

(12) NACH DEM VERTRAG ÜBER DIE INTERNATIONALE ZUSAMMENARBEIT AUF DEM GEBIET DES PATENTWESENS (PCT) VERÖFFENTLICHTE INTERNATIONALE ANMELDUNG

(19) Weltorganisation für geistiges Eigentum

Internationales Büro



(43) Internationales Veröffentlichungsdatum

14. Juni 2012 (14.06.2012)

(10) Internationale Veröffentlichungsnummer
WO 2012/076145 A1

(51) Internationale Patentklassifikation:

G01C 1/00 (2006.01) *G01M 5/00* (2006.01)
G01C 15/00 (2006.01) *G01V 1/00* (2006.01)
G01C 19/38 (2006.01)

(72) Erfinder; und

Erfinder/Anmelder (nur für US): **DORNER, Georg** [DE/DE]; Kleinbühlweg 23, 79189 Bad Krozingen (DE). **RASCH, Andreas** [DE/DE]; Im Brunnacker 1, 79249 Merzhausen (DE). **IGEL, Heiner** [DE/DE]; Hochstr. 4, 86949 Windach (DE). **SCHREIBER, Ulrich** [DE/DE]; Am Hofacker 31, 93468 Miltach (DE). **WASSERMANN, Joachim** [DE/DE]; Hannah-Arendt-Weg 17, 80997 München (DE).

(21) Internationales Aktenzeichen: PCT/EP2011/006086

(22) Internationales Anmelde datum:

5. Dezember 2011 (05.12.2011)

(74) Anwalt: **ZINKE, Thomas**; Müller - Hoffmann & Partner, Innere Wiener Strasse 17, 81667 München (DE).

(25) Einreichungssprache: Deutsch

(81) Bestimmungsstaaten (soweit nicht anders angegeben, für jede verfügbare nationale Schutzrechtsart): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KM, KN, KP, KR, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SC, SD,

(26) Veröffentlichungssprache: Deutsch

(30) Angaben zur Priorität:

10 2010 053 582.6
 6. Dezember 2010 (06.12.2010) DE

(71) Anmelder (für alle Bestimmungsstaaten mit Ausnahme von US): **NORTHROP GRUMMAN LITEF GMBH** [DE/DE]; Lörracher Strasse 18, 79115 Freiburg (DE).

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

(54) Title: SYSTEM AND METHOD FOR MONITORING MECHANICALLY COUPLED STRUCTURES

(54) Bezeichnung : SYSTEM UND VERFAHREN ZUR ÜBERWACHUNG VON MECHANISCH GEKOPPELten STRUKTUREN

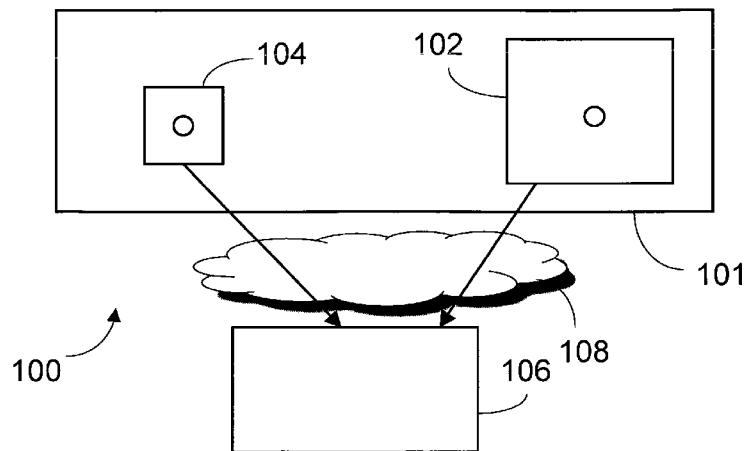


FIG 1

(57) Abstract: Proposed is a system and a method for monitoring a mechanically coupled structure (101, 403, 502, 506, 602), having a first sensor (102), which is configured to determine its orientation relative to Earth's rotational axis (202) at predetermined time points as a first measurement result, wherein the first sensor (102) is connectable to a first part of the mechanically coupled structure (101, 403, 502, 506, 602), having at least one second sensor (104, 402, 504, 604), which at start-up of the system has a known first orientation with respect to the first sensor (102) and is configured to ascertain a rate of rotation or an acceleration as a second measurement result, wherein the at least one second sensor (104, 402, 504, 604) is connectable to a second part of the mechanically coupled structure (101, 403, 502, 506, 602), having a central unit (106), and having a communications network (108) via which the central unit (106) is connected to the first sensor (102) and the second sensor (104, 402, 504, 604), wherein the first sensor (102) is configured to transmit the first measurement results to the central unit (106), the second sensor (104, 402, 504, 604) is configured to transmit the second measurement results to the central unit (106) and the central unit (106) is configured to monitor the mechanically coupled structure (101, 403, 502, 506, 602) using the first and second measurement results.

(57) Zusammenfassung:

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]



SE, SG, SK, SL, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW.

RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

- (84) **Bestimmungsstaaten** (soweit nicht anders angegeben, für jede verfügbare regionale Schutzrechtsart): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), eurasisches (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), europäisches (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO,

Veröffentlicht:

- mit internationalem Recherchenbericht (Artikel 21 Absatz 3)
- vor Ablauf der für Änderungen der Ansprüche geltenden Frist; Veröffentlichung wird wiederholt, falls Änderungen eingehen (Regel 48 Absatz 2 Buchstabe h)

Es wird ein System und ein Verfahren zur Überwachung einer mechanisch gekoppelten Struktur (101, 403, 502, 506, 602) vorgestellt mit einem ersten Sensor (102), der ausgebildet ist, um seine Orientierung relativ zur Erdrotationsachse (202) zu vorgegebenen Zeitpunkten als erstes Messergebnis zu bestimmen, wobei der erste Sensor (102) mit einem ersten Teil der mechanisch gekoppelten Struktur (101, 403, 502, 506, 602) verbindbar ist, mit mindestens einem zweiten Sensor (104, 402, 504, 604), der bei Inbetriebnahme des Systems in einer bekannten ersten Orientierung zum ersten Sensor (102) steht und dazu ausgebildet ist eine Drehrate oder eine Beschleunigung als zweites Messergebnis zu ermitteln, wobei der mindestens eine zweite Sensor (104, 402, 504, 604) mit einem zweiten Teil der mechanische gekoppelten Struktur (101, 403, 502, 506, 602) verbindbar ist, mit einer Zentraleinheit (106), und mit einem Kommunikationsnetzwerk (108), über das die Zentraleinheit (106) mit dem ersten Sensor (102) und dem zweiten Sensor (104, 402, 504, 604) verbunden ist, wobei der erste Sensor (102) dazu ausgebildet ist, die ersten Messergebnisse an die Zentraleinheit (106) zu übertragen, der zweite Sensor (104, 402, 504, 604) dazu ausgebildet ist die zweiten Messergebnisse an die Zentraleinheit (106) zu übertragen und die Zentraleinheit (106) dazu ausgebildet ist, mithilfe der ersten und zweiten Messergebnisse die mechanisch gekoppelte Struktur (101, 403, 502, 506, 602) zu überwachen.

Beschreibung**SYSTEM UND VERFAHREN ZUR ÜBERWACHUNG VON MECHANISCH GEKOPPELten STRUKTUREN**

Die Erfindung betrifft ein System zur Überwachung einer mechanisch gekoppelten Struktur sowie ein derartiges Verfahren.

Es sind Sensoren - beispielsweise auf der Basis des Sagnac-Effekts – bekannt, die Rotationen absolut bestimmen und sich somit für die Registrierung des dynamischen Verhaltens von ausgedehnten mechanisch gekoppelten Strukturen unter dem Einfluss externer Kräfte unabhängig von lokalen Bezugssystemen eignen. Aufgrund der unvermeidlichen Drift in diesen Sensoren ist der Frequenzbereich allerdings nach unten hin begrenzt.

Es ist daher die Aufgabe der Erfindung ein System und ein Verfahren zur Überwachung von mechanisch gekoppelten Strukturen anzugeben, mit denen die Beobachtungen von zeitlichen Abläufen des Verhaltens von mechanisch gekoppelten Strukturen möglich sind.

Zur Lösung dieser Aufgabe stellt die Erfindung ein System mit den Merkmalen des Patentanspruchs 1 und ein Verfahren mit den Merkmalen des Patentanspruchs 6 zur Verfügung.

Vorteilhafte Ausgestaltungen des Systems bzw. des Verfahrens sind in den Unteransprüchen geschildert.

Die Erfindung wird im Folgenden unter Bezugnahme auf die Figuren an Ausführungsbeispielen näher erläutert. Es zeigen:

Fig. 1 eine schematische Darstellung eines Systems bei Überwachung einer mechanisch gekoppelten Struktur gemäß einem Ausführungsbeispiel;

Fig. 2 eine schematische Darstellung zur Bestimmung der Orientierung des Sensors zur Erdrotationsachse;

Fig. 3 eine schematische Darstellung eines Ablaufdiagramms eines Verfahrens gemäß eines weiteren Ausführungsbeispiels;

Fig. 4 ein System zur Überwachung gemäß eines weiteren Ausführungsbeispiels;

5 Fig. 5 den schematischen Aufbau eines System gemäß eines weiteren Ausführungsbeispiels;

Fig. 6 den schematischen Aufbau eines Systems gemäß einer weiteren Ausführungsbeispiels;

10

Fig. 7 den schematischen Aufbau eines Systems gemäß eines weiteren Ausführungsbeispiels; und

15

Fig. 8 ein schematisches Ablaufdiagramm eines Verfahrens gemäß eines weiteren Ausführungsbeispiels.

In den Figuren sind einander entsprechende Bauteile bzw. Bauteilgruppen mit denselben Bezugsziffern gekennzeichnet.

20 In Fig. 1 ist ein System 100 zur Überwachung einer mechanisch gekoppelten Struktur 101 dargestellt mit einem ersten Sensor 102, der ausgebildet ist, um seine Orientierung relativ zur Erdrotationsachse zu vorgegebenen Zeitpunkten als ein erstes Messergebnis zu bestimmen, wobei der erste Sensor 102 mit einem ersten Teil der mechanisch gekoppelten Struktur verbindbar ist. Darüber hinaus ist 25 mindestens ein zweiter Sensor 104 vorgesehen, der bei Inbetriebnahme des Systems 100 in einer bekannten ersten Orientierung zum ersten Sensor 102 steht und dazu ausgebildet ist, eine Drehrate und/oder eine Beschleunigung als zweites Messergebnis zu ermitteln. Dabei ist der mindestens eine zweite Sensor 104 mit einem zweiten Teil der mechanisch gekoppelten Struktur verbindbar. Darüber 30 hinaus ist eine Zentraleinheit 106 vorgesehen sowie ein Kommunikationsnetzwerk 108, über das die Zentraleinheit 106 mit dem ersten Sensor 102 und dem zweiten Sensor 104 verbunden ist. Der erste Sensor 102 ist dabei so ausgebildet, dass die ersten Messergebnisse an die Zentraleinheit 106 übertragen werden und der zweite Sensor 104 ist so ausgebildet, dass die zweiten Messergebnisse an die Zentraleinheit 106 übertragen werden. Die Zentraleinheit 106 ist dazu ausgebildet, mit 35 Hilfe der ersten und zweiten Messergebnisse die mechanisch gekoppelte Struktur 101 zu überwachen.

Der erste Sensor 102 kann dabei beispielsweise als Sagnac-Sensor oder als Coriolis-Sensor ausgebildet sein. Beide Sensortypen sind in der Lage, über den Sagnac-Effekt bzw. den Coriolis-Effekt ihre Orientierung relativ zur Erdrotationsachse zu bestimmen.

5

Das Kommunikationsnetzwerk 108 kann dabei drahtlos oder drahtgebunden ausgebildet sein. Optische Kommunikation über Lichtleitkabel oder über Freiraumausbreitung ist dabei ebenso möglich wie elektrische oder elektromagnetische Kommunikation. Dabei können beliebige Kommunikationswege zwischen den 10 Sensoren 102, 104 und der Zentraleinheit 106 vorstellbar sein. Beispielsweise könnte als ein besonders einfach zu implementierender Kommunikationsweg nur jeweils eine direkte unidirektionale Kommunikation zwischen den einzelnen Sensoren 102, 104 und der Zentraleinheit 106 möglich sein. Aber auch komplexere 15 Kommunikationswege wie eine bidirektionale Kommunikation zwischen den einzelnen Sensoren 102, 104 sowie jeweils zwischen den Sensoren 102, 104 und der Zentraleinheit 106 sind möglich.

Gegebenenfalls kann das System durch das Vorsehen von nicht dargestellter 20 GNSS (Global Navigation Satellite System)-Sensorik wie beispielsweise GPS (Global Positioning System), Galileo oder Glonass in den Sensoren 102, 104 weiter verbessert werden, da dadurch eine Messung der absoluten Position der Sensoren 102, 104 ermöglicht wird. Außerdem lassen sich bei fester Verbindung von Antennen des GNSS zu den Sensoren 102, 104 durch die Messergebnisse der Sensoren 102, 104 Rückschlüsse auf Rotationen der Antennen (Neigung oder Torsion) des 25 GNSS ziehen, was durch die Satellitennavigation alleine nicht ohne Weiteres möglich wäre. Die Antennen des GNSS können auch zur Bestimmung von Translationsen herangezogen werden.

In Fig. 2 ist schematisch dargestellt, wie sich der erste Sensor 102 auf der 30 Erdoberfläche 200 in einem bestimmten Winkel ϑ zur Erdrotationsachse 202 befindet.

Durch das erfundungsgemäße System sind Langzeitbeobachtungen an mechanisch 35 gekoppelten Strukturen möglich durch Vergleich der Messergebnisse mit dem Betrag der Projektion der bekannten und konstanten Erddrehrate auf die empfindliche Sensorachse eines Sensors 102, 104. Der Bezug zur Erddrehachse 202 liefert gleichzeitig ein Kriterium für die Vermeidung einer Fehlmessung (Fehlalarm), da das Messergebnis immer zur Erddrehrate korreliert ist. Ist das nicht der Fall, liegt in der Regel eine Fehlmessung vor.

Durch die feste Referenz zur Erdrotationsachse 202 der ersten Sensors 102 lässt sich eine Langzeitdrift herausfiltern, womit auch Langzeitmessungen möglich sind, wie beispielsweise zur Detektion von Hangrutschungen, Bausetzungen usw.

Der zweite Sensor 104 kann dabei als Rotationssensor ausgebildet sein, der eine gegenüber dem ersten Sensor 102 geringere Genauigkeit für die Bestimmung der Orientierung zur Erdrotationsachse aufweist, wodurch das System preisgünstig ausgestaltet sein kann. Der erste Sensor 102 kann beispielsweise eine Genauigkeit von 0,01°/Stunde oder besser aufweisen, während der zweite Sensor beispielsweise nur eine Genauigkeit von 1°/Stunde gewährleistet.

10

Eine mechanisch gekoppelte Struktur 101, die mit dem erfindungsgemäßen System beziehungsweise dem erfindungsgemäßen Verfahren überwacht wird, kann dabei eine Struktur sein, bei der es wichtig ist herauszufinden, ob sich die Orientierung von einzelnen Teilen zueinander ändert, beispielsweise ein Gebäude, eine Brücke, ein Schiff, ein Flugzeug oder eine Maschine. Während es bei den genannten Strukturen darauf ankommt, jegliche Bewegung zueinander verlässlich zu detektieren, um Schäden – beispielsweise nach Erdbeben – zu ermitteln, sind auch mechanisch gekoppelte Strukturen bekannt, bei denen sich Teile in bestimmten erlaubten Richtungen zueinander bewegen dürfen. Beispielsweise darf sich bei einer Windkraftanlage der Rotor in Beziehung zum Stator eine Rotationsbewegung ausführen. Eine Unwucht des Rotors, die sich in einer zusätzlichen linearen Bewegungskomponente des Rotors auswirkt, sollte allerdings detektiert werden, damit die Windkraftanlage ggf. repariert werden kann. Auch Teile der Erdoberfläche (beispielsweise Berghänge, aber auch zusammenhängende Teile der Erdkruste) können als mechanisch gekoppelte Struktur aufgefasst werden.

In Fig. 3 ist schematisch der Ablauf eines erfindungsgemäßen Verfahrens skizziert. Dabei wird in einem ersten Schritt S300 die Orientierung des ersten Sensors 102 relativ zur Erdrotationsachse 202 bestimmt.

30

Anschließend wird die Orientierung an die Zentraleinheit 106 in einem Schritt S302 übertragen. Mit Hilfe des zweiten Sensors 104 wird in einem Schritt S304 die Drehrate oder Beschleunigung des zweiten Sensors 104 ermittelt, wobei bei Inbetriebnahme des Systems 100 der mindestens eine zweite Sensor 104 in einer bekannten ersten Orientierung zum ersten Sensor 102 steht. Anschließend wird in einem Schritt S306 die gemessene Drehrate oder Beschleunigung vom mindestens einen zweiten Sensor 104 an die Zentraleinheit 106 übermittelt. In einem Schritt S308 wird nachfolgend ein Überwachungswert aus der übermittelten Orientierung des ersten Sensors 102 sowie der Drehrate oder Beschleunigung des

mindestens einen zweiten Sensors 104 generiert, der benutzt wird, um die mechanisch gekoppelte Struktur 101 zu überwachen.

In einem Hybridsensorsystem 400, wie es in Fig. 4 dargestellt ist, können zwei 5 oder mehrere Drehratensensoren 102, 402 auf der Basis des Sagnac-Effekts, des Coriolis-Effekts und des Trägheitseffekts mit unterschiedlichem Auflösungsvermögen und deren relativen Bezug zueinander Zustandsänderungen (z.B. Deformationen) einer mechanischen Gesamtstruktur 403 oder von Teilen der mechanisch gekoppelten Struktur relativ zueinander erfassen. Dabei stellt der hoch auflösende 10 erste Sensor 102, auch Zentralsensor oder Master genannt, den externen Bezug zum Erdrotationsvektor 202 der Erde 200 als feste Referenz her, während einfache (niedergenaue) Sensoren 402 oder Slaves nur den lokalen Bezug zum Master 102 als Funktion der Zeit erfassen. Dabei wird die ausreichende Empfindlichkeit der Slaves für Rotationsmessungen ausgenutzt. Die schlechtere Empfindlichkeit 15 für die Orientierung der Slaves relativ zur Lage der Erdrotationsachse 202 spielt dann keine Rolle mehr. Damit werden die unterschiedlichen Eigenschaften der einzelnen Sensoren aufeinander übertragbar (z.B. die absolute Referenz des Sagnac-Effekts auf Coriolis-Effektsensor bzw. Trägheitseffektsensor). Die Zentral- 20 einheit 106 ist nicht dargestellt, sie könnte mit den gezeigten Sensoren 102, 402 zur Übertragung der Messergebnisse verbunden sein, oder beispielsweise auch mit dem ersten Sensor 102 (oder einem der zweiten Sensoren 402) in einem gemeinsamen Gehäuse untergebracht sein.

Mit einem solchen System lassen sich beispielsweise Gebäudebelastungen oder 25 Gebäudeschäden über Deformationen ermitteln, die beispielsweise von Erdbeben verursacht wurden. Eine Deformation der Struktur liefert ein primäres Messsignal, geht einer Schädigung voraus und kann zur quantitativen ad hoc Beurteilung 30 des Schädigungspotentials einer Belastung herangezogen werden. In diesem Konzept werden der erste Sensor 102 und die mehreren zweiten Sensoren 402 mit der Bausubstanz 403 fest verbunden. Da der erste Sensor 102 auf der Basis des Sagnac-Effekts Rotationen absolut erfassen kann, wird die Orientierung des Gebäudes relativ zur Rotationsachse 202 der Erde 200 automatisch ermittelt, vor, während und nach einem Erdbeben in Echtzeit. Dies erlaubt die Bestimmung der Orientierungsänderung eines Gebäudes, ohne auf lokale Referenzen angewiesen 35 zu sein, die sich durch Einwirkung einer Kraft, beispielsweise eines Erdbebens oder ähnliches verändert haben könnten.

Gemäß Fig. 5 lässt sich ein weiteres Hybridsensorsystem 500 aufbauen, welches aus zwei oder mehreren Drehratensensoren 102, 402, 504 auf der Basis des

Sagnac-Effekts, des Coriolis-Effekts und des Trägheitseffekts mit unterschiedlichem Auflösungsvermögen und deren relativem Bezug zueinander aufgebaut ist. Dabei werden Veränderungen in der Anordnung von Teilen einer ganz oder teilweise beweglichen mechanischen Gesamtstruktur oder von Teilen 502, 506 einer ganz oder teilweise beweglichen mechanisch gekoppelten Struktur relativ zueinander erfasst. Dabei stellt der hoch auflösende Zentralsensor 102 (Master) den externen Bezug zur Erdrotationsachse 202 der Erde 200 als feste Referenz her, während die einfacheren Sensoren 402, 504 den lokalen Bezug zum Master 102 dynamisch als Funktion der Zeit erfassen. Damit ist das Messverfahren als Inertialmessverfahren für die Relativbewegung von unterschiedlichen mechanisch gekoppelten Strukturen 502, 506 (z.B. Maschinenteile) mit beweglichen Komponenten relativ zueinander anwendbar, auch wenn keine optische, elektrische oder starre mechanische Verbindung zwischen diesen Teilen herstellbar ist. Damit werden die unterschiedlichen Eigenschaften der einzelnen Sensoren 102, 402, 504 auf einander übertragbar (z.B. absolute Referenz des Sagnac-Effekts auf Coriolis-Effektsensor und Trägheitseffekt-Sensor). Damit ist das System anwendbar für die Untersuchung von nicht-erlaubten Bewegungen in einem System, bei dem sich Teile einer mechanischen Struktur zueinander in einem vorgegebenen Rahmen zueinander bewegen dürfen (erlaubte Bewegung).

20

Gemäß Fig. 6 lässt sich ein weiteres Hybridsensorsystem 600 angeben, welches mindestens einen Drehratensensor 102 auf der Basis des Sagnac-Effekts, des Coriolis-Effekts und des Trägheitseffekts und mindestens einen Beschleunigungsmesser 604 (in Fig. 6 sind drei solche Beschleunigungsmesser 604 dargestellt) umfasst, wobei die Sensoren 102, 604 gemeinsam an einer mechanisch gekoppelten Struktur oder auf der Erdoberfläche 602 befestigt sind und damit Boden- bzw. Struktureigenschaften (Tomographie, Exploration) ermittelt werden können. Dabei wird die Beziehung ausgenutzt, dass die gemessene Drehrate $\dot{\Omega}$ und die transversale Beschleunigung a eines Anregungssignals (z.B. einer Erdbebenwelle) in einem homogenen Medium gleichphasig ist und die Proportionalität dieser voneinander unabhängig erfassten Signale der Phasengeschwindigkeit c entspricht wie in Gleichung (1) gezeigt:

$$\dot{\Omega}(x,t) = -\frac{a(x,t)}{2c} \quad (1)$$

35

Die Phasengeschwindigkeit c (eine scheinbare Phasengeschwindigkeit in einem heterogenen Medium als Verhältnis der Drehrate $\dot{\Omega}$ und der Beschleunigung a) ändert sich signifikant mit der Bodenbeschaffenheit (beispielsweise weist Granit eine spezifische Phasengeschwindigkeit auf), so dass mithilfe dieses Systems eine

Exploration erfolgen kann. Somit kann mit einer tragbaren Vorrichtung nach Lagerstätten gesucht werden bzw. kann durch ein fest installiertes Netz an Sensoren eine Auswertung der Zeitabhängigkeit erfolgen.

- 5 Gemäß der in Fig. 7 dargestellten Ausführungsform des Systems 700 sind der erste Sensor oder Mastersensor 102 und die zweiten bzw. Sekundärsensoren 104 bidirektional auf der Basis eines selbst organisierten Netzes miteinander verbunden und kommunizieren darüber. Dies reduziert die erforderliche Sendeleistung pro Sensor und erleichtert die Vergrößerung/Verkleinerung des Netzes, da keine Nutzerintervention notwendig ist. Der erste Sensor 102 ist dabei mit der Zentraleinheit 106 verbunden. Diese sorgt für die Datennutzung und Interpretation wichtigen Funktionen wie den Empfang der Sensordaten, eine Ermittlung der Zeit ("time stamping") (GPS, Funkuhr oder ähnliches), Steuerung der Sensoren (z.B. Ein-Ausschalten, Bereichsumschaltung), eine Auswertung (z.B. finite Differenzen, 10 Phasenbeziehung, Richtungsbestimmung, Schwellwert-Detektion, Rauschbefreiung, Sensorintegritätsüberprüfung, Driftkorrektur) und gegebenenfalls eine Alarmerierung bei Grenzwertüberschreitung in Frühwarnanwendungen. Bei einer von den Sensoren 102, 104 gemessenen und in der Zentraleinheit 106 erkannten Deformation der mechanisch gekoppelten Struktur 101 kann durch eine finite Differenzbildung die Integrität der Sensoren 102, 104 sichergestellt und der Grad der Deformation ermittelt werden.
- 15
- 20

Sofern sich die Slave-Sensoren tatsächlich nicht aus ihrer ursprünglichen Lage/Ausrichtung bewegt haben, lassen sich deren inertielle Messdaten, die mit 25 der Zeit immer ungenauer werden, rekalibrieren.

Dies kann erfolgen einerseits durch exakte Einmessung der Lage/Ausrichtung und ggf. Position der Sensoren relativ zur Erddrehachse zu Beginn der Inbetriebnahme und Abspeicherung der gemittelten, dann aktuell angezeigten 30 Einzelmesswerte zum Zeitpunkt t_0 , andererseits durch Abgleich der Messwerte nach einer fortgeschrittenen Zeit t_1 (beispielsweise nach einem vorgegebenen Zeitintervall nach Inbetriebnahme des Systems, gegebenenfalls nach bestimmten Zeitintervallen wiederholend) mit den Messwerten des Master-Sensors, der aufgrund seiner höheren Genauigkeit kleinere Messfehler über die Zeit erzeugt. 35 Das erste Verfahren kann eingesetzt werden für alle Arten von Rotationssensoren, also auch solchen, die wegen ihrer begrenzten Genauigkeit nicht selbst in der Lage sind, die Erddrehrate als Referenzmesswertsignal aufzulösen. Das zweite Verfahren erhöht in diesem Fall die Integrität der Selbstkalibrierungsmethode erheblich, da ein Plausibilitätscheck mit den tatsächlichen Gegebenheiten in der

räumlichen Nähe des Einzelslave-Sensors über aktuelle Messdaten des Master-Sensors erfolgt.

- Es ist zu berücksichtigen, dass für eine erfolgreiche Selbstkalibration kein Ereignis eingetreten sein sollte, dass den Slave-Sensor aus seiner ursprünglichen Ausrichtung/Lage verändert hat. Diese Information kann in realistischen Fällen (Erdbeben, schlagartige Veränderung der Lage) zumeist direkt aus den Daten des Slave-Sensors gewonnen werden.
- 10 Eine weitere Möglichkeit ist die Selbstkalibration der Slave-Sensoren, die selbst die Fähigkeit besitzen, die Erddrehrate als Referenzsignal in hinreichender Genauigkeit vermessen zu können. Dann kann der Slave-Sensor selbstständig bei Überschreiten einer Toleranzgrenze der Driftwerte über der Zeit eine Selbstkalibration gegen die ursprünglichen Werte der Erddrehratenmessung 15 initiieren. So würde es auch der Master-Sensor nach einer längeren Zeitdauer durchführen müssen, um stabile Driftwerte über sehr lange Zeiträume aufrechtzuerhalten.

20 Hier kann der Vergleich zu den aktuellen Master-Messwerten wiederum die Integrität der Methode erheblich erhöhen.

Wie bereits geschildert, ist es auch möglich, dass die Zentraleinheit 106 mit dem ersten Sensor 102 oder auch einem der zweiten Sensoren 104 zusammen in einem Gehäuse untergebracht ist.

25 Ein Zeitbezug kann dabei durch eine Verwendung einer Uhr als Zeitmesseinrichtung 702, 704 am einzelnen Sensor 102, 104 oder auch durch eine über die Funkverbindung mit einer garantiert geringen Latenzzeit hergestellt werden (Spezifikation des Übertragungsprotokolls), wobei die Zeitzuordnung (per Uhr) an der 30 Zentraleinheit 106 für jeden Einzelsensor 102, 104 erfolgen kann.

Der Zeitbezug wird beispielsweise dafür benutzt einen zeitlichen Ablauf der Vorgänge zu erhalten und die zu unterschiedlichen Zeitpunkten ermittelten Messergebnisse miteinander in Beziehung zu setzen. So lässt sich die Ausbreitung von 35 Schäden über die Zeit ermitteln und darüber hinaus können weitere Aussagen über die Integrität des Systems getroffen werden. Beispielsweise kann im Fall einer fortschreitenden Ausbreitung einer Verschiebung der Teile einer mechanisch gekoppelten Struktur 101 davon ausgegangen werden, dass alle mit der mechanisch gekoppelten Struktur 101 verbundenen Sensoren 102, 104 die Orientie-

rungs- bzw. Beschleunigungsänderungen in einem erwarteten Zeitablauf erfahren, der von der jeweiligen Position der Sensoren 102, 104 abhängt. Messen einzelne Sensoren 102, 104 eine davon abweichende Zeitabhängigkeit der Orientierung bzw. Beschleunigung, kann von einer Fehlmessung ausgegangen werden.

5

Gemäß Fig. 8 wird in einem Ablaufdiagramm ein Prozess dargestellt, bei dem in einem Schritt 800 eine Strukturveränderung der mechanisch gekoppelten Struktur 101 z.B. durch ein Erdbeben erfolgt. In einem Schritt 802 ergibt sich eine Drehratenänderung, eine Drehwinkeländerung (Auslenkung), eine Beschleunigungsänderung oder eine Orientierungsänderung, die in einem Schritt S804 über den ersten Sensor 102 ausgelesen wird. Anschließend erfolgt in einem Schritt S806 der Vergleich des gemessenen Wertes mit einem Sollwert aus einer Konfigurationsdatei. Gegebenenfalls wird in einem Schritt S808 eine Auslesung der zweiten Sensoren 104 erfolgen, die beispielsweise in einem Sensorarray angeordnet sind. In einem Schritt S810 wird anschließend eine Signalverarbeitung vorgenommen, beispielsweise eine Filterung oder Rauschminderung bzw. Driftreduktion. Im Rahmen der Signalverarbeitung kann auch eine Bestimmung von zeitabhängigen Frequenzspektren aus dem zeitlichen Ablauf der übertragenen ersten und zweiten Messergebnisse erfolgen. Da es möglich ist zeitgenaue Messreihen aller ersten und zweiten Sensoren 102, 104 zur erhalten, können diese zeitabhängigen Frequenzspektren erstellt werden, die die mechanisch gekoppelte Struktur charakterisieren und aus Veränderungen in diesen Frequenzspektren kann auf Veränderungen bzw. Schäden in den mechanisch gekoppelten Strukturen geschlossen werden. Eine solche Funktionalität kann als Frühwarnfunktion dienen.

25

In einem folgenden Schritt S812 werden dann eine Veränderung der Drehrate und gegebenenfalls eine Beschleunigung bestimmt. Durch einen Vergleich mit einem Mastersensor 102 in einem Schritt S814 werden die Veränderungen zwischen dem ersten Sensor 102 und dem zweiten Sensor 104 berechnet, wodurch beispielsweise Deformationen erkannt werden können. Darüber hinaus wird die Integrität der Daten überprüft, um Fehlmessungen zu vermeiden. Bei sicherheitsrelevanten Zuständen wird eine Alarmfunktion initiiert. In einem Schritt S816 wird anschließend eine Protokolldatei erstellt und es können auch an eine Kontrollstelle Daten übertragen werden bzw. eine Frühwarnfunktion ausgelöst werden. Anschließend wird erneut der Mastersensor 102 im Schritt S804 ausgelesen und die Überwachung der mechanisch gekoppelten Struktur 101 erfolgt erneut.

Patentansprüche

1. System zur Überwachung einer mechanisch gekoppelten Struktur (101, 403, 502, 506, 602) mit

5 einem ersten Sensor (102), der ausgebildet ist, um seine Orientierung relativ zur Erdrotationsachse (202) zu vorgegebenen Zeitpunkten als erstes Messergebnis zu bestimmen, wobei der erste Sensor (102) mit einem ersten Teil der mechanisch gekoppelten Struktur (101, 403, 502, 506, 602) verbindbar ist,

10 mindestens einem zweiten Sensor (104, 402, 504, 604), der bei Inbetriebnahme des Systems in einer bekannten ersten Orientierung zum ersten Sensor (102) steht und dazu ausgebildet ist eine Drehrate oder eine Beschleunigung als zweites Messergebnis zu ermitteln, wobei der mindestens eine zweite Sensor (104, 402, 504, 604) mit einem zweiten Teil der mechanische gekoppelten Struktur (101, 403, 502, 506, 602) verbindbar ist,

15 einer Zentraleinheit (106), und

20 einem Kommunikationsnetzwerk (108), über das die Zentraleinheit (106) mit dem ersten Sensor (102) und dem zweiten Sensor (104, 402, 504, 604) verbunden ist,

25 wobei der erste Sensor (102) dazu ausgebildet ist, die ersten Messergebnisse an die Zentraleinheit (106) zu übertragen, der zweite Sensor (104, 402, 504, 604) dazu ausgebildet ist die zweiten Messergebnisse an die Zentraleinheit (106) zu übertragen und die Zentraleinheit (106) dazu ausgebildet ist, mithilfe der ersten und zweiten Messergebnisse die mechanisch gekoppelte Struktur (101, 403, 502, 506, 602) zu überwachen.

30 2. System nach Anspruch 1,

35 dadurch gekennzeichnet, dass

der mindestens eine zweite Sensor (104, 402, 504, 604) als Rotationssensor ausgebildet ist, der eine gegenüber dem ersten Sensor (102) geringere Genauigkeit für die Bestimmung der Orientierung zur Erdrotationsachse (202) aufweist.

40 3. System nach Anspruch 2,

45 dadurch gekennzeichnet, dass

50 der erste Sensor (102) und der zweite Sensor (104, 402, 504, 604) eine Zeitmesseinrichtung (702, 704) umfassen und die ersten und zweiten Messergebnisse zusammen mit den Zeitpunkten, zu denen die Messergebnisse aufgenommen wurden, an die Zentraleinheit (106) übertragen und

55 dass die Zentraleinheit (106) dazu ausgebildet ist, aus den übertragenen Messergebnissen und den übertragenen Zeitpunkten einen zeitlichen Verlauf der

Orientierung des ersten Sensors (102) und des zweiten Sensors (104, 402, 504, 604) zueinander zu ermitteln.

4. System nach Anspruch 1,

5 dadurch gekennzeichnet, dass

der mindestens eine zweite Sensor (104, 402, 504, 604) als Beschleunigungssensor ausgebildet ist.

5. System nach einem der Ansprüche 1 bis 4,

10 dadurch gekennzeichnet, dass

der erste Sensor (102) und der mindestens eine zweite Sensor (104, 402, 504, 604) an der zu überwachenden mechanisch gekoppelten Struktur (101, 403, 502, 506, 602) an unterschiedlichen Positionen befestigt sind.

15 6. System nach einem der Ansprüche 1 bis 5,

dadurch gekennzeichnet, dass

das Kommunikationsnetzwerk (108) zur bidirektionalen direkten Kommunikation zwischen den Sensoren (102, 104, 402, 504, 604) ausgebildet ist.

20 7. System nach einem der Ansprüche 1 bis 6,

dadurch gekennzeichnet, dass

der zweite Sensor (104, 402, 504, 604) dazu ausgebildet ist nach einem vorgegebenen Zeitintervall nach der Inbetriebnahme des Systems auf der Basis der Messergebnisse des ersten Sensors (102) rekalibriert zu werden.

25

8. Verfahren zur Überwachung von mechanisch gekoppelten Strukturen (101, 403, 502, 506, 602) mit folgenden Schritten:

Bestimmen der Orientierung eines ersten Sensors (102) relativ zur Erdrotationsachse (202) mithilfe des Sensors (102) zu vorgegebenen Zeitpunkten als erstes Messergebnis,

Übertragen des ersten Messergebnisses an eine Zentraleinheit (106),

Ermitteln einer Drehrate oder Beschleunigung mindestens eines zweiten Sensors (104, 402, 504, 604), der bei Inbetriebnahme des Systems in einer bekannten ersten Orientierung zum ersten Sensor (102) steht als zweites Messergebnis,

Übertragen des zweiten Messergebnisses an die Zentraleinheit (106),

Generieren eines Überwachungswertes aus dem ersten und dem zweiten Messergebnis.

9. Verfahren nach Anspruch 8,
dadurch gekennzeichnet, dass
der zweite Sensor (104, 402, 504, 604) seine Orientierungsänderung unab-

hängig von der übertragenen Orientierung des ersten Sensors (102) misst und
5 mittels der übertragenen Orientierung des ersten Sensors (102) eine Veränderung
der Lage des zweiten Sensors (104, 402, 504, 604) zur Lage des ersten Sensors
(102) ermittelt wird.

10. Verfahren nach einem der Ansprüche 8 oder 9,

10 dadurch gekennzeichnet, dass
der erste Sensor (102) und der zweite Sensor (104, 402, 504, 604) jeweils
an unterschiedlichen Teilen einer mechanisch gekoppelten Struktur (101, 403,
602) befestigt werden, wobei die unterschiedlichen Teile zueinander unbeweglich
mechanisch gekoppelt sind.

15

11. Verfahren nach einem der Ansprüche 8 oder 9,

dadurch gekennzeichnet, dass

der erste Sensor (102) und der zweite Sensor (504) jeweils an unterschiedli-
chen Teilen (502, 506) einer mechanisch gekoppelten Struktur (502, 506) befestigt
20 werden, wobei die unterschiedlichen Teile (502, 506) zueinander beweglich me-
chanisch gekoppelt sind,

die jeweils unterschiedlichen Teile (502, 506) durch die mechanische Kopp-
lung zueinander erlaubte Bewegungen ausführen können und

25 die der von der Zentraleinheit (106) ermittelte Überwachungswert angibt,
ob eine der erlaubten oder eine unerlaubte Bewegung zwischen den unterschiedli-
chen Teilen (502, 506) vorliegt.

12. Verfahren nach einem der Ansprüche 8 oder 9,

dadurch gekennzeichnet, dass

30 auf die mechanisch gekoppelte Struktur (101, 403, 502, 506, 602) von au-
ßen Schwingungsanregungen aufgeprägt werden,

der zweite Sensor (604) als Translationssensor ausgebildet wird und aus
der gemessenen Orientierung des ersten Sensors (102) und der gemessenen Be-
schleunigung des Translationssensors (604) die scheinbare Phasengeschwindig-
35 keit der gemessenen Schwingungen in der mechanisch gekoppelten Struktur (101,
403, 502, 506, 602) ermittelt wird.

13. Verfahren nach einem der Ansprüche 8 bis 121,

dadurch gekennzeichnet, dass

die Zentraleinheit (106) eine Fehlmessung detektiert, falls im Messergebnis des ersten Sensors (102) nicht die Erddrehrate enthalten ist.

14. Verfahren nach einem der Ansprüche 8 bis 13,

5 dadurch gekennzeichnet, dass

die Zentraleinheit (106) aus einem zeitlichen Ablauf der übertragenen ersten Messergebnisse und der übertragenen zweiten Messergebnisse zeitabhängige Frequenzspektren ermittelt und aus den Frequenzspektren einen weiteren Überwachungswert generiert.

10

15. Verfahren nach einem der Ansprüche 8 bis 14,

dadurch gekennzeichnet, dass

der zweite Sensor (104, 402, 504, 604) nach einem vorgegebenen Zeitintervall nach der Inbetriebnahme des Systems rekalibriert wird.

15

1/5

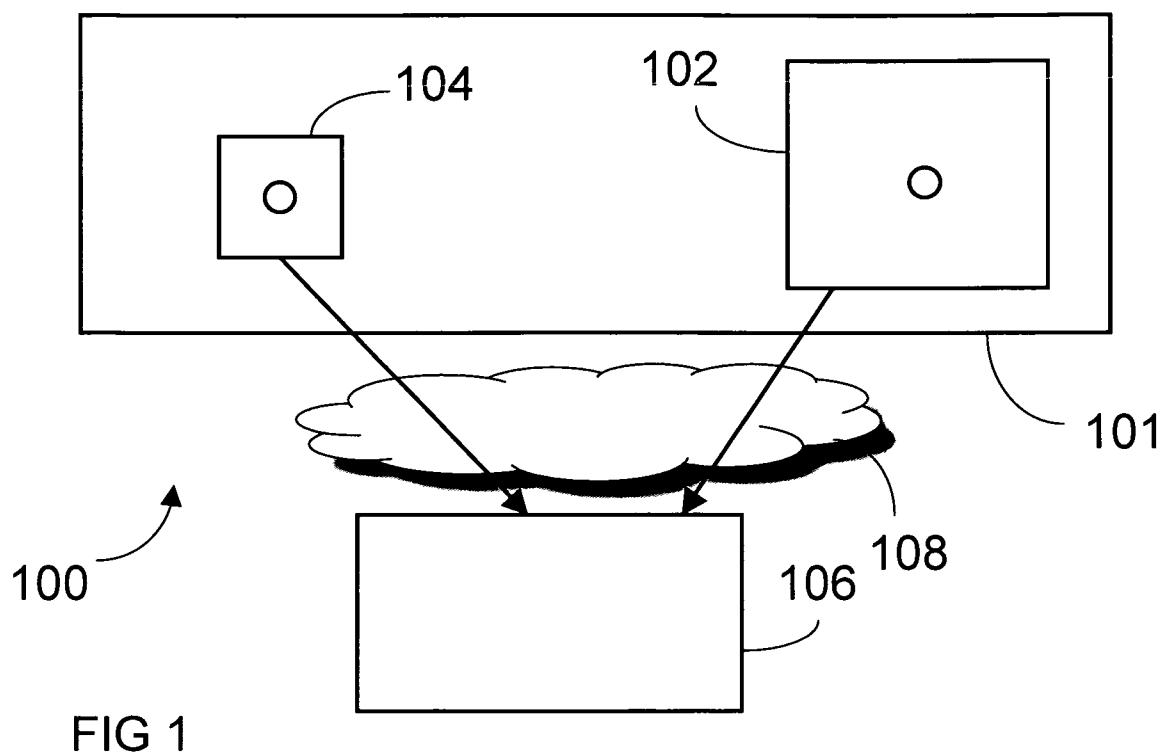


FIG 1

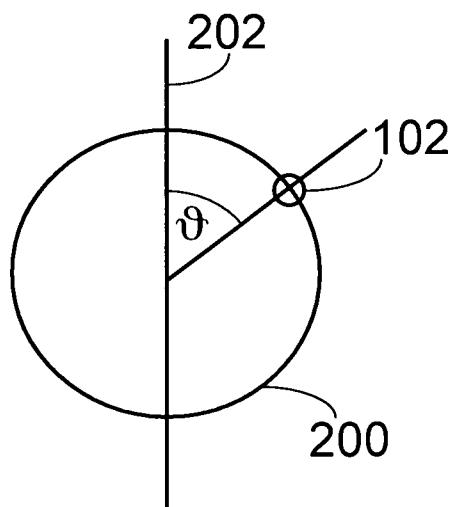


FIG 2

2/5

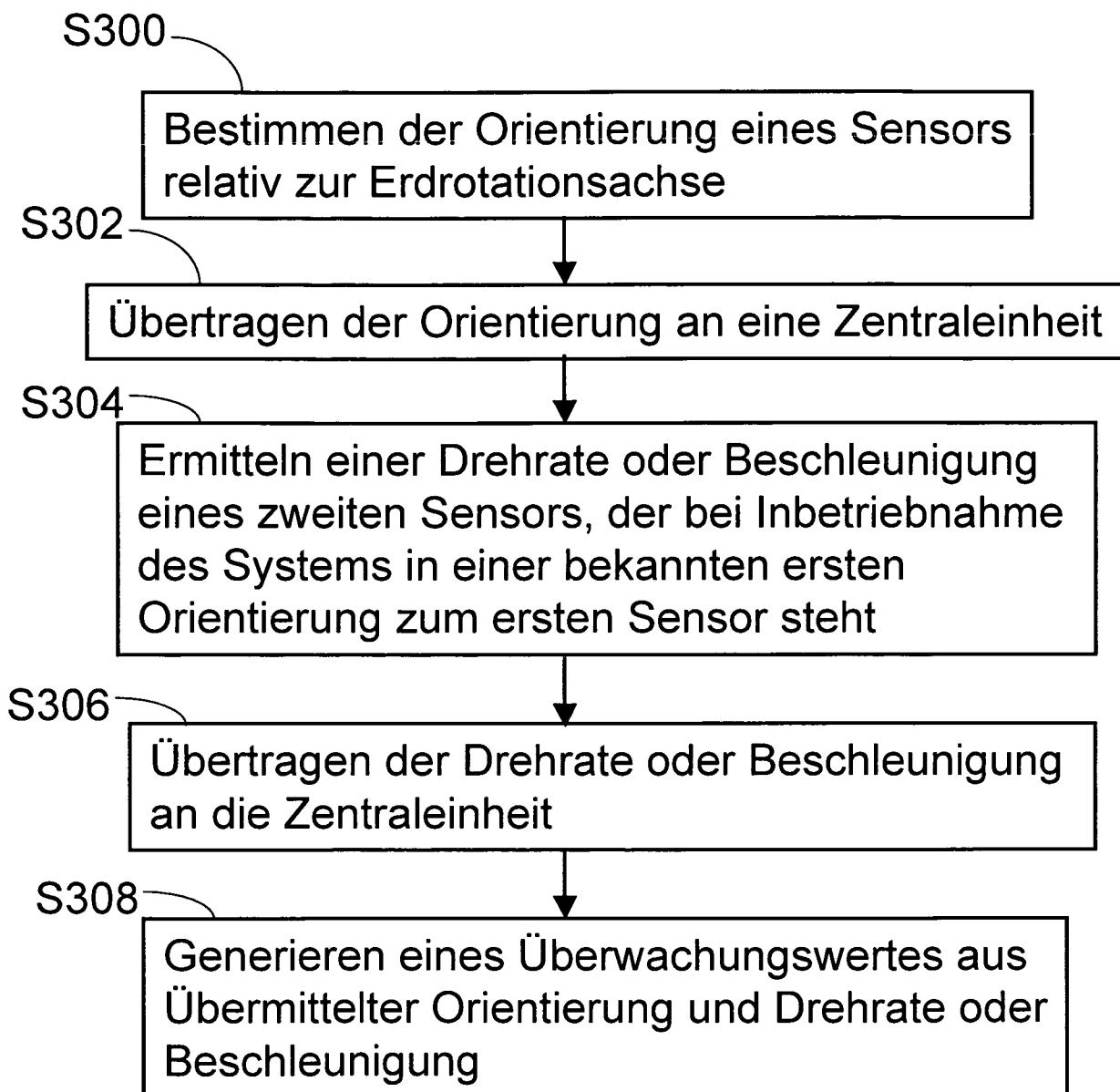


FIG 3

3/5

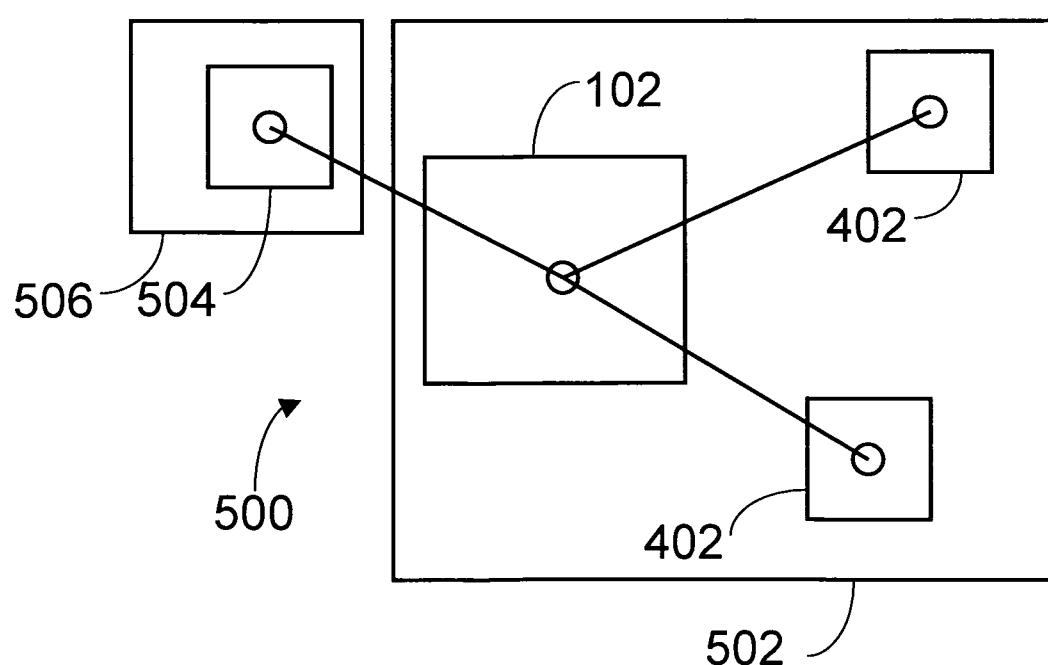
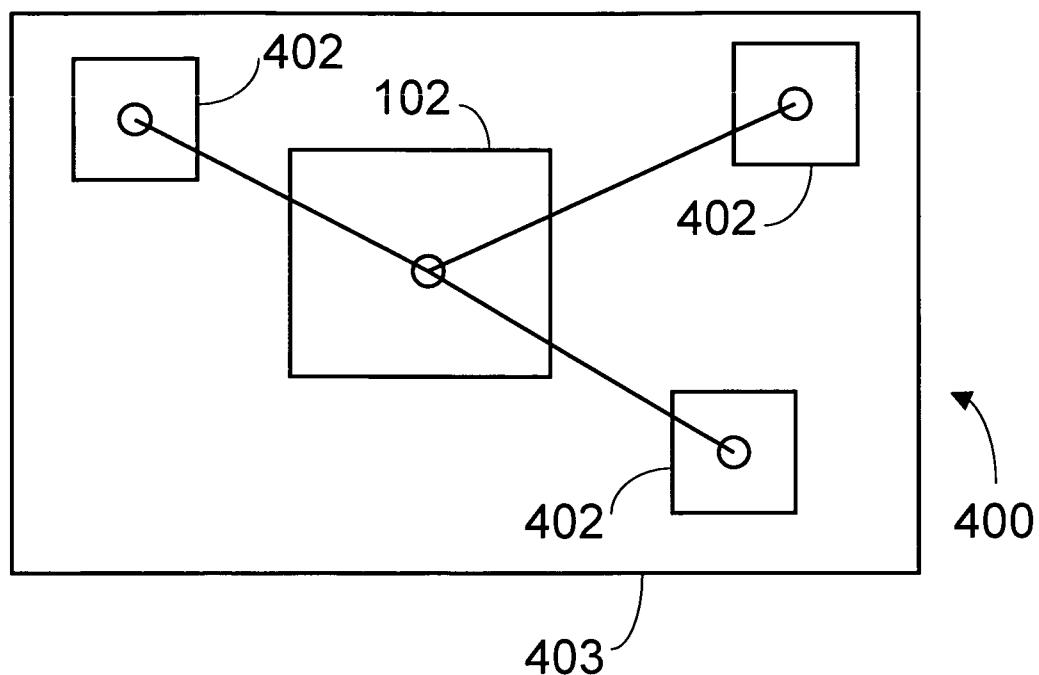


FIG 5

4/5

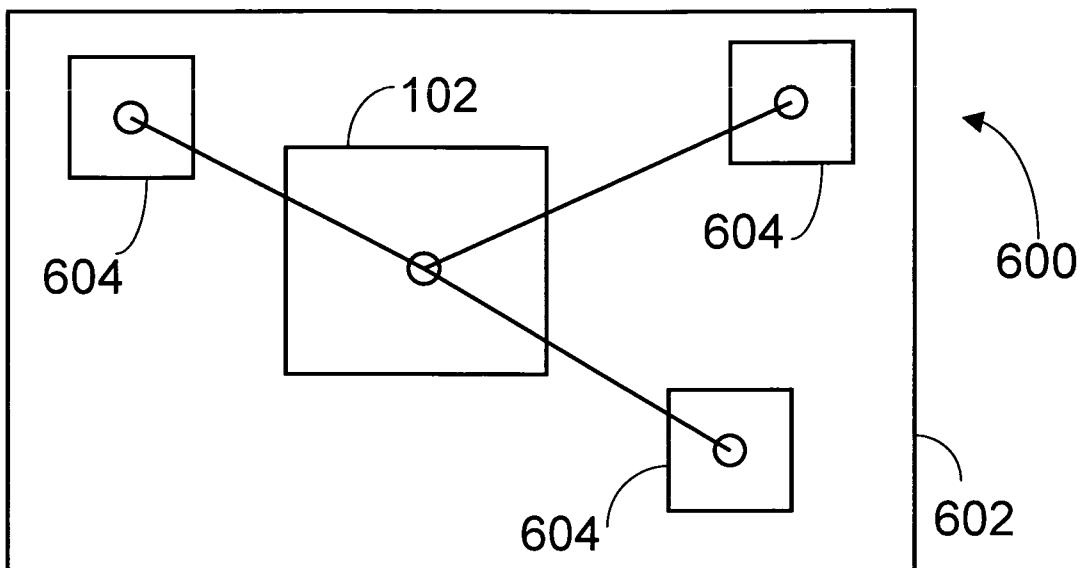


FIG 6

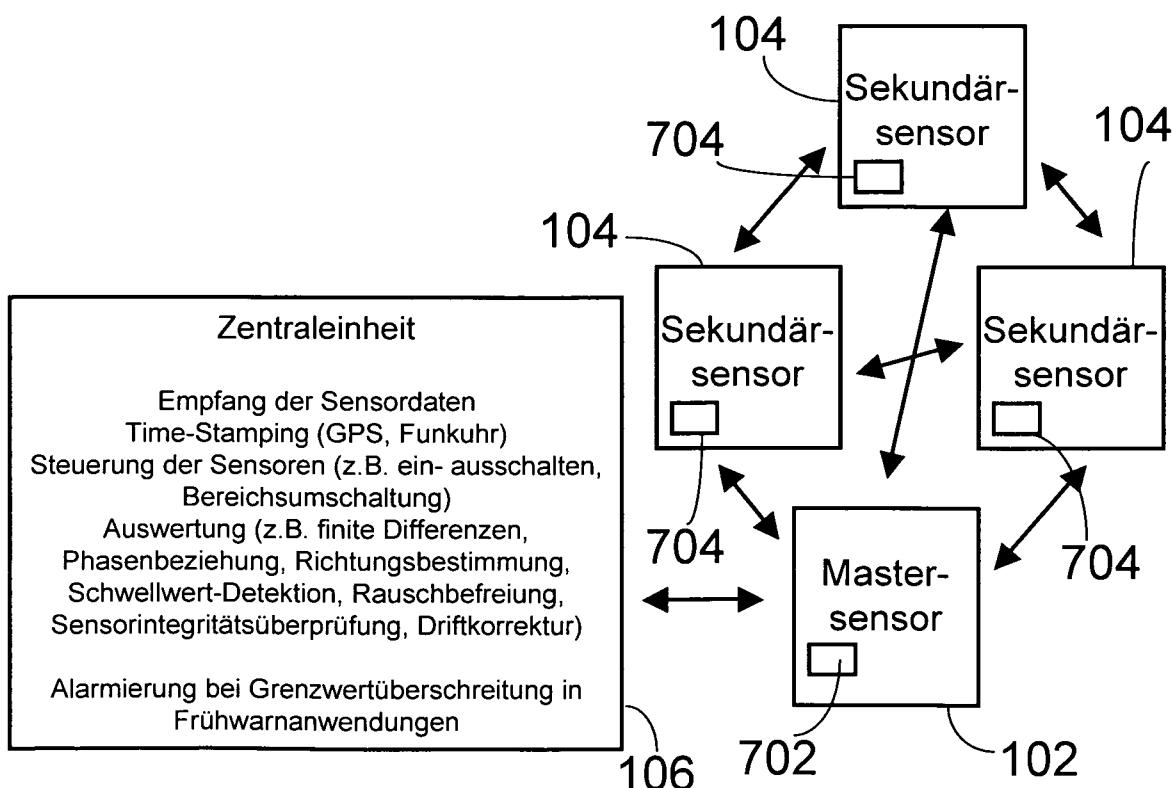


FIG 7

5/5

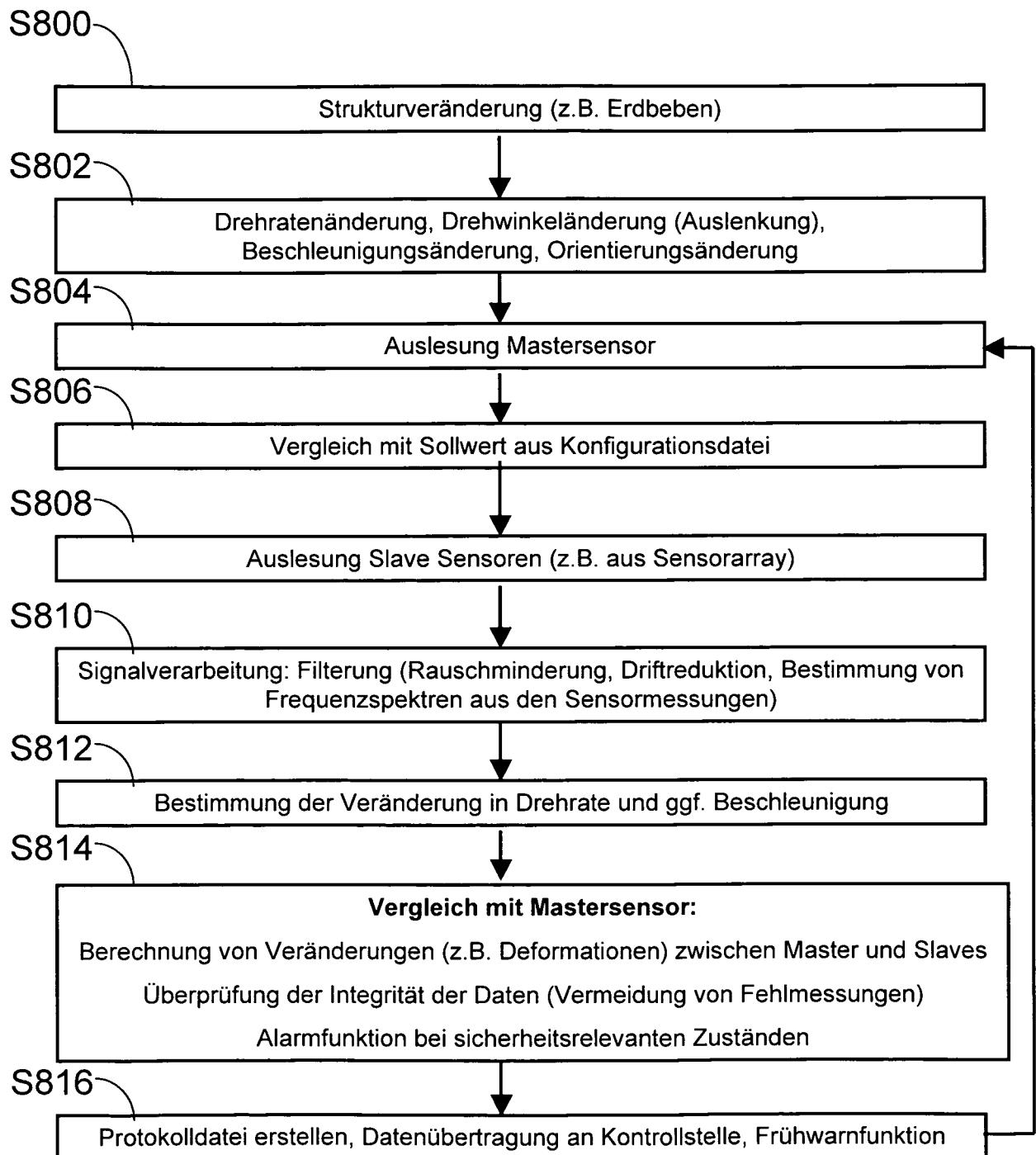


FIG 8

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No
PCT/EP2011/006086

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

INV.	G01C1/00	G01C15/00	G01C19/38	G01M5/00	G01V1/00
ADD.					

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)
G01C G01M G01V E02D E01D E21B

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practical, search terms used)

EPO-Internal, WPI Data

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
X	DE 10 2006 005258 A1 (LITEF GMBH [DE]) 16 August 2007 (2007-08-16) abstract paragraphs [0010], [0016] - [0018] paragraph [0027] - paragraph [0036] figures 1-3 ----- JP 2000 283762 A (JAPAN AVIATION ELECTRON; KANTO KOKU KEIKI KK; TOSHIBA ENGINEERING CO) 13 October 2000 (2000-10-13) abstract paragraph [0002] - paragraph [0005] paragraph [0016] - paragraph [0027] figures 1,2 ----- -/--	1-15
A		1-15

Further documents are listed in the continuation of Box C.

See patent family annex.

* Special categories of cited documents :

- "A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance
- "E" earlier document but published on or after the international filing date
- "L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)
- "O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means
- "P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

- "T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention
- "X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone
- "Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art.
- "&" document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search	Date of mailing of the international search report
19 April 2012	27/04/2012

Name and mailing address of the ISA/ European Patent Office, P.B. 5818 Patentlaan 2 NL - 2280 HV Rijswijk Tel. (+31-70) 340-2040, Fax: (+31-70) 340-3016	Authorized officer Yosri, Samir
--	--

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No
PCT/EP2011/006086

C(Continuation). DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	WO 2005/073688 A1 (CALIFORNIA INST OF TECHN [US]; DIGITEXX DATA SYSTEMS CORP [US]; IWAN W) 11 August 2005 (2005-08-11) page 4, line 7 - line 16 page 6, line 10 - page 9, line 28 figures 1,2,5-10 -----	1-15
A	WO 2009/121377 A1 (STRUCTURAL DATA S L [ES]; CABRAL MARTIN MIGUEL LUIS) 8 October 2009 (2009-10-08) page 5, line 8 - line 22 page 11, line 4 - page 14, line 21 figures 6-8 -----	1-15
2		

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

Information on patent family members

International application No PCT/EP2011/006086

Patent document cited in search report	Publication date	Patent family member(s)		Publication date
DE 102006005258 A1	16-08-2007	AT 541197 T CN 101379380 A DE 102006005258 A1 EP 1979732 A1 ES 2378089 T3 HK 1125451 A1 JP 4707746 B2 JP 2009525418 A NZ 570677 A US 2010231919 A1 WO 2007088042 A1		15-01-2012 04-03-2009 16-08-2007 15-10-2008 04-04-2012 01-04-2011 22-06-2011 09-07-2009 30-07-2010 16-09-2010 09-08-2007
JP 2000283762 A	13-10-2000	JP 3504529 B2 JP 2000283762 A		08-03-2004 13-10-2000
WO 2005073688 A1	11-08-2005	NONE		
WO 2009121377 A1	08-10-2009	CN 102037341 A EP 2265918 A1 US 2011029276 A1 WO 2009121377 A1		27-04-2011 29-12-2010 03-02-2011 08-10-2009

INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Internationales Aktenzeichen

PCT/EP2011/006086

A. KLASIFIZIERUNG DES ANMELDUNGSGEGENSTANDES
 INV. G01C1/00 G01C15/00 G01C19/38 G01M5/00 G01V1/00
 ADD.

Nach der Internationalen Patentklassifikation (IPC) oder nach der nationalen Klassifikation und der IPC

B. RECHERCHIERTE GEBIETE

Recherchierte Mindestprüfstoff (Klassifikationssystem und Klassifikationssymbole)
 G01C G01M G01V E02D E01D E21B

Recherchierte, aber nicht zum Mindestprüfstoff gehörende Veröffentlichungen, soweit diese unter die recherchierten Gebiete fallen

Während der internationalen Recherche konsultierte elektronische Datenbank (Name der Datenbank und evtl. verwendete Suchbegriffe)

EPO-Internal, WPI Data

C. ALS WESENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN

Kategorie*	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe der in Betracht kommenden Teile	Betr. Anspruch Nr.
X	DE 10 2006 005258 A1 (LITEF GMBH [DE]) 16. August 2007 (2007-08-16) Zusammenfassung Absätze [0010], [0016] - [0018] Absatz [0027] - Absatz [0036] Abbildungen 1-3 ----- JP 2000 283762 A (JAPAN AVIATION ELECTRON; KANTO KOKU KEIKI KK; TOSHIBA ENGINEERING CO) 13. Oktober 2000 (2000-10-13) Zusammenfassung Absatz [0002] - Absatz [0005] Absatz [0016] - Absatz [0027] Abbildungen 1,2 ----- -/--	1-15
A		1-15

Weitere Veröffentlichungen sind der Fortsetzung von Feld C zu entnehmen Siehe Anhang Patentfamilie

* Besondere Kategorien von angegebenen Veröffentlichungen :
 "A" Veröffentlichung, die den allgemeinen Stand der Technik definiert, aber nicht als besonders bedeutsam anzusehen ist
 "E" älteres Dokument, das jedoch erst am oder nach dem internationalen Anmeldedatum veröffentlicht worden ist
 "L" Veröffentlichung, die geeignet ist, einen Prioritätsanspruch zweifelhaft erscheinen zu lassen, oder durch die das Veröffentlichungsdatum einer anderen im Recherchenbericht genannten Veröffentlichung belegt werden soll oder die aus einem anderen besonderen Grund angegeben ist (wie ausgeführt)
 "O" Veröffentlichung, die sich auf eine mündliche Offenbarung, eine Benutzung, eine Ausstellung oder andere Maßnahmen bezieht
 "P" Veröffentlichung, die vor dem internationalen Anmeldedatum, aber nach dem beanspruchten Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist

"T" Spätere Veröffentlichung, die nach dem internationalen Anmeldedatum oder dem Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist und mit der Anmeldung nicht kollidiert, sondern nur zum Verständnis des der Erfindung zugrundeliegenden Prinzips oder der ihr zugrundeliegenden Theorie angegeben ist
 "X" Veröffentlichung von besonderer Bedeutung; die beanspruchte Erfindung kann allein aufgrund dieser Veröffentlichung nicht als neu oder auf erfinderischer Tätigkeit beruhend betrachtet werden
 "Y" Veröffentlichung von besonderer Bedeutung; die beanspruchte Erfindung kann nicht als auf erfinderischer Tätigkeit beruhend betrachtet werden, wenn die Veröffentlichung mit einer oder mehreren anderen Veröffentlichungen dieser Kategorie in Verbindung gebracht wird und diese Verbindung für einen Fachmann naheliegend ist
 "&" Veröffentlichung, die Mitglied derselben Patentfamilie ist

Datum des Abschlusses der internationalen Recherche	Absendedatum des internationalen Recherchenberichts
19. April 2012	27/04/2012
Name und Postanschrift der Internationalen Recherchenbehörde Europäisches Patentamt, P.B. 5818 Patentlaan 2 NL - 2280 HV Rijswijk Tel. (+31-70) 340-2040, Fax: (+31-70) 340-3016	Bevollmächtigter Bediensteter Yosri, Samir

INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Internationales Aktenzeichen
PCT/EP2011/006086

C. (Fortsetzung) ALS WESENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN

Kategorie*	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe der in Betracht kommenden Teile	Betr. Anspruch Nr.
A	WO 2005/073688 A1 (CALIFORNIA INST OF TECHN [US]; DIGITEXX DATA SYSTEMS CORP [US]; IWAN W) 11. August 2005 (2005-08-11) Seite 4, Zeile 7 - Zeile 16 Seite 6, Zeile 10 - Seite 9, Zeile 28 Abbildungen 1,2,5-10 -----	1-15
A	WO 2009/121377 A1 (STRUCTURAL DATA S L [ES]; CABRAL MARTIN MIGUEL LUIS) 8. Oktober 2009 (2009-10-08) Seite 5, Zeile 8 - Zeile 22 Seite 11, Zeile 4 - Seite 14, Zeile 21 Abbildungen 6-8 -----	1-15
2		

INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Angaben zu Veröffentlichungen, die zur selben Patentfamilie gehören

Internationales Aktenzeichen

PCT/EP2011/006086

Im Recherchenbericht angeführtes Patentdokument	Datum der Veröffentlichung	Mitglied(er) der Patentfamilie		Datum der Veröffentlichung
DE 102006005258 A1	16-08-2007	AT 541197 T		15-01-2012
		CN 101379380 A		04-03-2009
		DE 102006005258 A1		16-08-2007
		EP 1979732 A1		15-10-2008
		ES 2378089 T3		04-04-2012
		HK 1125451 A1		01-04-2011
		JP 4707746 B2		22-06-2011
		JP 2009525418 A		09-07-2009
		NZ 570677 A		30-07-2010
		US 2010231919 A1		16-09-2010
		WO 2007088042 A1		09-08-2007
<hr/>				
JP 2000283762 A	13-10-2000	JP 3504529 B2		08-03-2004
		JP 2000283762 A		13-10-2000
<hr/>				
WO 2005073688 A1	11-08-2005	KEINE		
<hr/>				
WO 2009121377 A1	08-10-2009	CN 102037341 A		27-04-2011
		EP 2265918 A1		29-12-2010
		US 2011029276 A1		03-02-2011
		WO 2009121377 A1		08-10-2009
<hr/>				