

## INTERNATIONAL ELECTROTECHNICAL COMMISSION

---

**IEC 62459**  
Edition 1.0 2010-01

**Sound system equipment –  
Electroacoustical transducers –  
Measurement of suspension parts**

### **C O R R I G E N D U M 1**

#### **3.11**

##### **lowest cone resonance frequency**

*Replace the existing Formula (7) by the following new Formula:*

$$f_0 \approx \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{K(x_{\text{off}})}{\delta m_s}} \quad (7)$$

#### **6.3 Incremental dynamic measurement**

*Replace the existing first sentence by the following:*

This technique for measuring the incremental stiffness  $K_{\text{inc}}(x_{\text{dc}})$  according to Equation (3) uses a superposition of a d.c. signal of certain magnitude (for example, constant restoring force  $F_{\text{dc}}$  generating a d.c. position  $x_{\text{dc}}$ ) and a small a.c. signal (e.g. restoring force  $F_{\text{ac}}$ ) as stimulus and measures the a.c. response of the suspension part (e.g. the a.c. part of the displacement  $x_{\text{ac}}$ ) under steady-state condition.

#### **6.4 Full dynamic measurement**

*Replace the existing paragraph by the following:*

This technique for measuring the dynamic stiffness  $K(x_{\text{ac}})$  uses an a.c. signal of certain magnitude (for example, the a.c. restoring force  $F_{\text{ac}}$ ) and measures the a.c. response of the suspension part (for example, a displacement  $x_{\text{ac}}$ ).

#### **9.1 Characteristic to be specified**

*Replace, in the second sentence of this paragraph, "Equation (6)" by "Equation (1)".*

## COMMISSION ÉLECTROTECHNIQUE INTERNATIONALE

---

**IEC 62459**  
Edition 1.0 2010-01**Equipements pour systèmes électroacoustiques –  
Transducteurs électroacoustiques –  
Mesurage des pièces de suspension****CORRIGENDUM 1****3.11**  
**fréquence de résonance minimale du cône**

*Remplacer la Formule (7) actuelle par la nouvelle formule suivante:*

$$f_0 \approx \frac{1}{2\pi} \sqrt{\frac{K(x_{\text{off}})}{\delta m_s}} \quad (7)$$

**6.3 Mesurage dynamique incrémental**

*Remplacer la première phrase par ce qui suit:*

Cette technique de mesurage de la rigidité incrémentale  $K_{\text{inc}}(x_{\text{dc}})$  à l'aide de l'Equation (3) utilise une superposition d'un signal en courant continu d'une amplitude donnée (par exemple, un effort de rappel  $F_{\text{dc}}$  constant qui génère une position en courant continu  $x_{\text{dc}}$ ) et d'un faible signal en courant alternatif (par exemple, un effort de rappel  $F_{\text{ac}}$ ) comme stimulus pour mesurer la réponse en courant alternatif de la pièce de suspension (par exemple, la composante en courant alternatif du déplacement  $x_{\text{ac}}$ ) en régime établi.

**6.4 Mesurage dynamique complet**

*Remplacer l'alinéa actuel par ce qui suit:*

Cette technique de mesurage de la rigidité dynamique  $K(x_{\text{ac}})$  utilise un signal en courant alternatif d'une amplitude donnée (par exemple, l'effort de rappel en courant alternatif  $F_{\text{ac}}$ ) pour mesurer la réponse en courant alternatif de la pièce de suspension (par exemple, un déplacement  $x_{\text{ac}}$ ).

**9.1 Caractéristique à spécifier**

*Cette correction ne s'applique qu'à la version anglaise.*