commandes conformément aux instructions du fabricant jusqu'à ce que les exigences spécifiées en 8.4 soient satisfaites.

8.2.4 Méthode de mesure avec un signal sinusoïdal

Appliquer un signal sinusoïdal de 1 kHz à l'amplificateur et régler ses commandes conformément aux instructions du fabricant jusqu'à ce que les exigences spécifiées en 8.4.3 soient satisfaites.

NOTE Le fabricant est libre de spécifier une durée d'essai maximale qui est suffisante pour effectuer les mesures, mais qui n'entraîne pas une montée de la température excessive dans l'amplificateur.

8.2.5 Méthode de mesure avec un signal combi

Appliquer le signal combi spécifié en 6.6 à l'amplificateur et régler ses commandes conformément aux instructions du fabricant jusqu'à ce que les exigences spécifiées en 8.4 soient satisfaites. Pour un instrument avec une durée d'intégration de 0,125 s, une fonction avec fonction de maintien de crête est particulièrement utile pour cette mesure.

8.2.6 Autre méthode de mesure

Non applicable.

8.2.7 Exigences

La valeur maximum du champ magnétique doit être de 400 mA/m, mesurée avec un compteur tel que spécifié en 6.1, et un signal d'essai sinusoïdal (ou un signal combi équivalent, voir 6.6). A cause de la commande automatique de gain fonctionnant en détecteur de crête utilisée dans la plupart des amplificateurs, il est à prévoir que d'autres signaux donnent des valeurs mesurées différentes, en fonction du type de compteur utilisé.

Si le fabricant recommande l'utilisation d'un appareil indicateur de crête et d'un signal d'essai non sinusoïdal, la valeur obtenue avec le signal d'essai spécifié, en activant pleinement le circuit de commande automatique de gain, doit être spécifiée, lorsque l'amplificateur est installé pour produire, à partir d'un signal d'essai sinusoïdal qui lui aussi active pleinement le circuit de commande automatique de gain, une intensité de champ de 400 mA/m mesurée à l'aide d'un compteur tel que spécifié en 6.1.

Les valeurs typiques des intensités du champ magnétique qui doivent être produites par les différents signaux d'essai, lorsqu'un amplificateur muni d'une commande automatique de gain fonctionnant en détecteur de crête est installé pour produire 400 mA/m avec un signal d'essai sinusoïdal, sont indiquées dans le Tableau 3. Pour un amplificateur muni d'une commande automatique de gain ne fonctionnant pas en détecteur de crête, les différences sont souvent inférieures et peuvent être considérées comme négligeables.

Tableau 3 – Intensités du champ magnétique typiquement produites par des signaux d'essai avec amplificateur avec commande automatique de gain fonctionnant en détecteur de crête

Signal d'essai	Niveau de référence de 400 mA/m dB	
	Valeur efficace (à l'aide du compteur spécifié en 6.1.3)	PPM (à l'aide du compteur spécifié en 6.1.4)
Signal sinusoïdal (1 kHz)	0	0
Signal de bruit rose (voir 6.4)	-6	0
Parole de référence ISTS EHIMA	0	0
Combi	En tant que composant sinusoïdal et bruit	0

En raison de ce temps d'intégration court, l'indication du compteur produite par le signal en bruit rose ou le signal de parole simulé (ou réel) fluctue. Il convient de prendre les mesures pendant environ 60 s et de noter l'indication maximale (voir aussi B.3.1.2). Si l'instrument de

mesure dispose d'une fonction de maintien de crête avec le temps d'intégration de 0,125 s, il convient de l'utiliser de préférence.

NOTE Il est propre à la nature des signaux de bruit et de parole que des crêtes de courte durée qui dépassent considérablement la valeur efficace obtenue avec 0,125 s surviennent et qu'elles puissent provoquer un écrêtage du courant du signal. Il a été prouvé que, sauf pour des crêtes très importantes, un tel écrêtage n'a pas d'effet significatif sur l'intelligibilité de la parole. Voir [4].

8.3 Réponse en fréquence du champ magnétique

8.3.1 Caractéristique à spécifier

Réponse en fréquence de l'intensité du champ magnétique, mesurée avec une bobine caprice dont l'axe magnétique est vertical (sauf indication contraire, voir 8.1).

8.3.2 Méthode de mesure avec un signal de parole simulé

Procéder comme suit.

- a) Appliquer le signal de parole simulée spécifié en 6.3.3.3 à l'amplificateur et régler ses commandes conformément aux instructions du fabricant précisant les conditions dans lesquelles la réponse en fréquence doit être mesurée (voir l'IEC 62489-1).
- b) Mesurer le spectre par bandes de tiers d'octave de la source du signal.
- c) Mesurer le spectre par bandes de tiers d'octave de l'intensité du champ magnétique en un nombre suffisant de points situés à l'intérieur du volume utile du champ magnétique.
- d) Soustraire les résultats de b) des résultats de c), de façon à obtenir des résultats finaux indépendants du spectre de la source.

NOTE L'utilisation de la parole simulée ou d'autres signaux de complexité similaire pour mesurer la réponse de fréquence, relativement difficile à faire précisément, est mieux adaptée à la recherche et au développement d'applications qu'à leur mise en marche.

8.3.3 Méthode de mesure avec un bruit rose

Procéder comme suit.

- a) Appliquer le signal de bruit rose spécifié en 6.4 à l'amplificateur et régler ses commandes conformément aux instructions du fabricant précisant les conditions dans lesquelles la réponse en fréquence doit être mesurée (voir l'Article C.4).
- b) Mesurer le spectre de tiers d'octave de la source du signal.
- c) Mesurer le spectre par bandes de tiers d'octave de l'intensité du champ magnétique en un nombre suffisant de points situés à l'intérieur du volume utile du champ magnétique.
- d) Soustraire les résultats de b) des résultats de c), de façon à obtenir des résultats finaux indépendants du spectre de la source.

Les mesures doivent être effectuées au moins pour les bandes de fréquence de tiers d'octave centrée sur 100 Hz, 1 kHz et 5 kHz, en un nombre suffisant de points situés à l'intérieur du volume utile du champ magnétique (voir 8.4). Il convient d'effectuer, de préférence, une analyse de la variation de la réponse en fréquence à l'intérieur du volume; une bande de fréquence de tiers d'octave centrée sur 5 kHz est recommandée comme fréquence initiale d'essai. Cela a pour but de s'assurer que toutes les pertes indésirables dues à des structures métalliques conductrices sont identifiées.

8.3.4 Méthode de mesure avec un signal sinusoïdal

Procéder comme suit.

- a) Appliquer le signal sinusoïdal spécifié en 6.5 à l'amplificateur et régler ses commandes conformément aux instructions du fabricant précisant les conditions dans lesquelles la réponse en fréquence doit être mesurée (voir l'Article C.4), de façon que l'amplificateur

soit exploité en dessous du seuil de commande automatique de gain, suivant les spécifications du fabricant ou selon ce qui est déterminé conformément à l'IEC 62489-1.

NOTE 1 Le fabricant est libre de spécifier l'intensité du champ magnétique à 1 kHz pour laquelle la mesure est effectuée.

NOTE 2 Il ne convient pas d'utiliser cette méthode pour des amplificateurs pour lesquels le courant de sortie n'est pas relié linéairement à la tension d'entrée pour n'importe quel niveau de signal. Voir Article C.4.

- b) Mesurer l'intensité du champ magnétique produit.
- c) Les mesures doivent être effectuées au moins à 100 Hz, 1 kHz et 5 kHz, en un nombre suffisant de points situés à l'intérieur du volume utile du champ magnétique (voir 8.4). Il convient d'effectuer, de préférence, une analyse de la variation de la réponse en fréquence à l'intérieur du volume, et une fréquence de 5 kHz est recommandée comme première fréquence d'essai. Cela a pour but de s'assurer que toutes les pertes indésirables dues à des structures métalliques conductrices sont identifiées.

8.3.5 Méthode de mesure avec le signal combi

Procéder comme suit.

- a) Appliquer le signal combi spécifié en 6.6 à l'amplificateur et régler ses commandes conformément aux instructions du fabricant précisant les conditions dans lesquelles la réponse en fréquence doit être mesurée (voir l'Article C.4).
- b) À l'aide du compteur spécifié en B.3.3, sans aucune intégration à long terme supplémentaire, mesurer le spectre de tiers d'octave de la source du signal et le champ magnétique tel que spécifié en 8.3.3 b) à d), mais ignorer les résultats obtenus dans la partie de la salve du signal sinusoïdal du signal combi.

8.3.6 Autre méthode de mesure

Non applicable.

8.3.7 Exigences

La réponse en fréquence doit être comprise dans le domaine de ± 3 dB en référence à la réponse à 1 kHz, entre 100 Hz et 5 000 Hz.

8.4 Volume utile du champ magnétique

8.4.1 Caractéristique à spécifier

Volume à l'intérieur duquel les exigences recommandées ou spécifiées à l'Article 7, en 8.2.7, 8.3.7 et 10.2.7 sont satisfaites.

8.4.2 Méthodes de mesure

Voir Article 7, 8.2, 8.3 et 10.2. Les mesures doivent être effectuées en un nombre suffisant de points situés à l'intérieur du volume utile prévu ou exigé du champ magnétique. Il convient que la sélection de points soit influencée par l'endroit où les utilisateurs sont susceptibles de se trouver, par leurs tailles, par les exigences de disposition spécifique des sièges, par la disposition physique des lieux et par l'influence potentielle des métaux et des signaux d'interférence. Normalement, il convient d'utiliser comme hauteurs de mesure 1,2 m pour les auditeurs assis et 1,7 m pour les auditeurs debout.

8.4.3 Exigences

Les intensités de champ magnétique mesurées aux points sélectionnés doivent être comprises dans la plage de ± 3 dB de l'intensité spécifiée en 8.2.7. Cette exigence ne s'applique pas aux systèmes de petit volume pour lesquels une plage plus large est acceptable. Voir Article 9 et Annexe A. Pour les autres caractéristiques, les recommandations à l'Article 7, ainsi que les exigences en 8.3.7 et en 10.2.7, s'appliquent.

9 Systèmes de petit volume

9.1 Inapplicabilité du concept de "volume utile du champ magnétique"

Pour ces systèmes, il est possible et nécessaire de spécifier dans la norme les positions des points de mesure et de ne pas appliquer le concept de "volume utile du champ magnétique", alors que, pour les autres systèmes, cela n'est pas possible. L'approche dite du "volume utile du champ magnétique" de l'Article 8 est alors appropriée.

9.2 Refuge désactivé et autres points de connexion similaires

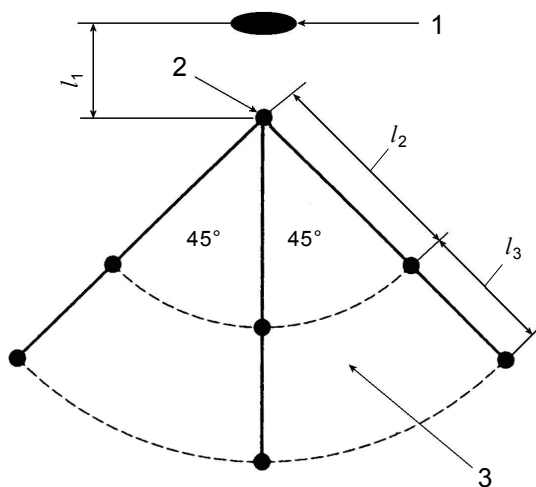
Sauf remplacement spécifique en fonction des exigences contractuelles, les mesures doivent être effectuées aux six points spécifiés à la Figure 2. Le point (ou la ligne) de référence est la face ou la surface du point de connexion, du système d'intercommunication ou du point d'accueil le plus proche de l'utilisateur et n'est pas nécessairement l'emplacement de la source du champ magnétique.

Une disposition semi-circulaire est mieux adaptée aux petites sources de champs magnétiques et une disposition rectangulaire est mieux adaptée aux sources de boucles verticales ou au niveau du sol. Un seul des schémas doit être utilisé pour chaque système.

NOTE Un décalage entre le point (ou la ligne) de référence et la position de la source du champ magnétique améliore l'uniformité de la représentation du champ sur la zone dans laquelle les gens sont susceptibles de se tenir.

IECNORM.COM : Click to view the full PDF of IEC 60118-4:2014

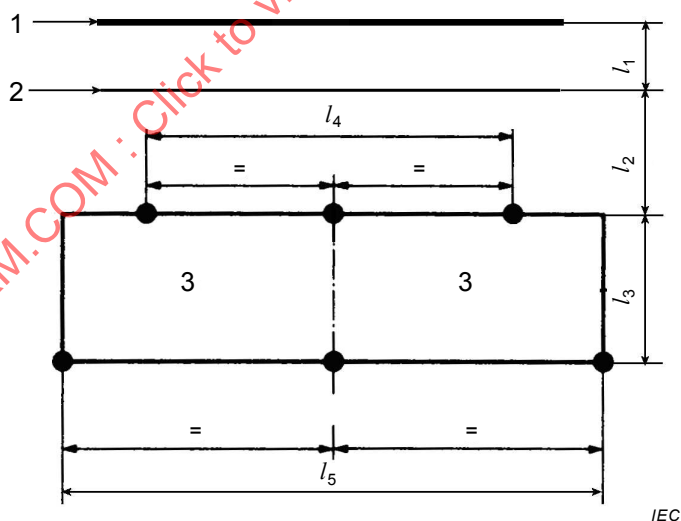
Dimensions en millimètres



Légende

- 1 Source du champ magnétique
- 2 Point de référence
- 3 Zone où on s'attend à ce que les gens soient debout
- l_1 Décalage
- l_2 Rayon interne 300
- l_3 Rayon externe 200

a) Source du champ magnétique de petites dimensions



Légende

- 1 Source du champ magnétique (boucle verticale)
- 2 Ligne de référence
- 3 Zone où on s'attend à ce que les gens soient debout
- l_1 Décalage
- l_2 300
- l_3 200
- l_4 424
- l_5 700

b) Sources de champs magnétiques

Figure 2 – Points de mesure du refuge désactivé et d'autres points de connexion similaires

Les six points de mesure sont exigés à 1,2 m et à 1,7 m. Voir Figure 3 b). Il n'y a toutefois aucune exigence de mesure à une hauteur de 1,45 m.

9.3 Exigences pour le refuge désactivé et les autres points de connexion similaires

Sauf remplacement spécifique en fonction des exigences contractuelles, le système doit être conforme aux exigences spécifiées en 9.3 et en 8.3.7 pour tous les points de mesure spécifiés à la Figure 2, aussi bien verticalement qu'horizontalement. Le niveau d'intensité du champ magnétique à ces points doit être ± 6 dB de référence 400 mA/m, mesuré conformément à 8.2. À un point au moins, il doit être ≥ 0 dB de référence 400 mA/m.

Le niveau de l'intensité du champ magnétique ne doit pas être supérieur à +8 dB de référence 400 mA/m dans la zone dans laquelle les gens sont susceptibles de se tenir.

NOTE 1 Cette intensité de champ élevée est inévitable pour une boucle verticale simple de dimensions pratiques. Si le signal est trop fort ou déformé, l'utilisateur peut simplement se déplacer un peu de la source du champ magnétique.

NOTE 2 Voir Articles 4 et 7 à propos du niveau du bruit de fond magnétique. Il n'est pas possible de spécifier une exigence, car cela pourrait éliminer la disposition d'un système qui serait au moins une aide pour les utilisateurs.

9.4 Systèmes de compteur

Sauf remplacement spécifique en fonction des exigences contractuelles, les mesures doivent être effectuées aux points spécifiés à la Figure 3. Le point de référence est la face ou la surface du compteur la plus proche de l'utilisateur et n'est pas nécessairement l'emplacement de la source du champ magnétique.

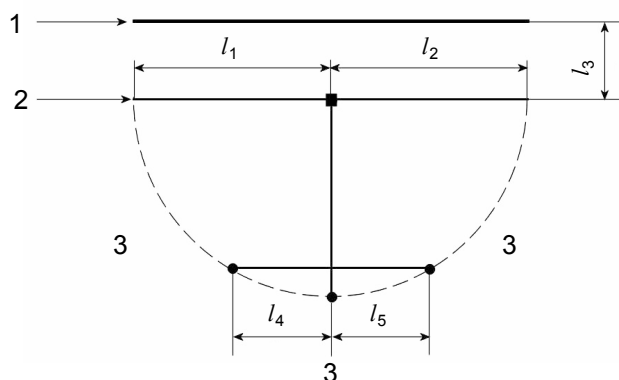
Pour les systèmes de compteur, il y a souvent une exigence de contrôler le débordement vers une position de compteur adjacente. Le contrôle de ce débordement est susceptible d'être un facteur significatif dans la conception. Il peut donc résulter dans un compromis d'uniformité du champ dans la zone dans laquelle les gens sont susceptibles de se tenir.

NOTE 1 Il n'est pas nécessaire de réduire le débordement magnétique entre les positions de compteur en deçà d'un niveau comparable au débordement acoustique. Une différence supérieure à 20 dB entre des positions équivalentes sur les deux compteurs pourrait être suffisante.

NOTE 2 Les limites de la zone dans laquelle les gens sont susceptibles de se tenir ne peuvent pas être normalisées car elles dépendent de la disposition du bâtiment et d'autres facteurs.

NOTE 3 Pour les boucles verticales, un décalage entre le point de référence et la position de la boucle améliore l'uniformité de la représentation du champ sur la zone dans laquelle les gens sont susceptibles de se tenir, mais réduit l'efficacité de la commande de débordement à la position de compteur qui suit.

Dimensions en millimètres



IEC

Légende

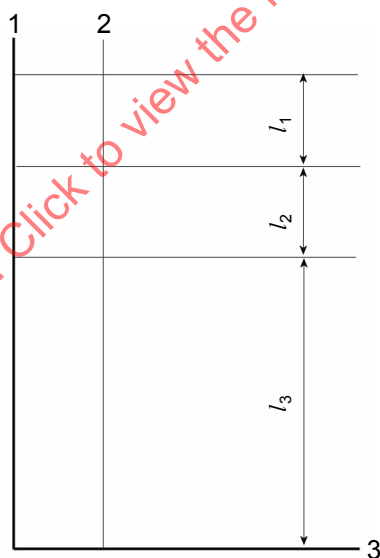
- 1 Source du champ magnétique
- 2 Ligne de référence
- 3 Zone où on s'attend à ce que les gens soient debout

l_1 300 l_4 150

l_2 300 l_5 150

l_3 Décalage

a) Vue de plan



IEC

Légende

- 1 Source du champ magnétique
- 2 Ligne de référence
- 3 Niveau du sol

l_1 250 l_3 1 200

l_2 250

b) Élévation latérale

Figure 3 – Point de mesure pour un système de compteur

Les mesures aux trois points illustrés dans la vue de plan sont exigées à 1,2 m, à 1,45 m et à 1,7 m.

9.5 Exigences pour les systèmes de compteur

Sauf remplacement spécifique en fonction des exigences contractuelles, le système doit être conforme aux exigences spécifiées en 9.3 et en 8.3.7 pour tous les points de mesure spécifiés à la Figure 3, aussi bien verticalement qu'horizontalement. Le niveau d'intensité du champ magnétique à ces points doit être ± 6 dB de référence 400 mA/m, mesuré conformément à 8.2. À un point au moins, il doit être ≥ 0 dB de référence 400 mA/m.

L'intensité du champ ne doit pas être supérieure à +8 dB de référence 400 mA/m dans la zone où on s'attend à ce que les gens soient debout.

NOTE 1 Cette intensité de champ élevée est inévitable pour une boucle verticale simple de dimensions pratiques. Si le signal est trop fort ou déformé, l'utilisateur peut simplement se déplacer un peu de la source du champ magnétique.

NOTE 2 Voir Articles 4 et 7 à propos du niveau du bruit de fond magnétique. Il n'est pas possible de spécifier une exigence, car cela pourrait éliminer la disposition d'un système qui serait au moins une aide pour les utilisateurs.

10 Configuration (mise en marche) du système

10.1 Procédure

La procédure de mise en condition du système doit inclure un essai avec les sources sonores (locuteur, etc.) en position normale par rapport aux microphones du système ou avec d'autres sources, telles que lecteur de CD. Des mesures doivent être effectuées pour vérifier que les commandes de l'amplificateur, etc., sont réglées de façon que l'intensité du champ magnétique spécifié en 8.2.7 soit obtenue. Si l'amplificateur est muni d'une commande de gain qui précède l'étape de commande automatique de gain et une indication avertissant que la commande automatique de gain est en exploitation, il est normalement suffisant de régler la commande pour que l'indication spécifiée par le fabricant soit atteinte. Le signal de parole de référence tel que défini en 6.3.3.3 peut également être utilisé pour un essai plus objectif, mais, comme toujours, il convient généralement de ne pas ajuster la commande "de pilotage de la boucle magnétique" (commande de gain qui suit l'étape de commande automatique de gain) de l'amplificateur.

Il convient qu'un petit nombre d'utilisateurs d'appareils de correction auditive soient présents lorsqu'un système est en train d'être mis en place pour la première fois ou après des modifications importantes, afin de vérifier que les résultats subjectifs sont cohérents avec les mesures. Il est important de vérifier que ces utilisateurs d'appareils de correction auditive procèdent à un fonctionnement correct de leurs appareils et de s'assurer qu'ils comprennent réellement ce qu'ils sont supposés entendre.

Il est essentiel que des personnes formées comme spécifié en à l'Article E.5 soient présentes, avec les récepteurs qu'ils utiliseront lors de la vérification normale du système.

NOTE Certains utilisateurs d'appareils de correction auditive règlent leur commande de volume beaucoup trop haut et certains appareils anciens tendent à être en surcharge pour une intensité du champ relativement basse. Lorsque des variations significatives d'opinion sont rencontrées parmi les utilisateurs d'appareils de correction auditive, sur les performances d'un système, il peut s'avérer nécessaire de vérifier le réglage des appareils.

10.2 Niveau de bruit magnétique dû au système

10.2.1 Explication du terme

Intensité du champ magnétique, mesurée avec une bobine captrice dont l'axe magnétique est vertical (sauf indication contraire, voir 8.1), produite par la combinaison du bruit de fond et du champ dû au bruit de l'amplificateur, en l'absence des signaux d'entrée.

NOTE Cette valeur ne peut pas être mesurée correctement tant que la procédure de disposition n'a pas eu lieu.

10.2.2 Méthode de mesure avec un signal de parole

Non applicable.

10.2.3 Méthode de mesure avec un bruit rose

Non applicable.

10.2.4 Méthode de mesure avec un signal sinusoïdal

Non applicable.

10.2.5 Méthode de mesure avec un signal combi

Non applicable.

10.2.6 Méthode de mesure – Autre (pas de signal d'entrée)

L'intensité du champ magnétique doit être mesurée, comme spécifié à l'Article 7, avec la pondération A en un nombre suffisant de points situés à l'intérieur du volume utile, le système étant en fonctionnement, mais en l'absence de signaux d'entrée.

NOTE Si le signal est dérivé d'un équipement pour systèmes électroacoustiques, l'inhibition est appliquée aux entrées de cet équipement.

10.2.7 Exigences

Si le rapport signal sur bruit de référence tel qu'il est mesuré en 7.2 est supérieur à 47 dB, le niveau d'intensité du champ magnétique en n'importe quel point avec le système en fonctionnement ne doit pas dépasser -47 dB. Si le rapport signal sur bruit de référence est inférieur à 47 dB, le niveau d'intensité du champ magnétique en n'importe quel point avec le système en fonctionnement ne doit pas dépasser le niveau d'intensité avec le système mis hors circuit de plus de 1 dB.

10.3 Surcharge de l'amplificateur à 1,6 kHz

10.3.1 Explication du terme

Si une correction de réponse en fréquence est appliquée à l'amplificateur afin de compenser une perte de métal, l'amplificateur peut être capable de produire l'intensité de champ magnétique maximum exigée à 1 kHz mais peut être surchargé à une fréquence plus élevée. Un essai avec un signal à 1,6 kHz est considéré comme suffisant.

10.3.2 Méthodes d'essai

Appliquer un signal sinusoïdal à 1 kHz et ajuster son niveau afin qu'une intensité de champ magnétique inférieure de 1 dB à la valeur exigée soit obtenue à un point donné. N'appliquer ce signal que pour la durée la plus courte possible afin d'éviter toute surchauffe de l'amplificateur. Mettre la fréquence à 1,6 kHz sans changer son niveau.

NOTE 1 L'intensité du champ magnétique est intentionnellement augmentée par compensation de la réponse en fréquence.

Pour déterminer si l'amplificateur est surchargé, appliquer un des essais suivants:

- observer "l'indicateur de serre-câble" de l'amplificateur, s'il est fourni;
- comparer la tension de sortie mesurée avec la valeur spécifiée par le fabricant;
- examiner l'onde du **courant** de sortie avec un oscilloscope.

NOTE 2 Pour vérifier le courant, on peut inclure une résistance de faible valeur, par exemple $0,22\ \Omega$, en série avec la boucle, mais aucune des extrémités de la résistance n'est susceptible d'être au potentiel de terre. Pour de nombreux amplificateurs, une mesure peut être faite entre le terminal de sortie de boucle "froide" et la terre du signal de l'amplificateur.

10.4 Exigences

La valeur maximum de l'intensité du champ magnétique obtenue depuis le signal de parole de référence (voir 6.3.3.3) doit normalement être 400 mA/m, mesuré avec un compteur tel que spécifié en 6.1.

Pour le signal de référence et toutes les sources sonores réelles, la valeur mesurée dépend des caractéristiques du circuit de commande automatique de gain, mais aussi de la source du signal elle-même; les niveaux efficaces mesurés sont donc susceptibles de dévier de la valeur cible. A condition que la durée de mesure soit suffisamment longue pour observer les vrais niveaux maximum, il convient que le système atteigne normalement $\pm 3\text{ dB}$ de référence 400 mA/m (283 mA/m à 566 mA/m).

Aucun changement de 400 mA/m ne doit être fait si le grand public a accès au système et l'utilise. L'intensité du champ ne peut être ajustée que si le système n'est utilisé que par un groupe fermé d'utilisateurs d'appareils de correction auditive qui indiquent que, sauf en cas d'ajustement, le niveau du signal n'est pas satisfaisant (le concepteur du système n'a aucun contrôle sur l'endroit où les utilisateurs du système règlent les commandes de gain de leurs appareils de correction auditive). Comme expliqué dans la Note ci-dessous, dans certaines conditions, une communauté fermée d'utilisateurs peut trouver qu'une intensité de champ de 400 mA/m n'est pas satisfaisante.

Si une intensité de champ de $400\text{ mA/m} \pm 3\text{ dB}$ n'est pas atteinte avec de véritables signaux, la mesure doit être répétée à l'aide du signal spécifié en 6.3.3.3. Si l'exigence n'est toujours pas atteinte, la spécification du système et la procédure de configuration en 4.1 doivent être revues, afin de déterminer si le système dans son ensemble, et l'amplificateur en particulier, ont bien été spécifiés.

NOTE Du fait que l'intensité du champ est variable d'un endroit à un autre, elle est considérée comme devant être égale à la valeur déterminée conformément à 8.2 à certains endroits, comme étant supérieure à d'autres endroits et inférieure ailleurs. Le niveau sonore subjectif dépend aussi des réglages de commande du volume des appareils de correction auditive, réglages qui ne sont pas de la responsabilité du fabricant ou de l'installateur. Il est, par conséquent, peu approprié de rendre obligatoire une valeur spécifique d'intensité du champ lorsqu'il existe un consensus sur le fait que l'intensité du champ peut être modifiée.

Annexe A **(informative)**

Systèmes pour petits volumes de champs magnétiques utiles

A.1 Vue d'ensemble

Il est souvent exigé de fournir un signal de boucle d'induction à un utilisateur d'appareil de correction auditive dans des circonstances particulières. Ces systèmes de boucle d'induction peuvent être normalement divisés en trois catégories principales.

A.2 Systèmes acoustiques portés par la personne

Les systèmes portés par la personne utilisent généralement un collier d'induction qui est essentiellement une petite boucle qui est enroulée autour du cou comme un collier. Ces boucles sont généralement alimentées à partir de la sortie d'un appareil acoustique normal destiné à alimenter des écouteurs normalisés ou à être relié à des téléphones cellulaires ou mobiles. La position de la bobine captrice de l'appareil de correction auditive peut être normalement facilement imposée et, par conséquent, l'emplacement de l'espace d'audition où la caractéristique peut être mesurée est facilement défini. Il convient normalement d'obtenir les caractéristiques qui sont définies dans le présent document. Voir aussi l'IEC 62489-1.

A.3 Système de petit volume adapté à un siège, principalement domestique

Un système de petit volume, souvent dans un environnement domestique, peut être un collier d'induction ou un coussin spécialisé sur lequel s'assied l'auditeur, ou une boucle encastrée dans la chaise de l'utilisateur. Dans de tels cas, la boucle est normalement alimentée par un petit amplificateur affecté spécialement. Pour les boucles de coussins ou de chaises, il convient de prévoir une tolérance sur la position de la tête de l'auditeur, qui peut dépendre de façon significative de la taille de la personne. Il convient d'obtenir les caractéristiques spécifiées dans la présente norme. Toutefois, à proximité des limites de l'espace susceptible d'être occupé par l'utilisateur d'un appareil de correction auditive, les exigences concernant l'intensité du champ peuvent parfois ne pas être satisfaites.

A.4 Endroits spécifiques tels que les lieux d'information et les bornes d'appel, les guichets de vente de billets et les guichets de banque, etc.

Les lieux d'information et similaires sont souvent utilisés dans des endroits déterminés. Il est souvent difficile de définir facilement l'espace d'écoute, car il est nécessaire que l'installation soit adaptée à la hauteur possible de la tête de l'auditeur, qui peut être 1 m pour un enfant, 1,2 m pour l'utilisateur d'un fauteuil roulant et 1,7 m pour une personne de grande taille. Dans le plan horizontal, des déplacements significatifs par rapport à la position optimale sont à prévoir. De même, dans cette situation, il peut facilement arriver que des quantités significatives de métaux soient présentes. Cela crée des difficultés pour obtenir un bon fonctionnement du système et il convient que les exigences concernant le bruit de fond (souvent produit par des circuits électroniques), l'intensité du signal et la réponse en fréquence soient appliquées avec perspicacité, sachant qu'un système, aussi bon qu'il puisse être étant donné les contraintes avec lesquelles il doit fonctionner, est généralement une meilleure solution qu'aucun système du tout.

La taille et la configuration des boucles des systèmes de compteur varient; en outre, les boucles qui s'étendent sur trois dimensions ne sont pas faciles à traiter analytiquement. Une boucle verticale est généralement facile à installer; toutefois, en cas de disposition conventionnelle, la représentation du champ est loin d'être idéale. En effet, un large volume

d'intensité de champ faible est centré sur l'axe horizontal, comme illustré, pour un carré de boucle typique de 70 cm, à la Figure A.1.

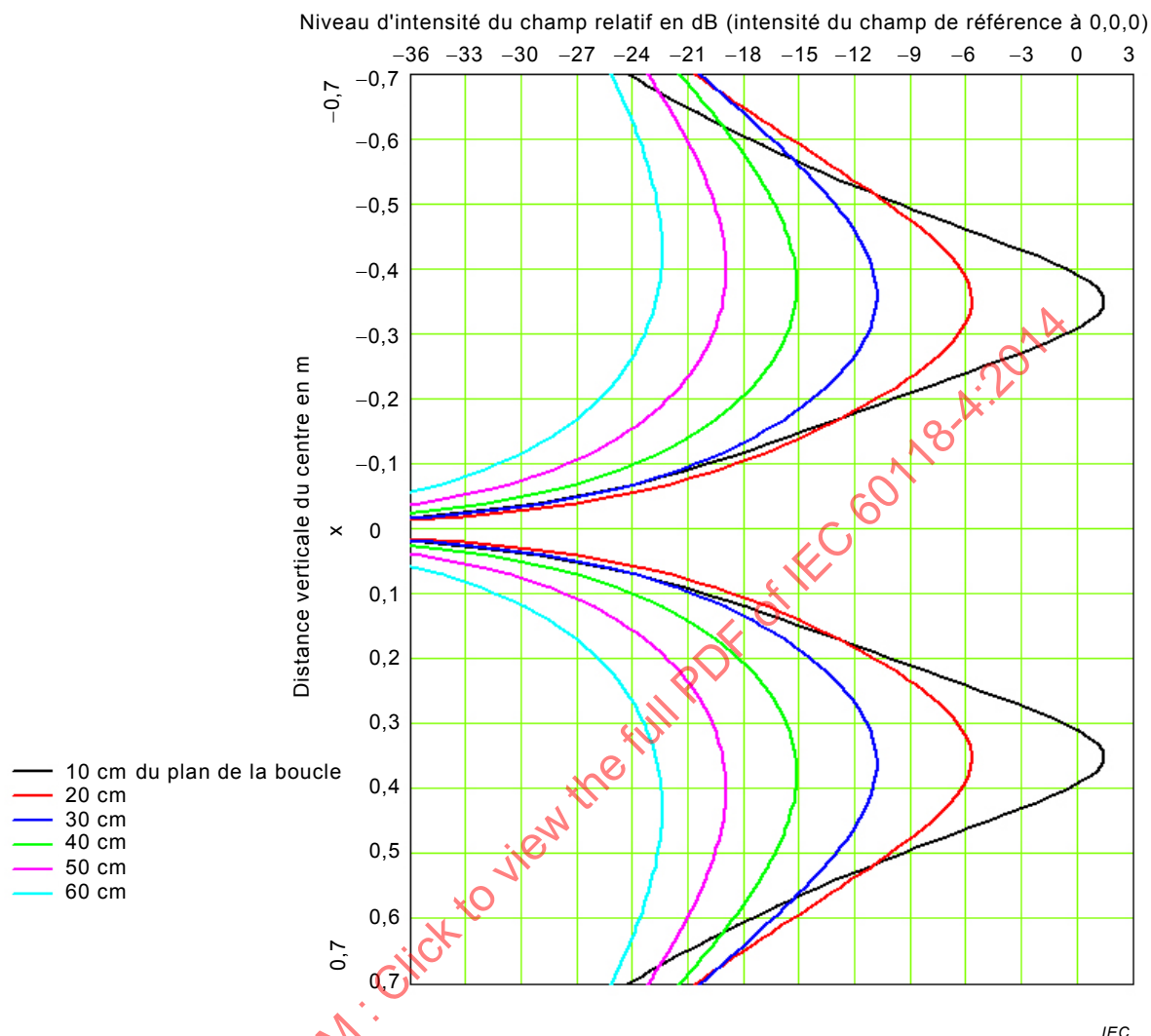


Figure A.1 – Représentation du champ d'une boucle verticale

La plage de hauteurs d'écoute est de 50 cm; aussi, on peut voir ci-dessus qu'une plage optimale d'intensités de champs, en prenant en compte la variation de distance des boucles, est d'environ 12 cm au-dessus du centre de la boucle à environ 62 cm au-dessus du centre. (Noter que le conducteur de la boucle est à 35 cm au-dessus du centre, de sorte que le lobe supérieur de la représentation du champ de la Figure A.1, y compris le champ en dehors de la boucle, soit utilisé.) Cela signifie qu'il convient que le centre de la boucle soit à 108 cm au-dessus du sol, afin que le bord inférieur soit à 73 cm au-dessus du sol et le bord supérieur à 143 cm au-dessus du sol. Il est tout aussi efficace de placer le centre de la boucle à 182 cm au-dessus du sol, afin que le lobe inférieur de la représentation du champ soit utilisé.

NOTE Ces positions de boucle sont pour un carré de boucle de 70 cm. Pour les autres dimensions, les positions optimales de boucle peuvent être déterminées à partir d'un tracé de représentation du champ similaire à celui de la Figure A.1.

La Figure A.2 montre qu'avec l'arrangement précédent, il y a aucun problème de couverture de bord à bord. Les dimensions sont en mètres et un schéma inversé montre que cela est appliqué au nouvel arrangement.

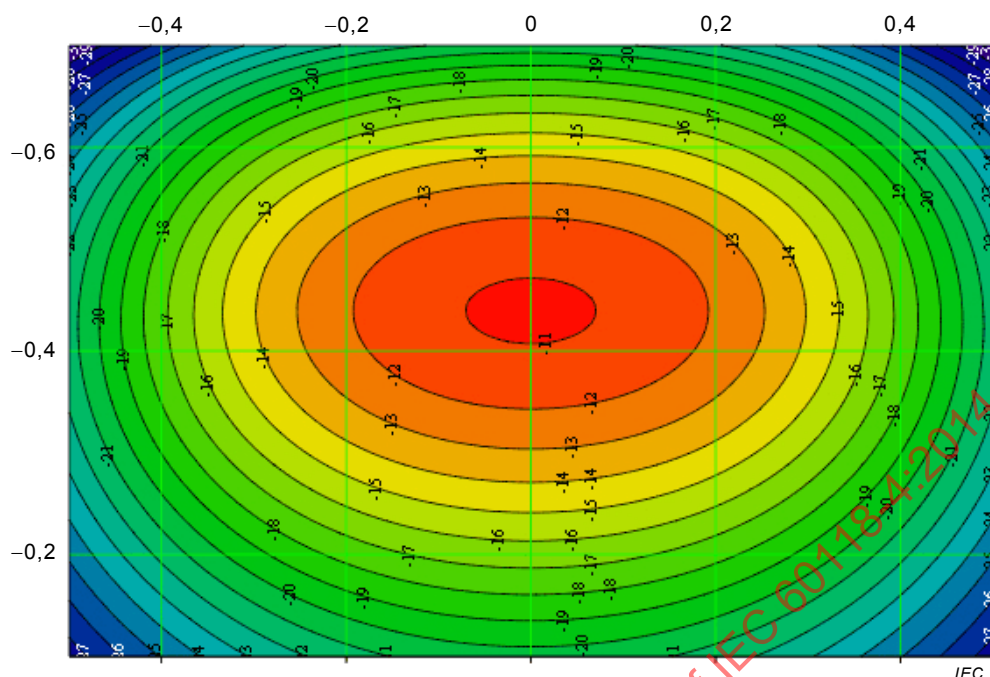


Figure A.2 – Trace de contour de l'intensité de champ de la boucle verticale

Destiné à une boucle de 70 cm sur 70 cm, à une distance de 0,3 m. Le niveau d'intensité du champ est relatif à celui du centre de la boucle et dans son plan.

Les hauteurs de mesure de 1,2 m et de 1,7 m, qui sont relatives aux utilisateurs, pas aux systèmes, s'appliquent de façon égale aux systèmes de compteur, mais un jeu supplémentaire de mesures à une hauteur de 1,45 m est essentiel car une installation mal conçue peut obtenir un résultat nul ici. À cette hauteur, le niveau d'intensité de champ de référence 400 mA/m à certains des points peut être égal à +12 dB, mais pas supérieur.

Pour les points de la vue de plan, une exigence moins contraignante est acceptable pour un système de compteur; en effet, plusieurs personnes qui veulent toutes entendre sont susceptibles de se rapprocher d'un refuge, alors que, pour un système de compteur, il convient idéalement qu'une seule personne puisse entendre.

Annexe B (informative)

Appareillage de mesure

B.1 Vue d'ensemble

Pour satisfaire au but fondamental de la présente norme, à savoir que les systèmes de boucle d'induction sont prévus, installés et montés correctement, il est nécessaire de faire des recommandations concernant les exigences techniques de l'appareillage de mesure aussi simples que possible en raison du fait que si seul un appareillage coûteux peut être utilisé, il est peu probable que les caractéristiques de beaucoup d'installations puissent être mesurées. Le statut d'une recommandation est qu'une raison est exigée pour ne pas l'observer.

B.2 Sources de signal

B.2.1 Parole directe

Les sources recommandées sont des enregistrements CD de parole sans compression de données. D'autres sources spécifiées peuvent être utilisées, mais il convient de noter qu'il peut y avoir des différences significatives dans les résultats obtenus pour les mesures avec différents signaux de parole.

Lorsqu'on utilise de la parole enregistrée, l'enregistrement doit être reproduit avec un appareillage convenable dont on puisse régler la tension de sortie dans des domaines de 0 mV à 10 mV et 0 V à 1 V. Il convient que l'impédance source de sortie soit inférieure ou égale à 1 000 Ω .

Si on utilise des sources locales de parole, il convient de faire des essais avec plusieurs échantillons de parole, afin de s'assurer que la variabilité entre les locuteurs n'entraîne pas l'annulation des mesures.

B.2.2 Parole simulée

Les sources recommandées sont les suivantes.

- L'enregistrement sur CD fourni en tant que supplément à la norme UIT P.50 [2]. Il convient d'utiliser la parole simulée masculine.
- Le signal de parole de référence (ISTS). Voir 6.3.3.3.

Il convient que l'enregistrement soit reproduit à l'aide d'un appareillage convenable, dont on puisse régler la tension de sortie dans des domaines de 0 mV à 10 mV et 0 V à 1 V. Il convient que l'impédance source de sortie soit inférieure ou égale à 1 000 Ω .

B.2.3 Bruit rose

Il convient que cette source produise un bruit rose avec un rapport entre la tension crête à crête (mesurée à l'aide d'un oscilloscope) et la tension efficace réelle d'au moins 8, avec un spectre de bandes de tiers d'octave plat à ± 1 dB près entre 100 Hz et 5 kHz et une bande limitée à -3 dB ou en dessous à 75 Hz et à 6,5 kHz. Il convient que l'on puisse régler la tension de sortie dans des domaines de 0 mV à 10 mV et de 0 V à 1 V. Il convient que l'impédance source de sortie soit inférieure ou égale à 1 000 Ω .

Il convient que les filtres limiteurs de bande soient au moins du troisième ordre; un tel filtre actif nécessite une section d'amplificateur opérationnel. La limitation de bande est spécifiée de façon que le signal réagisse avec les systèmes de commande automatique de gain de la même manière qu'avec la parole.

B.2.4 Signal sinusoïdal

Voir 6.5.

B.3 Appareil de mesure de l'intensité du champ magnétique

B.3.1 Recommandations générales

B.3.1.1 Bobine magnétique captrice

Il convient que cette bobine présente une section dont la surface soit inférieure à 100 mm². Il convient que la longueur axiale de la bobine soit supérieure au diamètre moyen. Il convient que sa position à l'intérieur de l'appareil et que la direction de sa sensibilité maximale soient clairement indiquées.

B.3.1.2 Domaine de mesure et indication

Il convient que le domaine de mesure, qui peut être divisé en deux sous domaines ou plus, pour augmenter la résolution, s'étende idéalement de –62 dB à +8 dB par rapport à 400 mA/m. Cependant, dans la plupart des cas, un domaine de –52 dB à +8 dB est suffisant, et cela peut être obtenu à l'aide d'appareils pilotes d'affichage de faible coût disponibles sur le marché. Pour les deux types recommandés d'appareils, les recommandations concernant les domaines, et par conséquent les marquages de l'indicateur, se réfèrent aux valeurs efficaces d'un signal sinusoïdal. Il convient que la résolution soit de ± 1 dB ou meilleure dans le domaine des niveaux compris entre –3 dB et +6 dB par rapport à 400 mA/m. Il convient que les appareils soient étalonnés de façon à donner une indication de 0 dB pour un champ magnétique sinusoïdal de 1 kHz, dont l'intensité en valeur efficace est égale à 400 mA/m.

L'indication peut être obtenue au moyen d'un appareil à bobine mobile (affichage analogique), d'un système de points ou de barres à LED ou sous forme d'un affichage numérique donné par un afficheur LED ou LCD. Une fonction avec "maintien de l'affichage crête" peut être fournie, auquel cas les "valeurs maintenues de l'affichage crête" peuvent être supérieures aux valeurs moyennes sur 60 s (voir 8.2.7) d'approximativement 2 dB. Une commande de préréglage de la sensibilité peut être fournie (voir les Annexes E et F).

B.3.1.3 Liaisons externes

Il convient de fournir un ou plusieurs connecteurs de sortie, pour la liaison avec des écouteurs ou d'autres appareils de mesure, tels qu'un analyseur de spectre. Pour les écouteurs, il convient que la sortie soit conforme aux exigences correspondantes de l'IEC 61938 [5], mais voir également l'Article E.5. Pour les appareils de mesure externes, une sortie correspondant à une tension efficace de 1 V environ pour l'indication maximale convient généralement. Il convient que l'impédance de la source soit inférieure ou égale à 1 000 Ω . Il convient que le fait de relier l'appareil à une charge conforme aux spécifications de l'appareil n'entraîne pas une modification du résultat de mesure supérieur à 0,2 dB.

B.3.2 Appareil du type "mesure des crêtes de modulation"

L'appareil du type "mesure des crêtes de modulation" peut être un appareil construit spécialement. Il convient qu'il comporte un redresseur de crête double alternance présentant des caractéristiques dynamiques semblables à celles de l'appareil de mesure de classe II spécifié dans l'IEC 60268-10.

Les exigences simplifiées pour les caractéristiques dynamiques de l'appareil, tirées de l'IEC 60268-10, sont les suivantes:

- il convient qu'une salve de 10 ms à 5 kHz produise une lecture située à $-2 \text{ dB} \pm 1 \text{ dB}$ par rapport à celle donnée par un signal sinusoïdal continu de 5 kHz;
- la durée qui s'écoule entre la suppression d'un signal sinusoïdal de 1 kHz produisant une indication de 0 dB et l'indication décroissant à -20 dB doit être égale à $2,3 \text{ s} \pm 0,5 \text{ s}$. Si l'indicateur n'est pas un appareil à bobine mobile, cela peut être déterminé en mesurant la variation en fonction du temps d'une tension convenable interne à l'appareillage, en utilisant un oscilloscope à mémoire.

B.3.3 Appareil de type "mesure des valeurs efficaces réelles"

L'appareil de mesure de type "valeur efficace réelle" peut être un instrument construit spécialement, ou un sonomètre dont le microphone est remplacé par une bobine magnétique captrice comportant un égaliseur supplémentaire de façon à obtenir une réponse en fréquence essentiellement plate dans le mode non pondéré. Il est nécessaire que l'appareil de mesure comporte un redresseur de valeur efficace réelle et qu'il satisfasse aux exigences correspondantes pour un sonomètre de classe 2 spécifiées dans l'IEC 61672-1, à l'exception de ce qui est spécifié en B.3.1.2.

B.4 Calibreur pour appareil de mesure de l'intensité du champ magnétique

Il convient que le calibreur produise une valeur efficace de l'intensité du champ magnétique de 400 mA/m à 1 kHz, à l'intérieur d'un volume suffisamment grand pour inclure la totalité de la bobine captrice de l'appareil avec lequel il est destiné à être utilisé. Il convient que les fréquences de 100 Hz et de 5 kHz soient disponibles, de façon à permettre de vérifier les réponses à ces fréquences. Voir également l'Annexe F.

B.5 Analyseur de spectre

Il convient que l'analyseur de spectre fournisse une analyse par bandes de tiers d'octave dans un domaine de fréquences au minimum compris entre 100 Hz et 5 kHz. Il convient que les caractéristiques du filtre soient conformes à celles qui sont spécifiées dans l'IEC 61260 [6].

Lorsque l'analyseur de spectre fait partie intégrante de l'appareil de mesure de l'intensité magnétique, il est nécessaire que seuls les filtres avec des fréquences médianes de 100 Hz, 1 kHz et 5 kHz soient disponibles. Des filtres additionnels permettent d'obtenir une meilleure analyse des caractéristiques du système lorsqu'on évalue les pertes dues à la présence de métaux.

Annexe C (informative)

Disposition d'information

C.1 Généralités

Les exigences suivantes sont destinées à s'assurer que l'utilisateur final du système, que le personnel responsable de l'installation et/ou du fonctionnement de l'appareillage et que le fabricant de l'appareillage dispose de renseignements convenables de façon à s'assurer que le système de boucle d'induction fonctionne en conservant les exigences de la présente norme.

Il convient que l'installateur fournisse au moins les renseignements qui suivent.

C.2 Renseignements à fournir aux utilisateurs d'appareils de correction auditive

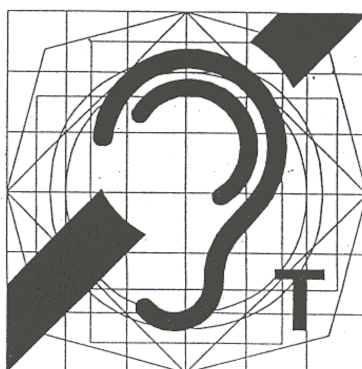
Il convient de placer une signalisation dans une position prédominante à proximité de l'entrée ou des entrées, s'il en existe plusieurs, de l'endroit où une boucle d'induction est installée. La signalisation doit être de taille suffisante pour être facilement lue et elle doit être fabriquée avec des matériaux résistants. Un exemple d'une telle signalisation est donné à la Figure C.1. Il convient d'utiliser le même symbole pour indiquer la présence d'un couplage inductif avec les postes téléphoniques.

Il convient qu'un plan indiquant le volume utile du champ magnétique soit placé auprès de la signalisation ci-dessus ou qu'il y soit incorporé.

Il convient également d'indiquer le nom ou la fonction du personnel responsable du bon fonctionnement du système de boucle et comment on peut le contacter.

Il convient, pour les systèmes de boucles d'induction de petites dimensions, comme ceux utilisés pour les vitres des guichets, de placer une signalisation dans un endroit bien en vue, là où l'utilisateur d'un appareil de correction auditive est normalement susceptible de se tenir.

Il convient que les utilisateurs d'appareils de correction auditive puissent disposer sur demande d'instructions claires sur l'utilisation du système de boucle d'induction.



SOURCE: ETSI TR 101 767 [7]

Figure C.1 – Symbole graphique: couplage inductif

C.3 Renseignements devant être fournis aux installateurs du système qui les fourniront à leur tour aux utilisateurs

Il convient que les renseignements suivants soient fournis:

- le plan spécifié à l'Article C.2;
- les spécifications concernant l'amplificateur et l'appareillage associé comme indiqué à l'Article C.4;
- l'intensité du champ établie comme décrit en 10.4 (incluant les notes);
- le réglage des positions des commandes pour obtenir l'intensité exigée du champ dans le volume spécifié du champ magnétique;
- la méthode suivant laquelle l'intensité du champ magnétique peut être contrôlée pour assurer au jour le jour un fonctionnement normal du système;
- la position convenable des microphones, les exigences concernant les signaux provenant d'appareils de reproduction externes et le réglage des commandes appropriées pour s'assurer que le champ magnétique spécifié est produit en fonctionnement normal;
- les effets provenant d'autres installations électriques utilisées dans l'espace où le système de boucle est installé.

C.4 Renseignements devant être fournis par le fabricant de l'appareillage d'amplification

Voir l'IEC 62489-1.

IECNORM.COM : Click to view the full PDF of IEC 60118-4:2014

Annexe D (informative)

Mesure des signaux de parole

L'édition précédente de la présente norme se référait à un "niveau moyen à long terme" des signaux de parole comme valeur de référence. Cependant, ce "niveau moyen à long terme" ne peut pas être formellement défini, comme le montrent les mesures suivantes d'un signal de parole utilisant un appareil de mesure de valeur efficace réelle, avec différentes durées d'intégration.

Durée d'intégration s	Niveau relatif pour une lecture maximum dB
0,5	0
1,5	-1
5	-2
15	-5
60	-12

De plus, un appareil de mesure avec une longue durée d'intégration ne peut pas être utilisé de façon pratique pour régler la commande de gain du système de façon à obtenir une "moyenne à long terme" de 100 mA/m au point de référence. Même avec une durée d'intégration de 15 s, cela pourrait entraîner un processus difficile et inexact pour trois raisons.

- Après chaque réglage, il est nécessaire d'attendre au moins 3 constantes de temps, c'est-à-dire 45 s, pour que les tensions des circuits de constante de temps se stabilisent au niveau correspondant à la nouvelle entrée. (Cet effet peut être vu sur un tel appareil de mesure lors de la mesure d'un signal de bruit rose.)
- Même avec une durée d'intégration de 15 s, la lecture de l'appareil de mesure est loin d'être constante et il y a lieu de choisir entre une lecture "moyenne" estimée et une lecture maximale durant une certaine durée (non spécifiée et non enregistrée).
- La mesure ne peut pas déterminer si le système de boucle d'induction peut produire les intensités de champ plus élevées nécessaires pour la reproduction de signaux de parole sans distorsion d'amplitude inacceptable.

Si l'on utilise une constante de temps de 0,125 s, la lecture est évidemment variable d'un moment à l'autre, de sorte que l'utilisateur doit également utiliser dans ce cas un moyennage subjectif.

D'un autre côté, l'appareil indicateur de crête est conçu de façon qu'une lecture sûre du niveau maximal puisse être obtenue sans fatigue exagérée de l'opérateur. De nombreuses expériences ont montré qu'un appareil essentiellement du type 2 qui mesure les crêtes de modulation d'une intensité de champ, spécifié dans l'IEC 60268-10, étalonné en valeurs efficaces pour un signal sinusoïdal donne une lecture de 560 mA/m, lorsque la valeur efficace à court terme (intégration sur 125 ms) de l'intensité du champ pour un signal de parole typique est de 400 mA/m.

Les systèmes de boucle d'induction, ne comportant pas de compression (distincte de la commande automatique de gain) ou une compression modérée, qui sont montés de cette façon sont trouvés dans la pratique particulièrement satisfaisants en termes de niveaux de signal. L'appareil de mesure répond tout de suite aux modifications du réglage de la commande de gain. Si l'amplificateur est en surcharge sur les crêtes de programme, cela se voit à l'impossibilité d'obtenir 560 mA/m.

Annexe E (informative)

Théorie fondamentale et pratique des systèmes de boucles d'induction audiofréquences

E.1 Propriétés de la boucle et de son champ magnétique

Fondamentalement, une boucle d'induction est constituée d'un conducteur dans lequel circule un courant d'audiofréquence et qui entoure la surface où la réception est exigée. Le courant circulant dans la boucle conductrice produit un champ magnétique dont l'intensité est mesurée en ampères par mètre. L'intensité du champ produit par un courant donné varie beaucoup d'un point à l'autre à l'intérieur et à l'extérieur de la boucle. Voir [8], [9] and [10]. De telles boucles produisent des champs magnétiques détectables en dehors du volume exigé; et des contraintes de taille peuvent avoir une influence significative sur la conception de telles boucles. Il existe des techniques pour réduire le débordement du signal en dehors du volume désigné et pour couvrir de très grandes surfaces. Voir Annexe I et [11].

La Figure E.1 montre une boucle et une représentation sous forme de diagramme des vecteurs magnétiques. La direction de ces vecteurs suit des lignes circulaires et il existe ainsi des composantes verticales et horizontales. La variation de l'intensité du champ dans l'espace est très importante (comme le montre la Figure E.2). Le long d'une ligne Z1, qui est dans le plan de la boucle, l'intensité du champ atteint une valeur extrêmement élevée près du fil. Un déplacement à partir du plan de la boucle (telle que la ligne Z2 l'indique) permet d'obtenir une distribution du champ plus acceptable. La ligne appelée "ligne nulle du système" montre que les points pour lesquels la composante verticale du champ magnétique a pour valeur zéro sont situés à des distances en dehors du périmètre de la boucle qui augmentent au fur et à mesure que la hauteur de l'emplacement d'écoute augmente au-dessus du plan de la boucle.

Pour la plupart des systèmes de boucles d'induction audiofréquence, les personnes qui écoutent sont debout ou assises, de sorte que les axes des bobines captrices des appareils de correction auditive sont normalement verticaux et répondent ainsi à la composante verticale du champ magnétique de la boucle. Dans les hôpitaux et les lieux de culte, cependant, les axes de certaines bobines captrices peuvent être horizontaux ou inclinés à un angle intermédiaire, de sorte que la composante correspondante du champ magnétique est donc importante. Au centre géométrique d'une boucle carrée à un seul tour de côté d (en m), l'intensité du champ H (en A/m) produit par un courant I (en A) est donné par $H = 2\sqrt{2} I / (\pi d)$ (en A/m), et il est vertical (de façon rigoureuse, il est perpendiculaire au plan de la boucle). Cette formule est applicable à une boucle rectangulaire de côtés d_1 , d_2 à condition que ces côtés ne soient pas extrêmement différents, en prenant $d = \sqrt{d_1 d_2}$.

Pour les bureaux de renseignements, etc., la boucle est souvent positionnée dans un plan vertical et la composante verticale effective qui existe au niveau du sommet du fil et au-delà est utilisée pour exciter l'appareil de correction auditive. Il y a lieu de prendre des précautions, car l'abaissement de la position d'écoute jusqu'à l'axe de la boucle empêche de recevoir un signal utilisable.