



SUOMI – FINLAND
(FI)

PATENTTI- JA REKISTERIHALLITUS
PATENT- OCH REGISTERSTYRELSEN

[L] TIIVISTELMÄ - SAMMANDRAG

(11) (21) Patenttihakemus - Patentansökan

20105155

(51) Kv.lk. - Int.kl.

G01R 27/26 (2006.01)

(22) Saapumispäivä - Ankomstdag

17.02.2010

(24) Tekemispäivä - Ingivningsdag

17.02.2010

(41) Tullut julkiseksi - Blivit offentlig

18.08.2011

(71) Hakija - Sökande

1 • **MariMils Oy**, Pohjantähdentie 17, 01450 Vantaa, SUOMI - FINLAND, (FI)

(72) Keksijä - Uppfinnare

1 • **Nummela, Hannu**, JÄRVENPÄÄ, SUOMI - FINLAND, (FI)

(74) Asiamies - Ombud

HEINÄNEN OY, Äyritie 8 D, 01510 VANTAA

(54) Keksinnön nimitys - Uppfinningens benämning

Menetelmä kohteiden havaitsemiseksi tasoanturijärjestelmässä ja tasoanturijärjestelmä
Förfarande för detektering av objekt i ett ytsensorsystem och ytsensorsystem

(57) Tiivistelmä - Sammandrag

Tasoanturijärjestelmä, jossa järjestelmässä on kapasitiiviseen havainnointiin perustuva anturi (101) ja elektroninen valvontayksikkö (102), jossa anturissa on johtavia anturialueita, joissa olevaa kapasitanssia tarkastelemalla seurataan kohteita anturilla, ja jossa käytetään tasoanturia, jossa on risteäviä johtavia anturiliuskoja (111a-111c, 112a-112c), joista samansuuntaiset ensimmäiset anturiliuskat ovat signaalelektrodiiliuskoja ja niiden kanssa eristetyt risteävät toiset anturiliuskat ovat maadoitusliuskoja, ja jossa ko. liuskojen risteyskohtiin (11 3a-1 1 3i) muodostuu päällekkäisistä, toisistaan eristetyistä liuskaosista muodostuvia risteysalueita tai —pisteitä, määritetään risteyskohdissa olevat kunkin risteyskohdan kapasitanssia ohjaamalla maadoitusliuskoja peräkkäin yhteyteen maapotentiaalin kanssa, mittaamalla kapasitanssit ja ohjaamalla saadut kapasitanssiarvot ohjausyksikköön, ja jossa valvontayksikössä risteyskohdissa saatuja kapasitanssiarvoja verrataan samassa risteyskohdassa eri ajanhetkinä ja/tai eri risteyskohdissa saatuihin kapasitanssiarvoihin ja päätellään kapasitanssiarvojen muutoksen perusteella kohteiden olemassaoloa ja/tai tilaa anturilla.

Plangivarsystem, vilket system omfattar en på kapacitiv detektering baserad givare (101) och en elektronisk kontrollenhet (102), vilken givare är försedd med ledande givarområden, där objekt övervakas med givaren genom att kapacitansen i områdena observeras, och där en plangivare används, försedd med korsande ledande givarband (111a–111c, 112a–112c), av vilka de första parallella givarbanden är signaalelektrodband och de andra givarbanden, vilka isolerat korsar de första, är jordningsband, och där på de ställen (113a–113i) där banden korsar varandra bildas korsningsområden eller -punkter, bestående av ovanpå varandra belägna, från varandra isolerade banddelar, varvid varje korsningsställes kapacitans bestäms genom att jordningsbanden i tur och ordning styrs till kontakt med jordpotentialen, varefter kapacitansen mätts och de erhållna kapacitansvärdena sänds till styrenheten, och i vilken kontrollenhet de för korsningsställena erhållna kapacitansvärdena jämförs med samma korsningsställes kapacitansvärde vid en annan tidpunkt och/eller med andra korsningsställes kapacitansvärden och med ledning av kapacitansvärdenas ändring avgörs med hjälp av givaren objektens existens och/eller status.

