

## ГОСУДАРСТВЕННЫЙ СТАНДАРТ СОЮЗА ССР

# ДИОДЫ ПОЛУПРОВОДНИКОВЫЕ СВЧ ОГРАНИЧИТЕЛЬНЫЕ



Издание официальное







## ГОСУДАРСТВЕННЫЙ СТАНДАРТ СОЮЗА ССР

#### ДИОДЫ ПОЛУПРОВОДНИКОВЫЕ СВЧ ОГРАНИЧИТЕЛЬНЫЕ

#### Метод измерения пороговой и просачивающейся мощностей

Semiconductor microwave limiter diodes. Measurement method of break-down and leakage powers. FOCT 19656.16—86

OKII 62 1800

Постановлением Государственного комитета СССР ло стандартам от 24 июня 1986 г. № 1758 срок действия установлен

po destrict

Несоблюдение стандарта преследуется по закону

resc 12 91

Настоящий стандарт распространяется на полупроводниковые ограничительные СВЧ диоды и устанавливает метод измерения пороговой ( $P_{\text{пор}}$ ) и просачивающейся ( $P_{\text{прос}}$ ) мощностей в непрерывном режиме.

Общие требования при измерении - по ГОСТ 19656.0-74.

Пояснения терминов, применяемых в настоящем стандарте, приведены в справочном приложении 1.

## 1. ПРИНЦИПЫ И РЕЖИМ ИЗМЕРЕНИЯ

1.1. Пороговую мощность определяют измерением уровня СВЧ мощности, подводимой на вход диодной камеры с ограничительным диодом, при котором ослабление, создаваемое диодной камерой, достигает заданного значения.

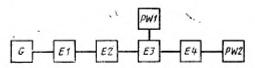
 Просачивающуюся мощность определяют измерением уровня СВЧ мощности на выходе диодной камеры с ограничительным

днодом при заданном значении входной мощности.

1.3. Значения частоты измерения и уровня СВЧ мощности на входе диодной камеры с ограничительным диодом (при измерении  $P_{\rm Bpoe}$ ) следует устанавливать в стандартах или технических условиях (ТУ) на диоды конкретных типов.

#### 2. АППАРАТУРА

 Измерения следует проводить на установке, электрическая структурная схема которой приведена на чертеже.



G — генератор СВЧ мощности; EI — вентиль; E2 — переменный аттенюатор; E3 — ответавтель: E4 — диодная камера с ограничительным диодно; PWI, PW2 — измерители мощности

 Коэффициент стоячей волны по напряжению входа и выхода аттенюатора E2 не должен превышать значения 1,15 в диапазоне частот, используемых при измерении.

 Коэффициент стоячей волны по напряжению входа и выхода ответвителя ЕЗ не должен превышать значения 1.2 в диапа-

зоне частот, используемых при измерении.

Отклонение переходного ослабления ответвителя E3 от номинального значения в диапазоне частот измерений не должно выходить за пределы  $\pm 5\%$ .

Направленность ответвителя ЕЗ должна быть не менее 30 дБ.

2.4. Диодная камера Е4 должна быть проходного типа и обеспечивать на частоте измерения потери с эквивалентами короткого замыкания и холостого хода в пределах значений, указанных в таблице.

Диапазон частот измерения, ГГц	Потери дводной камеры с эквивалентом	
	жолостого хода $L_{X,X}$ , дБ. не более	короткого замыкання $L_{\rm R.3}$ , дБ, не более
0,3-3,0	0,5	20,0
3,0-37,0	0,7	18,0
37,5-100,0	1,0	15,0
	1	1

Эквивалент короткого замыкания — металлическая деталь, соответствующая по электрическим параметрам измеряемому диоду в режиме высокого уровня-мощности (ВУМ).

Эквивалент холостого хода — диэлектрическая деталь, соответствующая по электрическим параметрам измеряемому диоду в режиме низкого уровня мощности (НУМ). 2.5. Рабочий днапазон измерителя мощности PW2 должен соответствовать полосе частот спектра выходного сигнала  $P_{\text{вых}}$ , значения которой следует устанавливать в стандартах или ТУ на диоды конкретных типов.

#### 3. ПОДГОТОВКА К ПРОВЕДЕНИЮ ИЗМЕРЕНИЙ

3.1. При помощи генератора G и аттенюатора E2 устанавливают уровень мощности в режиме НУМ, требуемый при настройже диодной камеры с эквивалентами короткого замыкания и холостого хода.

Значение мощности, требуемое при настройке, следует устанавливать в стандартах или ТУ на диоды конкретных типов.

3.2. Попеременно устанавливая в диодную камеру E4 эквиваленты короткого замыкания и холостого хода и контролируя при этом мощность на выходе диодной камеры, настраивают ее на частоте измерения в режим, при котором потери  $L_{\rm H,S}$  и  $L_{\rm X,X}$  находятся в пределах значений, указанных в таблице.

Значения L<sub>к.з</sub> и L<sub>х.х</sub> в децибелах определяют по формулам:

$$L_{x,s} = 10 \text{ lg} \frac{P_{xx}}{P_{xx}}$$
  $L_{x,x} = 10 \text{ lg} \frac{P_{xx}}{P_{xx}}$ 

где P<sub>вх</sub> — установленное значение мощности на входе диодной камеры, Вт;

Рамк. к.а — измеренное значение мощности на выходе настроенной диодной камеры с эквивалентом короткого замыкания, Вт;

Рвых. х.х — измеренное значение мощности на выходе настроенной диодной камеры с эквивалентом холостого хода, Вт.

## 4. ПРОВЕДЕНИЕ ИЗМЕРЕНИЯ ПОРОГОВОЯ МОЩНОСТИ

4.1. Проверяемый диод устанавливают в диодную камеру Е4.

4.2. Мощность на входе диодной камеры E4,  $P_{\rm BX}$  при помощи генератора G и переменного аттенюатора E2 увеличивают от нуля до значения, при котором потери, вносимые диодной камерой с диодом,  $L=10 \lg \frac{P_{\rm BX}}{P_{\rm Ext}}$  превышают значение  $L_{\rm X,X}$  на 1 дБ. Измерен-

 $P_{\text{вых}}$  ное в этом случае значение  $P_{\text{пх}}$  равно значению  $P_{\text{пор}}$ .

4.3. Значения  $P_{\text{вх}}$  и мощности на выходе диодной камеры с диодом  $P_{\text{вых}}$  определяют при помощи измерителей мощности PWI и PW2.

## 5. ПРОВЕДЕНИЕ ИЗМЕРЕНИЯ Рарос

Проверяемый диод устанавливают в диодную камеру E4.

5.2. Уровень мощности на входе диодной камеры  $P_{\rm sx}$  устанавливают при помощи генератора G и переменного аттенюатора E2.

5.3. При помощи измерителя мощности PW2 измеряют значе-

ние Рпосе.

## 6. ПОКАЗАТЕЛИ ТОЧНОСТИ ИЗМЕРЕНИЯ

6.1. Погрешность измерения  $P_{\text{пор}}$  не должна выходить за пределы:

±15% с доверительной вероятностью 0,95 в диапазоне частот 0.3—3 ΓΓn:

±20% с доверительной вероятностью 0,95 в диапазоне частот 3-37,5 ГГц.

Погрешность измерения  $P_{\text{пор}}$  при частоте выше 37,5 ГГц устанавливают в стандартах или ТУ на диоды конкретных типов.

6.2. Погрешность измерения  $P_{\rm mpoc}$  не должна выходить за пределы:

±10% с доверительной вероятностью 0,95 в диапазоне частот 0,3—3 ГГи:

±15% с доверительной вероятностью 0,95 в диапазоне частот 3-37.5 ГГц.

Погрешность измерения  $P_{\rm прос}$  при частоте выше 37,5 ГГ $\alpha$  устанавливают в стандартах или ТУ на диоды конкретных типов.

6.3. Расчет погрешности измерения приведен в справочном приложении 2.

## ПОЯСНЕНИЯ ТЕРМИНОВ, ПРИМЕНЯЕМЫХ В НАСТОЯЩЕМ СТАНДАРТЕ

 Пороговая мощность — уровень мощности СВЧ на входе диодной камеры с ограничительным диодом, при котором ослабление, создаваемое камерой диодом, увеличивается на 1 дБ относительно его значения в режиме НУМ,
 Просачивающаяся мощность — уровень мощности СВЧ на выходе днодной камеры с ограничительным диодом при заданном значении ВУМ.

Низкий и высокий уровни мощности — определение по ГОСТ 23769—79.

ПРИЛОЖЕНИЕ 2 Справочное

## РАСЧЕТ ПОГРЕШНОСТИ ИЗМЕРЕНИЯ ПОРОГОВОЙ И ПРОСАЧИВАЮЩЕЙСЯ МОШНОСТЕЙ

 Погрешность измерения пороговой мощности 
 <sup>8</sup>

В рассчитывают по форжүле.

$$\frac{\delta P_{\text{flop}} = \pm K_{\text{E}}}{K_{1}^{2}} \sqrt{\frac{\frac{\delta^{2} P_{\text{BX}}}{K_{1}^{2}} + \frac{a_{1}^{2} \delta^{2} P_{\text{BAX}}}{K_{2}^{2}} + \frac{\delta^{2} P_{\text{BX}}}{K_{3}^{2}} + \frac{a_{2} \delta^{2} P_{\text{BAX}}}{K_{4}^{2}} + \frac{\delta^{2} P_{\text{BX}}}{K_{4}^{2}} + \frac{\delta^{2} P_{\text{BX}}}{K_{5}^{2}} + \frac{\delta^{2} P_{\text{BX}}}{K_{6}^{2}}},$$
(1)

TAC

 $\delta P_{\rm ax}$  — погрешность измерения мощности на входе диодной камеры при ее настройке в режиме НУМ;

 $\delta P_{\text{выт}}$  — погрешность измерения мощности на выходе диодной камеры при ее настройке в режиме НУМ;

драги — погрешность измерения мощности на входе диодной камеры, при которой ослабление, создаваемое диоднойкамерой с диодом, достигает заданного значения;

 $\delta P_{*M*1}$  — погрешность измерения мощвости на выходе диодной камеры с диодом, при которой мощность на входе диодной камеры равна значению Ракі;

 ∂₁Р, ∂₂Р — погрешности, обусловленные рассогласованием элементов измерительного тракта;

 $K_1$ ,  $K_2$ ,  $K_3$ ,  $K_4$ ,  $K_5$ ,  $K_6$  — предельные коэффициенты, зависящие от закона распределения составляющих погрешности и доверительной вероятности; при равномерном законе распределения составляющих погрешности измерителя мощности  $K_1 = K_2 = K_3 = K_4 = 1,73$ ; при распределении составляющих погрешности рассогласования по закону арксинуса:  $K_5 = K_6 = 1,41$ ;

а<sub>1</sub>, а<sub>2</sub> — коэффициенты, учитывающие влияние неточности измерения мощности на выходе диодной камеры и рав-

 $K_2$  — коэффициент, зависящий от закона распределения суммарной погрешности измерения и доверительной вероятности. Если  $a_1 = a_2 = 1$  и суммарная погрешность является композицией равномерного закона и закона арксинуса, то  $K_2 = 1.96$ .

$$bP_{npoc} = \pm K_2' \sqrt{\frac{(a')^2 b^3 P_{BV2}}{(K_1')^2} + \frac{b^2 P_{BMX2}}{(K_2')^2} + \frac{b_3^2 P}{(K_3')^2} + \frac{b_4^2 P}{(K_4')^2}}.$$
 (2)

где

 $\delta P_{8x2}$  — погрешность измерения заданного значения мощности на входе диодной камеры;

 $\delta P_{\text{BWX2}}$  — погрешность измерения мощности на выхоле днодной камеры с днодом при установленном значения  $P_{\text{BX2}}$ ;

 бъР, бъР — погрешности, обусловленные рассогласованием элементов измерктельного тракта;

 $K_1',K_2',K_3',K_4'$  — предельные коэффициенты, завнеящве от закона распределення составляющих погрешности и доверительной вероятности; при равномерном законе распределения погрешности измерителя мощности  $K_1'=K_2'=1,73$ ; при распределени составляющих погрешности рассогласования по закону аркеннуса  $K_3'=K_4'=1,41$ ;

 а' — коэффициент, учитывающий влияние неточности установления мощности на входе днодной камеры и равный 1,

К<sub>В</sub> — коэффициент, зависящий от закона распределения суммарной погрешности измерения и доверительной вероятности. Если a₁ = 1 и суммарная погрешность является композицией равномерного закона и закона арксивуса, то K₂ = 1.96.

3. Пример расчета погрешностей

3.1. Данные для расчета:

$$P_{\text{BMX}} = 6 \text{ мВт}$$
;  $P_{\text{BMX}} = 500 \text{ мВт}$ ;  $P_{\text{BMX}} = 2500 \text{ мВт}$ ;  $P_{\text{BMX}} = 5,35 \text{ мВт}$ ;  $P_{\text{BMX}} = 316 \text{ мВт}$ ;  $P_{\text{BMX}} = 400 \text{ мВт}$ .

Коэффициенты стоячей волны по напряжению входа и выхода переключателей равны 1,2.

При использовании в качестве измерителей мощности ваттметров поглощаемой мощности МЗ-56 и МЗ-53 погрешности измерения мощности в диавазоне частот 0.3—3 ГГц равны:

$$P_{\text{mx}}=4\%$$
;  $P_{\text{mx}}=4,1\%$ ;  $P_{\text{mx}}=4\%$ ;  $P_{\text{max}}=4\%$ ;  $P_{\text{max}}=4,2\%$ ;  $P_{\text{max}}=4,2\%$ ;

Значения погрешностей рассогласования равны:

$$b_1P = b_2P = 3.5\%$$
.

50

3.2. Значення погрешностей измерения  $\delta P_{\text{пор}}$  в  $\delta P_{\text{прос}}$  в диапазоне частот 0,3—3 ГГц равны:

$$\begin{split} \delta \, P_{\text{Bop}} \!\!=\! 1,96 \, \sqrt{\left(\!\frac{4,0}{1,73}\!\right)^2 \!\!+\!\! \left(\!\frac{4,0}{1,73}\!\right)^2 \!\!+\! \left(\!\frac{4,1}{1,73}\!\right)^2 \!\!+\! \left(\!\frac{4,2}{1,73}\!\right)^2 \!\!+\! \left(\!\frac{3,5}{1,41}\!\right)^2 \!\!+\! \left(\!\frac{3,5}{1,41}\!\right)^2 } =\! 12\% \,. \\ \delta \, P_{\text{Bpoc}} \!\!=\! 1,96 \left(\!\frac{4,0}{1,73}\!\right)^2 \!\!+\! \left(\!\frac{4,4}{1,73}\!\right)^2 \!\!+\! \left(\!\frac{3,5}{1,41}\!\right)^2 \!\!+\! \left(\!\frac{3,5}{1,41}\!\right)^2 \!\!=\! 9,7\% \,. \end{split}$$

При расчете погрешностей  $\delta P_{\text{вор}}$  и  $\delta P_{\text{прос}}$  по формулам (1) и (2) для днапазона частот 3—37,5 ГГц получим  $\delta P_{\text{про}} = 17,4\%$  и  $\delta P_{\text{прос}} = 13,1\%$ .

u/gb reesb 442 3-u 283 12 09 952 . newf 2m

> Редактор М. В. Глушкова Технический редактор М. И. Максимова Корректор Е. И. Евтеева

Сдано в наб. 21.07.86 Подп. в печ. 25.08.86 0.5 усл. н л 0.5 усл кр.-отг. 0.43 уч.-изд. л. Тир. 12.000

Ордена «Знак Почета» Издательство стандартов, 123840, Москва, ГСП, Новопресневский пер., 3 Тип. «Московский печатник». Москва, Лялян пер., 6. Зак. 2411