

目 次

総 論	電磁妨害対策の最新の技術動向	3
	東北大学教授 高 木 相	
第 1 章	Power Line Transient	39
	ノイズ研究家 塚 田 大 介	
第 2 章	雷サージにおける対策	67
	(株)電研精機研究所 矢ヶ崎 昭 彦	
第 3 章	伝導雑音防止対策	93
	ノイズ研究家 吉 井 一 郎	
第 4 章	放射雑音対策	101
	ノイズ研究家 吉 井 一 郎	
第 5 章	電波混入における対策	
第 1 項	妨害輻射電磁界に対する機器の対策	111
	ノイズ研究家 吉 井 一 郎	
第 2 項	電波混入における対策 (CATV受信設備を例として)	127
	八木アンテナ(株) 松 村 秀 郎	
第 6 章	静電気による障害の防止対策	145
	東北金属工業(株) 堀 田 幸 雄	
第 7 章	アースの問題	159
	ノイズ研究家 吉 川 邦 夫	
第 8 章	光技術による対策	173
	日本電気(株) 浅 原 貢 堀 部 勇	
第 9 章	測定法と各種測定機器	
第 1 項	発生ノイズ測定法と測定機器	209
	東北金属工業(株) 堀 田 幸 雄	
第 2 項	耐ノイズ測定法と測定機器	229
	東北金属工業(株) 堀 田 幸 雄	

第 3 項	電界強度測定器関連	243
	協立電子工業(株) 福 沢 久	
〔 応 用 編 〕		
第 10 章	電子装置における EMI 対策	295
	横河ヒューレット ・パッカード(株) 安孫子 健 一	
第 11 章	西独 EMI 規制 FTZ 1115/1982 一般認可取得対策	321
	横河ヒューレット ・パッカード(株) 横 井 克 己	
第 12 章	自動車の制御装置における EMI 対策	349
	ナイルス部品(株) 中 野 雅 光	
第 13 章	産業用ロボットの誤動作対策	375
	ノイズ研究家 塚 田 大 介	
規 格	385