

Brevet N° **83848**
 du **22 décembre 1981**
 Titre délivré : **27.1.1982**

GRAND-DUCHÉ DE LUXEMBOURG



Monsieur le Ministre
 de l'Économie et des Classes Moyennes
 Service de la Propriété Intellectuelle
 LUXEMBOURG

Demande de Brevet d'Invention

I. Requête

La société dite : SIEMENS AKTIENGESellschaft BERLIN und (1)
 MUNCHEN, Wittelsbacherplatz 2, D- 8000 MUNCHEN 2 (République
 Fédérale d'Allemagne), représentée par Monsieur Jacques de (2)
 Muyser agissant enq qualité de mandataire

dépose(nt) ce vingt-deux décembre 1900 quatre vingt et un (3)
 à 15 heures, au Ministère de l'Économie et des Classes Moyennes, à Luxembourg :

1. la présente requête pour l'obtention d'un brevet d'invention concernant : (4)
 " Vorrichtung zur Drehzahlfassung."

2. la délégation de pouvoir, datée de München le 10.12.1981

3. la description en langue allemande de l'invention en deux exemplaires;

4. 4 planches de dessin, en deux exemplaires;

5. la quittance des taxes versées au Bureau de l'Enregistrement à Luxembourg,
 le 22 décembre 1981

déclare(nt) en assumant la responsabilité de cette déclaration, que l'(es) inventeur(s) est (sont) :
 - DREISEITL Walter, Alterlanger Strasse 23a, D- 8520 ERLANGEN (R.F.A.)
 - KOCH Manfred, Kloster Langheim Strasse 38, D- 8600 BAMBERG (R.F.A.) (5)
 - LINDEN Wilhelm, Keuperstrasse 9, D- 8520 ERLANGEN-BÜCHENBACH (R.F.A.)

revendique(nt) pour la susdite demande de brevet la priorité d'une (des) demande(s) de
 (6) brevet déposée(s) en (7) République Fédérale d'Allemagne
 le 2 mars 1981 sous le No. P 31 07 938.5 (8)

au nom de la déposante (9)

élit(élisent) pour lui (elle) et, si désigné, pour son mandataire, à Luxembourg
 35, boulevard Royal (10)

sollicite(nt) la délivrance d'un brevet d'invention pour l'objet décrit et représenté dans les
 annexes susmentionnées, — avec ajournement de cette délivrance à / mois. (11)
 Le mandataire

II. Procès-verbal de Dépôt

La susdite demande de brevet d'invention a été déposée au Ministère de l'Économie et des
 Classes Moyennes, Service de la Propriété Intellectuelle à Luxembourg, en date du :

22 décembre 1981

à 15 heures



Pr. le Ministre
 de l'Économie et des Classes Moyennes,
 p. d.

BEANSPRUCHUNG DER PRIORITÄT

der Patent/~~Gen~~^{XXX} - Anmeldung

In: DER BUNDESREPUBLIK DEUTSCHLAND

Vom: 2. März 1981

PATENTANMELDUNG

in

Luxemburg

Anmelder: SIEMENS AKTIENGESELLSCHAFT BERLIN UND MÜNCHEN

Betr.: " Vorrichtung zur Drehzahlerfassung."

5 Vorrichtung zur Drehzahlerfassung

Die Erfindung bezieht sich auf eine Vorrichtung zur Drehzahlerfassung einer Drehwelle mit

- 10 a) einem digitalen Inkremental-Drehgeber,
- der ein mit dem Drehwinkel der Drehwelle annähernd
periodisch, wenigstens abschnittsweise stetig sich
änderndes Winkelsignal erzeugt, dessen jeweilige
15 Periodenlänge gegeben ist durch die Winkelbereiche
zwischen annähernd äquidistanten Winkelstellungen,
die durch Vorgabe eines Winkelsignal-Referenzwertes
bestimmt sind, und dessen momentane Amplitude jeweils
dem momentanen Drehwinkel - bezogen auf eine dis-
krete Winkelstellung - entspricht, und
20 - der jeweils einen Zählimpuls abgibt, wenn die momen-
tane Winkelsignal-Amplitude den Referenzwert annimmt,
und
- b) einem die innerhalb eines Meßzeitraumes abgegebenen
25 Zählimpulse zählenden Zählwerk zur Bestimmung der
durchlaufenden Winkelbereiche.

Für eine analoge Erfassung der Drehzahl einer Welle, z.B.
bei einer drehzahlgeregelten Maschine, wird meist ein
30 Tacho-Dynamogenerator verwendet, dessen Ausgangssignal
nur annähernd linear zur Drehzahl und noch von Schwan-
kungen, die z.B. durch die Lamellierung oder Kontaktspan-
nungen an den Kohlen hervorgerufen sind, überlagert ist.
Bei niedrigen Drehzahlen überdecken diese Schwankungen
35 den annähernd drehzahlproportionalen Anteil des Ausgangs-
signals derart, daß eine exakte Drehzahlerfassung nicht
möglich ist. Hinzu kommt ein Reversierfehler und eine
Langzeitdrift, die z.B. durch den Temperaturgang des
Kbl 2 Rch /17.2.81

Generators auch bei hohen Drehzahlen hervorgerufen wird.

Für die digitale Drehzahlerfassung sind Inkremental-Drehgeber bekannt, bei denen eine mit der Drehwelle verbundene Impulsscheibe, auf der in äquidistanten Winkelabständen Markierungen angebracht sind, von einer Sonde abgetastet wird. Hierbei kann es sich um magnetische Markierungen und Hall-Sonden oder um optische Markierungen und optische Sensoren handeln. Das Meßsignal dieser Sonden ist in Abhängigkeit vom Drehwinkel zunächst ein periodisches Analogsignal, das stetig zwischen zwei Extremwerten verläuft, wobei der eine Extremwert jeweils einer diskreten Winkelstellung entspricht, bei der sich Marke und Sonde gegenüberstehen, während der andere Extremwert einer diskreten Winkelstellung entspricht, bei der die Sonde der Mitte zwischen zwei Marken gegenübersteht. Um aus diesem im allgemeinen ungefähr sinusförmig bis dreiecksförmig verlaufenden Analogsignal ein Digitalsignal zu erhalten, brauchen nur mittels eines Grenzwertmelders die Schnittpunkte des Ausgangssignals mit einem festen Bezugssignal ermittelt zu werden. Die Anzahl der Schnittpunkte pro Meßzeitraum entspricht dann der Anzahl der an der Sonde vorbeibewegten Marken, d.h. der Anzahl der diskreten Winkelstellungen, die innerhalb des während des Meßzeitraums durchlaufenen Winkelbereichs liegen. Der zurückgelegte Drehwinkel der Drehwelle ergibt sich weitgehend aus dem Produkt dieser Anzahl und dem Winkelabstand der diskreten Winkelstellungen. Bei fest vorgegebener Länge des Meßzeitraumes ist die Drehzahl selbst somit proportional der Anzahl der überstrichenen Winkelstellungen.

Die digitale Drehzahlerfassung ermittelt den durchlaufenen Winkelbereich also nur als ganzzahliges Vielfaches des zwischen den äquidistanten Winkelstellungen liegenden Winkelbereiches. Daher wird bei Vorgabe eines festen

- Meßzeitraumes nur dann die Drehzahl hinreichend genau ermittelt, wenn in diesem Meßzeitraum genügend viele Durchgänge durch die äquidistanten Winkelstellungen stattfinden. Bei niedrigen Frequenzen ergeben sich somit
- 5 unzulässig lange Meßzeiten. Man kann aber auch eine Zahl von Durchgängen vorgeben und die dazu benötigte Zeit messen; auch in diesem Fall ergeben sich bei niedrigen Drehzahlen zu lange Meßzeiten, hinzu kommt bei hohen Drehzahlen (sehr kurze Meßzeiten) eine Unsicherheit durch die Zeitmessung. Daher wird häufig die Analog
- 10 erfassung mit der Digitalerfassung kombiniert, indem mit der Drehwelle sowohl ein Dynamogenerator wie ein digitaler Drehgeber gekoppelt werden und das Ausgangssignal des digitalen Drehgebers zur Korrektur der analogen Drehzahlerfassung verwendet wird. Dies stellt
- 15 jedoch einen hohen gerätetechnischen Aufwand dar. Aus mechanischen Gründen und wegen der Betriebssicherheit ist die Verwendung eines Dynamogenerators überhaupt oft unerwünscht. Außerdem ist auch weiterhin keine exakte
- 20 Erfassung niedriger Drehzahlen möglich. Vielmehr ist die Drehzahl Null, z.B. wie beim Stillstand der Maschine oder bei Umkehrung der Drehrichtung, ein singulärer, auf diese Weise nicht erfaßbarer Betriebszustand.
- 25 Der Erfindung liegt die Aufgabe zugrunde, eine Vorrichtung zur Drehzahlerfassung zu schaffen, die mit geringem Aufwand eine hochgenaue Drehzahl, insbesondere auch im Bereich kleiner Drehzahlen bis zum Stillstand ermöglicht.
- 30 Diese Aufgabe wird gelöst, indem von einem digitalen Inkremental-Drehgeber der eingangs erwähnten Art ausgegangen wird, dessen stetiges Signal neben der digitalen Auswertung erfindungsgemäß einer zweiten Auswertung unterworfen wird. Gemäß der Erfindung ist an diesem digitalen
- 35 Drehgeber ein Ausgang für das stetige Winkelsignal sowie ein daran angeschlossener Speicher und eine nach-

geschaltete Rechenstufe vorgesehen. Speicher und Rechenstufe sind so ausgelegt, daß

- 5 - zu Beginn des Meßzeitraumes mittels eines einleitenden Impulses die dem momentanen Drehwinkel ($\varphi(t_1)$) entsprechende Amplitude ($U_s(\varphi_1)$) ausgelesen und im Speicher bis zum Ende des Meßzeitraumes abgespeichert wird,
- 10 - am Ende des Meßzeitraumes mittels eines Endimpulses die dem momentanen Drehwinkel ($\varphi(t_2)$) entsprechende Amplitude ausgelesen wird,
- 15 - die Differenz der beiden ausgelesenen Amplituden bzw. der den Amplituden entsprechenden momentanen Drehwinkel gebildet wird und
- 20 - als Korrekturgröße entweder die auf die Maximalamplitude des Winkelsignals normierte Differenz zur Zahl der durchlaufenen Winkelbereiche addiert oder die Differenz zum Produkt aus der Zahl der durchlaufenen Winkelbereiche und dem mittleren Winkelabstand der diskreten Winkelstellungen addiert und das Additionsergebnis als Drehzahl-Meßwert abgegriffen ist.
- 25 Als digitale Drehgeber können praktisch alle bekannten digitalen Drehgeber verwendet werden, da in der Regel die verwendeten optischen oder magnetischen Sonden zunächst ein Winkelsignal erzeugen, das annähernd sinusförmig bis dreiecksförmig ist. Jeder diskreten Winkel-
- 30 stellung entspricht dabei ein Nulldurchgang oder ein anderer bestimmter Wert des Winkelsignals und zur Bildung des digitalen Drehzahlsignals werden während des Meßraumes z.B. die Nulldurchgänge gezählt. Soll eine Umkehrung der Drehrichtung zugelassen und erfaßt werden, so ist es
- 35 bei diesen Drehgebern üblich, eine zweite Sonde zu verwenden. Die Sonde ist so angebracht, daß ein gegenüber

dem ersten Winkelsignal phasenversetztes zweites Winkelsignal erzeugt wird. Dabei ist ein Richtungsdiskriminator vorgesehen, der bei einer Umkehr der Drehrichtung die durchlaufenen diskreten Winkelstellungen mit entgegengesetztem Vorzeichen zählt.

Wie beim Stand der Technik ermittelt der Drehgeber bei einem vorgegebenen mittleren Abstand der diskreten Winkelstellungen den im Meßzeitraum zurückgelegten Drehwinkel als ein ganzzahliges Vielfaches dieses mittleren Winkelabstandes, ohne Rücksicht auf den jeweils anfangs bis zum Durchlaufen der ersten gezählten diskreten Winkelstellung durchlaufenen Winkel und den am Schluß nach der letzten durchlaufenen diskreten Winkelstellung noch durchlaufenen Winkel. Gemäß der Erfindung wird das vom digitalen Drehgeber ermittelte ganzzahlige Vielfache des mittleren diskreten Winkelabstandes durch Addition einer Korrekturgröße ergänzt.

Dabei wird ausgenutzt, daß die momentane Amplitude des Winkelsignals ein Maß ist für den Winkelabstand zwischen der augenblicklichen Stellung der Welle und der nächsten diskreten Winkelstellung, z.B. der zum Nulldurchgang des Winkelsignals gehörenden Winkelstellung, unabhängig davon, ob diese diskrete Winkelstellung im Meßzeitraum überhaupt angenommen wird. Während die digitale Erfassung die Nulldurchgänge des Winkelsignals zeitlich erfaßt, wird zur Bildung der Korrekturgröße die Stellung der Welle zwischen zwei den Nulldurchgängen entsprechenden Winkelstellungen zu Anfang und Ende des Meßzeitraumes winkelmäßig erfaßt. Die Korrekturgröße ergibt sich als Differenz zwischen der Anfangsstellung der Welle und der Endlage. Sind beide Winkelsignale gleich, so ist die Korrekturgröße Null und der durchlaufene Winkelbereich praktisch das vom digitalen Drehzahlgeber gezählte Vielfache des mittleren Winkelabstandes. Liegt jedoch z.B.

die Endstellung näher an der letzten durchlaufenen Winkelstellung als die Anfangsstellung, so ist der Winkelbereich entsprechend kleiner als dieses Vielfache. Bildet man demnach die Differenz der beiden Winkelsignale und normiert sie auf den mittleren Winkelabstand, d.h. dividiert sie durch den mittleren Abstand zwischen den diskreten Winkelstellungen, so erhält man einen Bruchteil des mittleren Winkelabstandes, um den die vom digitalen Drehzahlgeber ermittelte Zahl der diskreten Winkelstellungen zu korrigieren ist. Genauso kann aber auch vom Produkt aus der vom digitalen Geber ermittelten Anzahl und dem mittleren Abstand ausgegangen werden, wobei dann als Korrekturgröße die Differenz der beiden Differenzwinkel direkt benutzt werden kann. In beiden Fällen wird ein dem im Meßzeitraum durchlaufenen Winkel proportionales Signal erzeugt.

Bei fest vorgegebenem Meßzeitraum ist der durchlaufene Winkel proportional zur Drehzahl. Die Länge des Meßzeitraumes fest vorzugeben, ist jedoch häufig nachteilig, vielmehr soll z.B. für Drehzahlregelungen der Meßzeitraum entsprechend dem erforderlichen Abstand zwischen zwei Drehzahlwert-Erfassungen verändert werden können. In diesem Fall muß zum Übergang auf den Drehzahl-Istwert der durchlaufene Winkel durch die Länge des Zeitintervalles dividiert werden. Vorteilhaft ist ein Zeitsteuerwerk vorgesehen, dem Start- und Stopimpulse frei eingebbar sind und das die den Meßzeitraum einleitenden und beendenden Impulse abgibt. Das Zeitsteuerwerk enthält vorteilhaft einen Zeitgeber zur Bestimmung der Länge des Meßzeitraumes und der Rechner einen Dividierer zur Bildung des Quotienten der durch die Korrekturgrößen-Addition entstandenen Größe und der Länge des Meßzeitraumes. Dieser auf den jeweiligen Meßzeitraum bezogene Winkel ist dann von der Länge des Meßzeitraumes unabhängig und der mittleren Drehzahl während des Meßzeitraumes proportional.

Prinzipiell kann das Ausgangssignal zwischen den diskreten Winkelstellungen abwechselnd monoton steigen und monoton fallen. Dies ist dann der Fall, wenn der Drehgeber nur eine Sonde mit einem etwa sinusförmigen, dreiecksförmigen oder trapezförmigen Ausgangssignal erzeugt. Bei hinreichender linearer Steigung ist dann der Differenzwinkel zwischen einer momentanen Lage der Drehwelle und der in einer bestimmten Drehrichtung folgenden (oder vorangegangenen) diskreten Winkelstellung proportional der Differenz aus dem momentanen Winkelsignal und der Amplitude des Winkelsignals in dieser diskreten Winkelstellung, wobei noch durch einen entsprechenden Vorzeichenwechsel zu berücksichtigen ist, ob der momentanen Lage ein steigender oder ein fallender Bereich des Winkelsignals entspricht.

Es ist jedoch vorteilhaft, wenn der Drehgeber mehrere Sonden mit mehreren Ausgangssignalen, die gegeneinander versetzt sind, enthält. Mittels einer Umschalteneinrichtung werden diese Signalkurven jeweils so auf den Ausgang für das Winkelsignal geschaltet, daß ein sägezahnartiges Winkelsignal entsteht, das stets innerhalb einer Periode monoton mit dem Drehwinkel steigt. Als Korrekturgröße kann bei einer derart linearisierten Winkelsignalkurve die Differenz aus den jeweils am Anfang bzw. Ende des Meßzeitraums gemessene Winkelsignalen selbst benutzt werden, sofern die Minima und Maxima der Winkelsignalkurve ungefähr konstant sind. Bei einem nichtlinearen Winkelsignal kann vor der Differenzbildung noch eine Linearisierung vorgenommen werden.

Die maximale Amplitude, d.h. der Hub des Winkelsignals zwischen zwei Winkellagen und somit die Steigung des Winkelsignals selbst ist proportional zum mittleren Abstand der Winkellagen. Infolge von Unregelmäßigkeiten der Marken auf den Impulsscheiben, Alterung, Temperatur-

gang, und anderen Einflüssen des Drehgebers ist jedoch die Steigung der Winkelsignalkurve und der Winkelabstand der diskreten Winkellagen keine Konstante. Vorteilhaft ist ein zweiter Speicher vorgesehen, in den jeweils der
5 Hub des Winkelsignals zwischen zwei benachbarten diskreten Winkelstellungen, d.h. die maximale Winkelsignal-Amplitude, eingelesen und während des Meßzeitraums gespeichert wird, um einen aktuellen Mittelwert für den Winkelabstand zwischen den diskreten Winkelstellungen zu bilden.
10 Die auf diesen mittleren Abstand normierte Differenz der ausgelesenen Amplitudenwerte wird somit von diesen Störeinflüssen unabhängig.

Vorteilhaft ist ferner vorgesehen, daß die den Meßzeit-
15 raum einleitenden und beendenden Impulse während der Betätigung der Umschaltseinrichtung verzögert werden. Umgekehrt ist es auch vorteilhaft, während des Auslesens der Winkelsignale die Betätigung der Umschaltseinrichtung zu verzögern. Hierzu kann das bereits erwähnte Zeitsteuer-
20 werk verwendet werden. Dadurch wird bei einer zeitlichen Koinzidenz der Start- und Stop-Befehle mit dem Umschaltvorgang vermieden, daß das Auslesen zu einem Zeitpunkt geschieht, wo durch die Betätigung der Umschaltseinrichtung kein definiertes Signal am entsprechenden Winkelsignal-Ausgang anliegt.
25

Anhand von einem bevorzugten Ausführungsbeispiel und
4 Figuren wird die Erfindung näher erläutert.

30 Figur 1 zeigt den Aufbau einer Vorrichtung nach der Erfindung, in Figur 2 sind verschiedene dabei auftretende Signalkurven gezeigt, Figur 3 stellt schematisch eine Grenzwertschaltung zur Bildung des digitalen, der Anzahl der während des Meßzeitraums überstrichenen Winkelstel-
35 lungen entsprechenden Signals sowie eine Umschaltseinrichtung bei der Vorrichtung nach Figur 1 dar, Figur 4 zeigt

die Signalverläufe bei einem besonders extremen Betriebsfall und Fig. 5 dient zur Erläuterung des verwendeten Zeitsteuerwerkes.

- 5 In Figur 1 ist schematisch der digitale Drehgeber 1, das Zählwerk 2, der Speicher 3 für die Anfang-Amplitude des Winkelsignals, die Rechenstufe 4, eine Umschalteneinrichtung 5, ein zweiter Speicher 6, der als Summenspeicher für den im Meßzeitraum jeweils zwischen zwei diskreten
10 Winkelstellungen zurückgelegten Hub dient, ein Zeitsteuerwerk 7 sowie ein Zeitgeber 8 dargestellt.

Auf der Welle einer drehzahlgeregelten Maschine ist eine Impulsscheibe 10 befestigt, die in äquidistanten Abständen
15 angeordnete Markierungen trägt, die mittels einer entsprechenden Sondeneinrichtung, z.B. einer Beleuchtungseinrichtung 11 und eines optischen Sensors 12, abgetastet werden.

- 20 Zunächst sei der einfache Fall angenommen, daß nur eine Drehrichtung der Drehwelle möglich ist und erfaßt werden soll. In diesem Fall genügt eine Sondeneinrichtung aus einem einzigen Sensor, dessen Ausgangssignal (Winkelsignal) z.B. eine Fotospannung U_s sein kann. Die Abhängig-
25 keit dieses Winkelsignals von der Stellung der Drehachse (Winkel φ) kann z.B. etwa sinusförmig entsprechend der Kurve A in Figur 2 sein. Sind längs des Umfangs der Impulsscheibe N Marken angeordnet, so ist die Periode des Kurvenverlaufs A gleich $2\pi/N$. Die bei π/N , $2\pi/N$ gezeig-
30 ten Nulldurchgänge treten jeweils dann auf, wenn die Impulsscheibe 10 mit ihren Markierungen so im Strahlengang zwischen Beleuchtungseinrichtung 11 und Sensor 12 steht, daß der Sensor halbe Lichtintensität erhält. Diese Stellungen können beispielsweise als die diskreten Winkelstellungen
35 benutzt werden. Es muß dann nach dem Stand der Technik nur durch eine Grenzwert-Meldesaltung 13 jeweils der

Nulldurchgang der Kurve A erfaßt und über einen Impuls-
bildner 14 dem Zählwerk 2 zugeführt werden. Befindet
sich im dargestellten Beispiel die Impulsscheibe 10 z.B.
zu Beginn (Zeitpunkt t_1) des Meßzeitraumes T in der Stel-
5 lung φ_1 kurz vor einem Nulldurchgang und am Ende (Zeit-
punkt t_2) des Meßzeitraumes in der Winkelstellung φ_2
kurz nach einem Amplitudendurchgang, so ist während des
Meßzeitraumes T insgesamt ein Winkel überstrichen worden,
der etwas über π/N beträgt, entsprechend einer etwas
10 über $1/(2NT)$ liegenden Drehzahl. Die im Zählwerk gespei-
cherte Anzahl n der diskreten Winkelstellungen beträgt
in diesem Fall jedoch $n = 2$, entsprechend einem Winkel
von $2\pi/N$ oder einer Drehzahl $1/(NT)$. Die digitale Dreh-
zahlerfassung selbst ist somit zunächst ungenau.

15 Um auch eine umgekehrte Drehrichtung erfassen zu können,
wird nach dem Stand der Technik eine Sensoreinrichtung
mit zwei Sensoren verwendet, die derart an der Impuls-
scheibe angeordnet sind, daß ein zweites, in Figur 2 mit
20 B bezeichnetes, gegenüber A um 90° phasenverschobenes
Signal erzeugt wird. Dabei liegt eine positive Drehrich-
tung vor, wenn sich der Drehwinkel φ nach Figur 2 von
links nach rechts fortschreitend ändert. Eine positive
Flanke des Grenzwert-Meldesignals koinzidiert dann stets
25 mit positiven Werten von B, während bei Umkehrung der
Drehrichtung die Kurven A und B in Figur 2 von rechts
nach links durchlaufen werden, wobei eine positive Flan-
ke des Grenzwertmeldesignals mit negativen Werten von B
koinzidieren. Zur Erfassung der Drehrichtung kann daher
30 ein Richtungsdiskriminator 16 verwendet werden. Diese
Richtungsdiskriminierung ist z.B. in "Die numerische
Steuerung von Werkzeugmaschinen", München 1971, S. 13,
beschrieben. Bei jeder in positiver Drehrichtung durch-
laufenen diskreten Winkelstellung wird dann ein entspre-
35 chendes Impulssignal einem Zähler 18 für die positive
Drehrichtung, bei jeder in negativer Richtung durchlau-

fenen diskreten Winkelstellung einem Zähler 19 für die negative Drehrichtung zugeführt. Die beiden Zählerstände 18 und 19 werden am Ende des Meßzeitraumes in einem Additions-
 5 glied 21 subtrahiert und bilden somit ein digitales Signal n , das bei konstanter Länge T des Meßzeitraumes der Drehzahl ungefähr proportional ist.

Eine feinere digitale Drehzahlerfassung erhält man, wenn zwischen die durch die Nulldurchgänge der Kurven A und B
 10 gegebenen diskreten Winkelstellungen $\varphi_0 = \pi/N, 2\pi/N, \dots$ weitere diskrete, äquidistante Winkelstellungen φ'_0 gelegt werden. Dies wird beim bevorzugten Ausführungsbeispiel dadurch erreicht, daß neben den Kurven A und B die entsprechenden invertierten Kurven \bar{A} , \bar{B} und deren Schnitt-
 15 punkte mit den Kurven A, B gebildet werden (Inversion-Glieder 23, 24 in Figur 3). Eine Grenzwert-Meldeschal- tung 5' mit mehreren Grenzwertmeldern 25, 26 bildet Winkelbereiche, in denen $B > A$, bzw. $B > \bar{A}$ gilt, die durch die Signale U_a und U_b angegeben sind. Über weitere
 20 AND-, NAND- bzw. NOR-Gatter 27 können dann Schaltsignale gebildet werden, die über entsprechende Schalter 31 der Umschaltvorrichtung 5 jeweils den um einen Nulldurchgang liegenden ansteigenden Ast der Kurven A, \bar{A} , B und \bar{B} auf den Winkelsignal-Ausgang 20 aufschalten. Es entsteht da-
 25 durch die in Figur 2 angegebene sägezahn-artige Kurve U_s für das Winkelsignal. Die Ansteuerung der Schalter 31 über die Leitung 42 erfolgt dabei nicht unmittelbar, sondern, wie in Figur 3 angedeutet ist, über das noch zu erläuternde Zeitsteuerwerk 7.

30 Diese Schaltung arbeitet demnach mit der doppelten Anzahl diskreter Winkelstellungen (mittlerer Abstand $2\pi/2N$), was einer digitalen Interpolation mit der Schrittweite 0,5 gegenüber der einfacheren Ausführung
 35 entspricht. Für den durch die Winkellagen φ_1, φ_2 bezeichneten Winkelbereich im Beispiel nach Figur 2 ergibt

sich als digitales Ausgangssignal $n = 4$, entsprechend einer Drehzahl $4/2$ NT. Wie ersichtlich ist, hat sich die Genauigkeit der für dieses Beispiel ermittelten Drehzahl dadurch nicht verbessert.

5

Vielmehr wird zur Verbesserung der Drehzahlerfassung gemäß der Erfindung über einen Ausgang 30 das Winkelsignal des digitalen Drehgebers herausgeführt.

10 Das nunmehr am Ausgang der Umschalteneinrichtung 5 anliegende, etwa sägezahnförmige Signal U_S besitzt am Anfang und am Ende des Meßzeitraumes die Amplituden $U_S(\varphi_1)$ bzw. $U_S(\varphi_2)$, die direkt als Maß für die Winkelstellungen φ_1' , φ_2' zu Beginn und Ende des Meßzeitraumes be-
15 nutzt werden können. Wird der mittlere Abstand zwischen den diskreten Winkellagen mit $\bar{\varphi}$ bezeichnet, so ergibt sich, wie aus Figur 2 unmittelbar ersichtlich ist, für den gesamten innerhalb des Meßzeitraumes überstrichenen Winkel $\Delta\varphi$ die wesentlich genauere Beziehung

$$20 \quad \Delta\varphi = n \cdot \bar{\varphi} + \varphi_1' - \varphi_2' = \left(n + \frac{\varphi_1' - \varphi_2'}{\bar{\varphi}} \right) \cdot \bar{\varphi}$$

Die zunächst ermittelte digitale Drehzahl n muß also um einen Korrekturwert

$$25 \quad (\varphi_1' - \varphi_2') / \bar{\varphi},$$

bzw. bei Linearität von $U_S(\varphi)$ und bekannter Maximalamplitude U_0 :

$$30 \quad U_S(\varphi_1) - U_S(\varphi_2) / (2 \cdot U_0)$$

korrigiert werden.

35 Im einzelnen geschieht diese Korrektur dadurch, daß der Eingang 30 des Speichers 3 an den Ausgang 20 der Umschalt-einrichtung 5 gelegt und über eine Ansteuerleitung 32 zu

Beginn des Meßzeitraumes (Zeitpunkt t_1') zum Abspeichern der momentanen Amplitude ($U_s(\varphi_1)$) freigegeben ist. Aus diesem Speicher 3 kann $U_s(\varphi_1)$ am Ende des Meßzeitraumes vom Rechner 4 übernommen und z.B. in den Rechenspeicher 5 33 eingelesen werden. In den Speicher 3 kann nun die am Ende des Meßzeitraumes (Zeitpunkt t_2) vorliegende Amplitude $U_s(\varphi_2)$ als Anfangswert für die nächste Meßperiode eingelesen werden kann; $U_s(\varphi_2)$ wird auch in das Rechenwerk 34 des Rechners 4 eingelesen. Die am Subtraktions- 10 glied 35 gebildete Differenz $U_s(\varphi_1) - U_s(\varphi_2)$ kann, falls sie bereits auf den mittleren Spannungshub des Sägezahns U_s normiert ist, an einem Additionsglied 36 zu dem Ausgangssignal n des digitalen Drehgebers addiert werden. Die durch diese Korrektur erhaltene Größe kann 15 direkt als Maß für den im Meßzeitraum zurückgelegten Drehwinkel $\Delta\varphi$ an einem Ausgang 37 abgegriffen werden. Sofern die Länge des Meßzeitraumes T konstant ist, ist dadurch auch ein Maß für die Drehzahl erhalten.

20 Wie bereits erwähnt wurde, ist es jedoch vorteilhaft, die Länge des Meßzeitraumes den jeweiligen Erfordernissen anzupassen. Hierzu ist das am Additionsglied 36 erhaltene korrigierte Signal durch die Länge des Meßzeitraumes zu dividieren (Dividierer 37). Diese Länge T wird 25 ihrerseits von einem Zeitgeber 8 geliefert, z.B. dem am Ende des Meßzeitraumes vorhandenen Zählerstand eines mit Beginn des Meßzeitraumes gesetzten Zählers für Zählimpulse konstanter Frequenz. Setzen und Auslesen dieses Zählers 8 wird über die Leitung 32 ebenfalls vom Zeit- 30 steuerwerk 7 gesteuert.

Die zur Bildung der Kurven A, B verwendeten Sonden können z.B. aufgrund ungenauer Justierung etwas unterschiedliche Signalverläufe liefern, wie es in Figur 2 stark übertrieben 35 ben gezeigt ist. Folge davon ist eine Schwankung der Amplituden des Sägezahns U_s , der außerdem in der Regel

einem Temperaturgang und Alterung unterliegt. Daher ist es vorteilhaft, die dem mittleren Abstand $\bar{\varphi}$ entsprechende Maximalamplitude U_0 von U_s während des Meßzeitraumes jeweils zu bestimmen und zur Normierung der Differenz $\varphi_1' - \varphi_2'$ bzw. $U_s(\varphi_1) - U_s(\varphi_2)$ zu benutzen. Dies kann dadurch geschehen, daß bei jeder Betätigung der Umschalt-
 5 einrichtung 5 der Amplitudenwert des Winkelsignals ausgelesen und im Zähler 6 addiert wird. Beim Ende des Meßzeit-
 raumes kann dieser Wert ausgelesen und im Dividierglied
 10 40 zur Mittelwertbildung durch das Digitalsignal n dividiert werden. Für $n = 0$, d.h. in der Nähe des Stillstandes, können die im vorangegangenen Meßzeitraum ermittelten Werte für n und den Speicherinhalt 6 verwendet werden. Der Dividierer 41 dient zur Normierung der Amplituden
 15 $U_s(\varphi_1)$ und $U_s(\varphi_2)$.

Bei dieser Vorrichtung wird jeweils zu Beginn eines Meß-
 zeitraumes das Zählwerk 2 und der Zeitgeber 8 gesetzt
 sowie der Speichereingang 3 geöffnet. Während des Meß-
 20 zeitraumes werden, ausgelöst durch die Signale der Grenzwertmelderschaltung 5', die Umschalteinrichtung 5 und
 der Speicher 6 betätigt und am Ende des Meßzeitraumes
 werden die Speicher ausgelesen und die Rechenstufe 4 an-
 gesteuert. Für diese Zeitsteuerung ist ein Zeitsteuerwerk
 25 7 vorgesehen, dessen Funktionen anhand von Figur 4 erläutert werden soll.

In Figur 4 ist gleichzeitig der Grenzfall dargestellt,
 daß während des Meßzeitraumes die Drehwelle bei einer
 30 Umkehr der Drehrichtung vorübergehend stillsteht.

Zunächst sei eine konstante positive Drehrichtung angenommen. Das Winkelsignal folgt dabei dem linearen Teil
 der Kurve A bis zum Schnittpunkt (Zeitpunkt t_0) der Kurve
 35 A mit der Kurve B. Dadurch ändert sich auf die im Zusammenhang mit Figur 2 bereits erläuterte Weise der Zustand
 des Signals U_a . Daher wird U_s von der Kurve A auf die

Kurve \bar{B} umgeschaltet. Dieser Vorgang erfolgt nicht plötzlich, vielmehr ist die Umschaltung erst nach einer gewissen Zeit Δt_u abgeschlossen. Es sei nun der ungünstigste Fall angenommen, daß der Zeitpunkt t_a , zu dem der Start-
 5 befehl zur Einleitung des Meßvorganges gegeben wird, gerade in den Umschaltvorgang fällt, so daß zum Zeitpunkt t_a kein definiertes Winkelsignal vorliegt. Es ist nun vorgesehen, mit dem Startimpuls (Zeitpunkt t_a) den Beginn des Meßzeitraumes nicht direkt festzulegen, sondern viel-
 10 mehr diesen Impuls zunächst dem Zeitsteuerwerk 7 einzugeben. Dort wird dieser Impuls zunächst gespeichert und erst nach Beendigung des Umschaltvorgangs verarbeitet. Dies kann z.B. dadurch geschehen, daß die von der Umschalt-
 einrichtung 14 gebildeten Impulse jeweils ein entsprechen-
 15 des Zeitglied im Zeitsteuerwerk 7 zur Verzögerung des einleitenden Impulses anstoßen. In Figur 4 ist mit U_u das Ausgangssignal des Verzögerungsgliedes bezeichnet, mit dem der Startimpuls-Eingang für die Dauer Δt_u der Umschaltzeit gesperrt ist.

20 Anhand von Fig. 5 sei das Prinzip eines Zeitsteuerwerkes 7 erläutert. Mit dem Umschaltimpuls (Flanke des Signals U_a) für einen der Schalter 31 wird zunächst jeweils ein als Verzögerungsglied dienendes Zeitglied 50 (Ausgangssignal U_u) angestoßen, wobei diese Zeitglieder für eine
 25 Dauer Δt in einem Impulsbildner zur Bildung des einleitenden Impulses (Zeitpunkt t_1) vorgeschaltetes Gatter 52 sperren, so daß der Startimpuls, der zunächst ein dem Gatter 52 vorgeschaltetes weiteres Verzögerungsglied 53
 30 anstößt, gespeichert ist. Somit kann erst nach Ablauf der Umschaltzeit ein Impuls zur Ansteuerung des Zeitgebers 8 und des Speichers 3 abgegeben werden.

Ebenso wird auch der Umschaltimpuls im Zeitglied 50 ver-
 35 zögert, wenn während des Auslesens vom Grenzwertmelder 5' (Signalverlauf U_a) eine Umschaltung ausgelöst wurde.

Dazu ist dem Zeitglied 50 ein Gatter 54 mit einem Impulsbildner 55 nachgeordnet, wobei das Gatter 54 für die vom Zeitglied 53 (Ausgangssignal U_t) bestimmte Auslesezeit gesperrt bleibt.

5

Das Gatter 54 wird auf analoge Weise auch während des Auslesens (Zeitpunkt t_2) der End-Amplitude $U_s(\varphi_2)$ gesperrt, indem ihm auch das entsprechende Ausgangssignal eines nicht dargestellten Zeitgliedes aufgeschaltet ist, wobei dieses weitere Zeitglied vom Stopimpuls (Zeitpunkt t_e) angestoßen wird. Diesem Zeitglied sind ebenfalls ein Gatter und ein Impulsbildner nachgeschaltet, damit auch die Abgabe des End-Impulses verzögert werden kann, falls der Stopimpuls in einen Umschaltvorgang fällt. Dieser Fall ist in Fig. 4 dargestellt, wobei zusätzlich angenommen sei, daß die Drehrichtung geändert und die Drehwelle zum Zeitpunkt $t = 0$ vorübergehend im Stillstand ist.

20 Nach Drehrichtungswechsel folgt das Winkelsignal der Kurve \bar{B} aus Fig. 2 und zum Zeitpunkt t_e ergeht der Stopimpuls, der in diesem Fall mit dem Impuls t_2 zur Beendigung des Meßzeitraumes zusammenfällt. Während des Auslesens (Dauer Δt_a) meldet der Komparator 5' den Kurvenschnittpunkt von A und B, jedoch wird jetzt die Umschaltung des Winkelsignals U_s von der Kurve \bar{B} auf A bis zum Ende des Auslesens verzögert.

Wie aus Figur 4 ersichtlich ist, wird zu den Zeitpunkten t_1 und t_2 praktisch das jeweils gleiche Winkelsignal $U_s(\varphi_1) = U_s(\varphi_2)$, d.h. die Korrekturgröße Null, erzeugt. Da ferner im Meßzeitraum kein Nulldurchgang des Winkelsignals U_s stattgefunden hat, ist auch $n = 0$, so daß am Ausgang 37 für den zurückgelegten Winkel der Wert Null und am Ausgang 43 des Dividiergliedes 38 für die Drehzahl ebenfalls der Wert Null ansteht.

Die Erfindung ermöglicht somit nicht nur eine genauere
Drehzahlerfassung, wobei störende Einflüsse wie z.B. der
Temperaturgang und Alterung der Sensoren weitgehend aus-
gemittelt werden, sondern die Drehzahl Null ist kein
5 singulärer Wert und es kann auch der Stillstand exakt
erfaßt werden.

Patentansprüche

1. Vorrichtung zur Drehzahlerfassung einer Drehwelle mit

- 5 a) einem digitalen Inkremental-Drehgeber (1),
- der ein mit dem Drehwinkel der Drehwelle annähernd periodisch, wenigstens abschnittsweise
stetig sich änderndes Winkelsignal (U_s) erzeugt, dessen jeweilige Periodenlänge (ϕ) gegeben ist
10 durch die Winkelbereiche ($\psi_0 = \frac{\pi}{N}, \frac{2\pi}{N} \dots; \psi_0'$) zwischen annähernd äquidistanten Winkelstellungen, die durch Vorgabe eines Winkelsignal-Referenzwertes ($U_s = 0$) bestimmt sind und dessen momentane Amplitude jeweils dem momentanen Drehwinkel (ψ')
15 - bezogen auf eine diskrete Winkelstellung - entspricht, und
- der jeweils einen Zählimpuls abgibt, wenn die momentane Winkelsignal-Amplitude den Referenzwert annimmt, und
20
- b) einem die innerhalb eines Meßzeitraumes abgegebenen Zählimpulse zählenden Zählwerk (Zählerstand n) zur Bestimmung der durchlaufenen Winkelbereiche,
- 25 g e k e n n z e i c h n e t durch einen Drehgeber-Ausgang (30) für das stetige Winkelsignal, einen daran angeschlossenen Speicher (3) und ein nachgeschaltetes Rechenwerk (4), wobei
- 30 c) zu Beginn (t_1) des Meßzeitraumes mittels eines einleitenden Impulses die dem momentanen Drehwinkel ($\psi(t_1)$) entsprechende Amplitude ($U_s(\psi_1)$) ausgelesen und im Speicher (3) bis zum Ende des Meßzeitraumes abgespeichert wird,
- 35 d) am Ende (t_2) des Meßzeitraumes mittels eines End-

impulses die dem momentanen Drehwinkel ($\varphi(t_2)$) entsprechende Amplitude ($U_s(\varphi_2)$) ausgelesen wird,

e) die Differenz ($U_s(\varphi_1) - U_s(\varphi_2)$) der beiden ausgelesenen Amplituden oder der den Amplituden entsprechenden momentanen Drehwinkel gebildet und

f) als Korrekturgröße ($\frac{\varphi'_1 - \varphi'_2}{\bar{\varphi}}$) entweder die auf die Maximalamplitude (U_0) des Winkelsignals normierte Differenz ($\frac{U_s(\varphi_1) - U_s(\varphi_2)}{U_0}$) zur Zahl (n) der durchlaufenen Winkelbereiche addiert oder die Differenz ($U_s(\varphi_1) - U_s(\varphi_2)$) zum Produkt ($n \cdot U_0$) aus der Zahl (n) der durchlaufenen Winkelbereiche und einem dem mittleren Winkelabstand der diskreten Winkelstellungen ($\bar{\varphi}$) entsprechenden Winkelsignal (U_0) addiert und das Additionsergebnis als Drehzahl-Meßwert ($((n + \frac{U_s(\varphi_1) - U_s(\varphi_2)}{U_0})/T)$) abgegriffen ist (Fig. 1).

2. Vorrichtung nach Anspruch 1, d a d u r c h g e k e n n z e i c h n e t , daß der digitale Drehgeber (1) wenigstens zwei gegeneinander phasenverschobene Signalkurven (A, B) erzeugt und dem Zähler ein Richtungs-diskriminator (16) vorgeschaltet ist, so daß bei einer Umkehr der Drehrichtung die in umgekehrter Richtung durchlaufenen Winkelbereiche mit entgegengesetztem Vorzeichen gezählt werden.

3. Vorrichtung nach Anspruch 1 oder 2, d a d u r c h g e k e n n z e i c h n e t , daß der digitale Drehgeber ungefähr sinus-, dreiecks- oder trapezförmige jeweils gegeneinander phasenversetzte Signalkurven (A, B, \bar{A} , \bar{B}) erzeugt und eine Umschalteneinrichtung (5, 5') enthält, die durch Aufschalten von annähernd linearen Abschnitten der Signalkurven auf den Winkelsignal-Ausgang ein annähernd sägezahnförmiges Winkelsignal (U_s) erzeugt.

4. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 3, g e -
k e n n z e i c h n e t durch ein Zeitsteuerwerk (7),
dem zum Festlegen des Meßzeitraums Start- und Stopimpulse
eingebbar sind (Zeitpunkte t_a , t_e) und das die den Meß-
5 zeitraum einleitenden und beendenden Impulse abgibt
(Zeitpunkte t_1 , t_2).
5. Vorrichtung nach Anspruch 3 und Anspruch 4, d a -
d u r c h g e k e n n z e i c h n e t, daß das Zeit-
10 steuerwerk (7) bei einem während der Betätigung (Δt_u)
der Umschalteneinrichtung eingegebenen Start- oder Stop-
impuls den einleitenden oder beendenden Impuls bis zum
Ende der Umschaltung verzögert (Fig. 4, Fig. 5).
- 15 6. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 3 bis 5, d a -
d u r c h g e k e n n z e i c h n e t, daß das
Zeitsteuerwerk einen von dem einleitenden und dem be-
endenden Impuls angesteuerten Zeitgeber zur Bestimmung
der Länge (T) des Zeitmeßraumes enthält und daß im Re-
20 chenwerk (4) ein Dividierer (37) vorgesehen ist zur Bil-
dung des Quotienten aus dem korrigierten Signal des digi-
talen Drehgebers und der Länge (T) des Meßzeitraums.
7. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 3 bis 6, d a -
25 d u r c h g e k e n n z e i c h n e t, daß während
des Meßzeitraumes jeweils beim Betätigen der Umschalt-
einrichtung (5) die Sägezahnamplituden (U_o) gemessen und
zur Bildung eines mittleren Winkelabstandes $\bar{\phi}$ der diskre-
ten Winkelstellungen einem weiteren Speicher (6) zuge-
30 führt werden und daß die zu Beginn und Ende des Meßzeit-
raumes ausgelesenen Amplituden oder deren Differenz in
einem weiteren Dividierer (41) durch den mittleren Ab-
stand dividiert werden.

8. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 6, d a -
d u r c h g e k e n n z e i c h n e t , daß ein Aus-
gang (37) für die korrigierte Zahl der zurückgelegten
Winkelschritte als Meßwert für den zurückgelegten Dreh-
5 winkel vorgesehen ist.

$$\left(n + \frac{\varphi'_1 - \varphi'_2}{\Phi} \right) / \tau$$

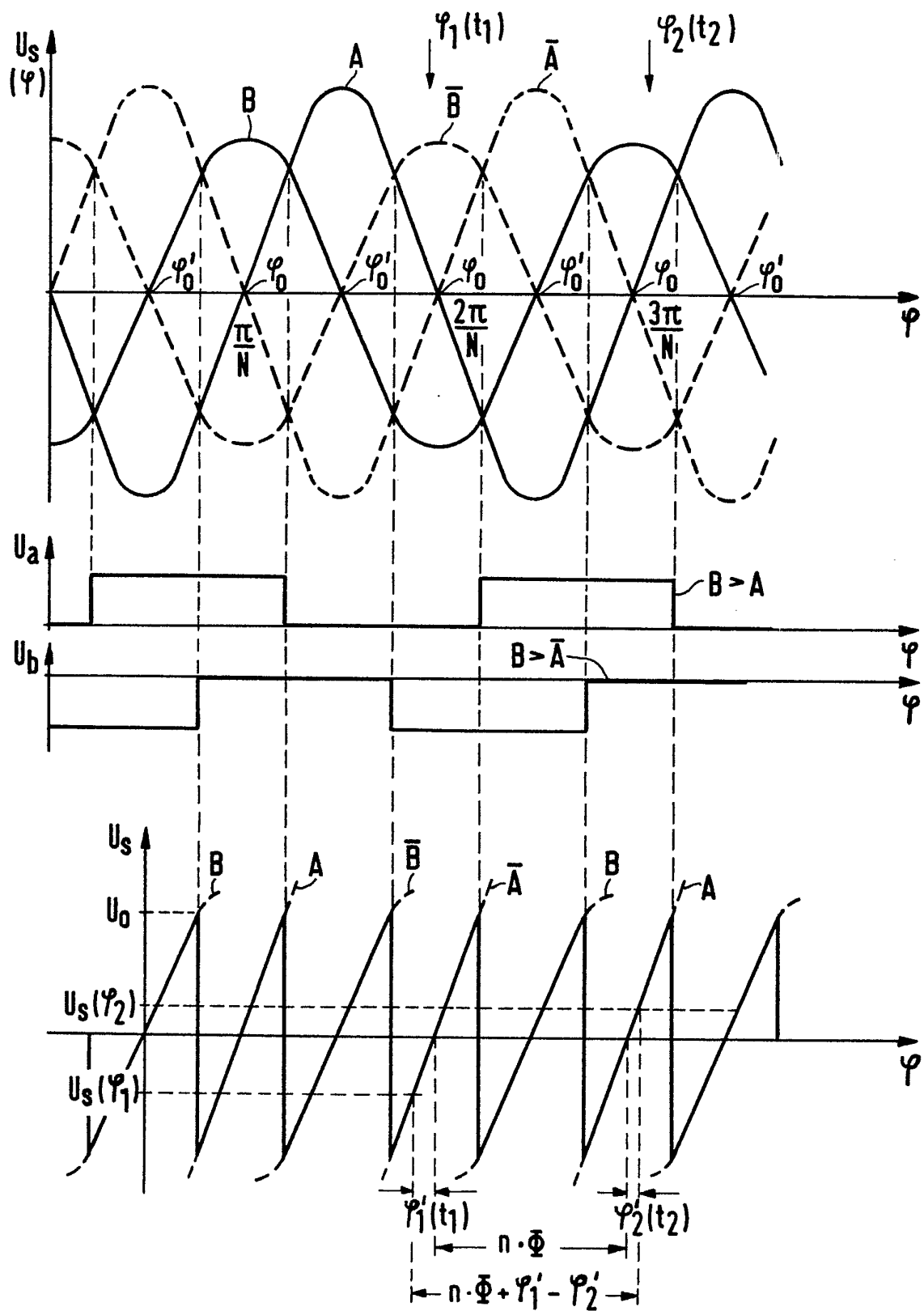


FIG 2

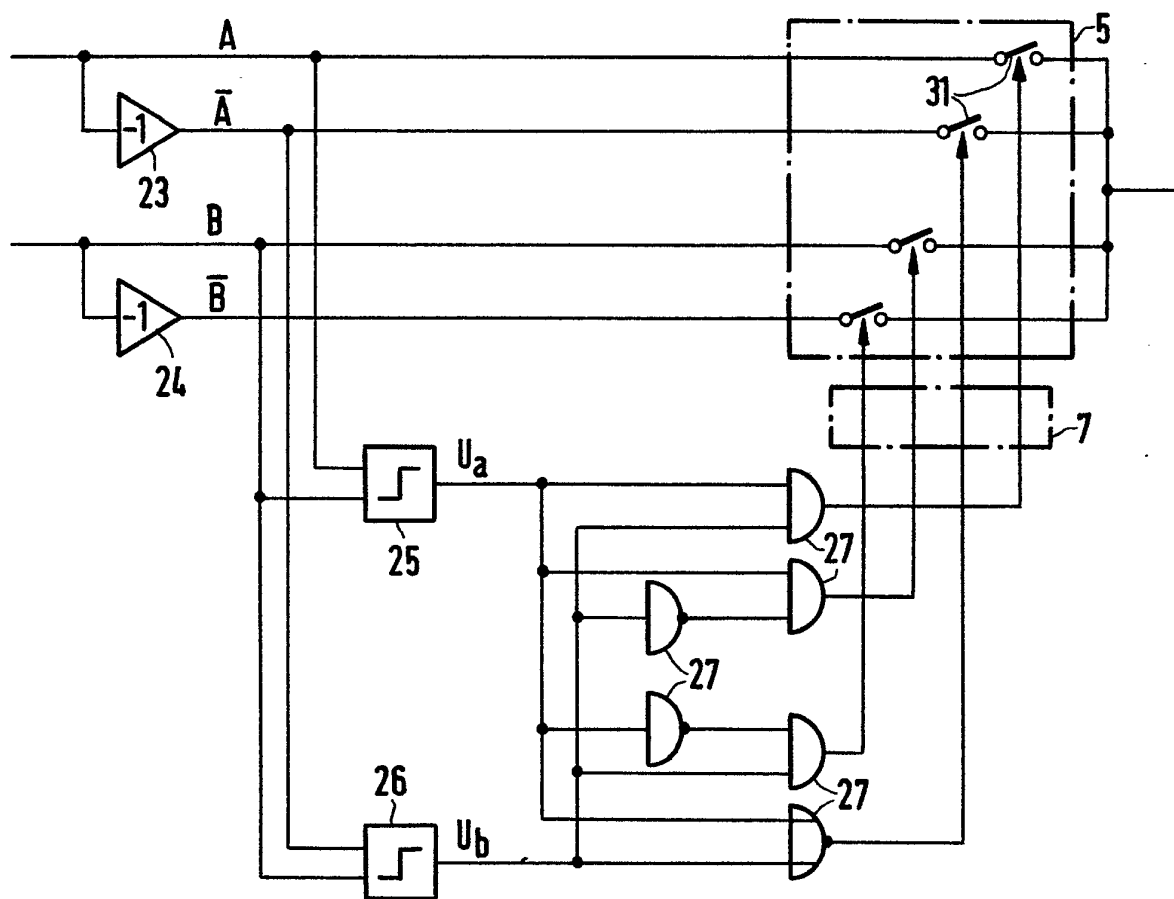


FIG 3

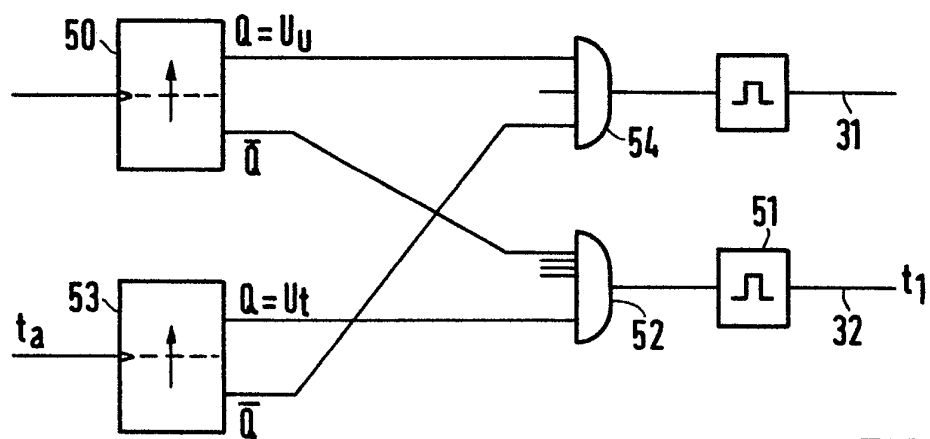


FIG 5

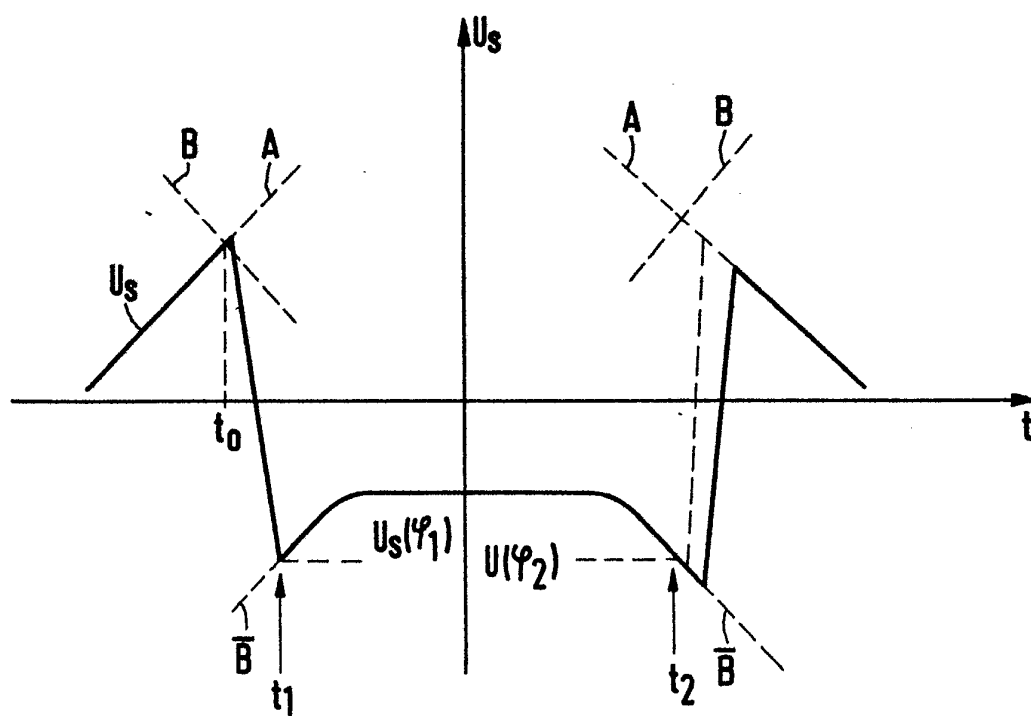
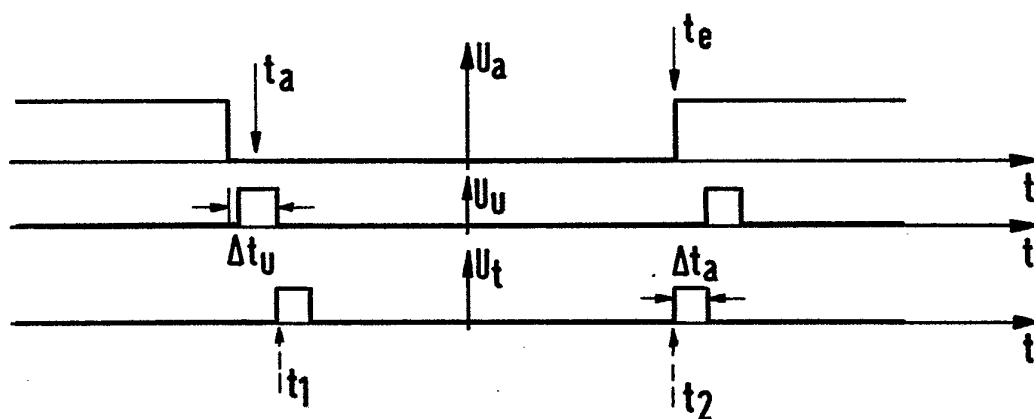


FIG 4