



PCT
WELTORGANISATION FÜR GEISTIGES EIGENTUM
Internationales Büro
INTERNATIONALE ANMELDUNG VERÖFFENTLICHT NACH DEM VERTRAG ÜBER DIE
INTERNATIONALE ZUSAMMENARBEIT AUF DEM GEBIET DES PATENTWESENS (PCT)

<p>(51) Internationale Patentklassifikation ⁵ :</p> <p style="text-align: center; font-weight: bold;">G04F 10/10</p>	A1	<p>(11) Internationale Veröffentlichungsnummer: WO 90/04219</p> <p>(43) Internationales Veröffentlichungsdatum: 19. April 1990 (19.04.90)</p>
<div style="display: flex; justify-content: space-between;"> <div style="width: 48%;"> <p>(21) Internationales Aktenzeichen: PCT/EP89/01209</p> <p>(22) Internationales Anmeldedatum: 12. Oktober 1989 (12.10.89)</p> <p>(30) Prioritätsdaten: P 38 34 938.8 13. Oktober 1988 (13.10.88) DE</p> <p>(71)(72) Anmelder und Erfinder: ZIEGLER, Horst [DE/DE]; Steinhauser Weg 13, D-4790 Paderborn (DE).</p> <p>(72) Erfinder; und</p> <p>(75) Erfinder/Anmelder (nur für US) : RIEMER, Gerald [DE/DE]; Friedenseiche 7, D-4782 Erwitte (DE).</p> <p>(74) Anwälte: WEICKMANN, H. usw. ; Möhlstraße 22, D-8000 München 80 (DE).</p> </div> <div style="width: 48%;"> <p>(81) Bestimmungsstaaten: AT (europäisches Patent), BE (europäisches Patent), CH (europäisches Patent), DE (europäisches Patent), FR (europäisches Patent), GB (europäisches Patent), IT (europäisches Patent), LU (europäisches Patent), NL (europäisches Patent), SE (europäisches Patent), US.</p> <p>Veröffentlicht <i>Mit internationalem Recherchenbericht. Vor Ablauf der für Änderungen der Ansprüche zugelassenen Frist. Veröffentlichung wird wiederholt falls Änderungen eintreffen.</i></p> </div> </div>		
<p>(54) Title: CIRCUIT ARRANGEMENT FOR DIGITALLY RECORDING ANALOG INFORMATION, IN PARTICULAR THE TIME INTERVAL BETWEEN TWO CONSECUTIVE STATES OF A SIGNAL</p> <p>(54) Bezeichnung: SCHALTUNGSANORDNUNG ZUR DIGITALEN ERFASSUNG EINER ANALOGEN INFORMATION, INSBESONDERE DES ZEITABSTANDES ZWEITER AUF EINANDERFOLGENDER ZUSTÄNDE EINES SIGNALS</p> <p>(57) Abstract</p> <p>Circuit for digitally recording analog information, in particular the time interval between two consecutive states of at least one signal or the amplitude of said signal. Said circuit includes an integration condensator (23), which is charged during a charge phase with a tension U_{c1}, representing the analog information, over a parallel circuit including a first resistance (13) and a second resistance (17). At the end of the charge phase, a first switch (15), which is controlled by a control device (9) and connected in series with the first resistance (13), interrupts the flow of current through the first resistance (13), so that during the ensuing charge modification phase, the integration condensator (23) is charged only over the second resistance (17) until the condensator tension U_c reaches a predetermined threshold value U_{c2} controlled by a comparator (5). The second resistance (17) has a higher resistance parameter R_2 than the first resistance (13), so that the charge-time constant τ_2 during the charge modification phase is greater than the charge-time constant τ_1 during the charge phase. During the charge modification phase, which is generally longer than the charge phase, a counter (7) counts the periodical timing pulses of a reference phase signal. At the end of the charge modification phase, the result provided by the counter (7) is read and further processed by an evaluation device to obtain a digital value for the analog information.</p>		

(57) Zusammenfassung

Schaltung zur digitalen Erfassung einer analogen Information, insbesondere des Zeitabstandes zweier aufeinanderfolgender Zustände wenigstens eines Signals oder der Amplitude des Signals. Die Schaltung umfasst einen Integrationskondensator (23), der während einer Ladephase über eine Parallelschaltung aus einem ersten Widerstand (13) und einem zweiten Widerstand (17) auf eine die analoge Information repräsentierende Spannung U_{c1} geladen wird. Mit Beendigung der Ladephase unterbricht ein in Serie zum ersten Widerstand (13) geschalteter, von einer Steuereinrichtung (9) gesteuerter erster Schalter (15) den Stromfluss durch den ersten Widerstand (13), so dass der Integrationskondensator (23) während einer Ladungsänderungsphase nur noch über den zweiten Widerstand (17) weitergeladen wird, und zwar so lange, bis die Kondensatorspannung U_c einen von einem Komparator (5) überwachten vorbestimmten Schwellenwert U_{c2} erreicht. Der zweite Widerstand (17) hat einen grösseren Widerstandswert R_2 als der erste Widerstand (13), so dass die Ladezeitkonstante τ_2 während der Ladungsänderungsphase grösser ist als die Ladezeitkonstante τ_1 während der Ladephase. Während der Ladungsänderungsphase, die i.a. länger ist als die Ladephase, zählt ein Zähler (7) periodische Taktpulse eines Referenztaktsignals. Das Zählergebnis des Zählers (7) wird nach Beendigung der Ladungsänderungsphase von einer Auswerteeinrichtung ausgelesen und zur Ermittlung eines digitalen Wertes der analogen Information weiterverarbeitet.

LEDIGLICH ZUR INFORMATION

Code, die zur Identifizierung von PCT-Vertragsstaaten auf den Kopfbögen der Schriften, die internationale Anmeldungen gemäss dem PCT veröffentlichen.

AT	Österreich	FI	Finnland	MR	Mauritanien
AU	Australien	FR	Frankreich	MW	Malawi
BB	Barbados	GA	Gabon	NL	Niederlande
BE	Belgien	GB	Vereinigtes Königreich	NO	Norwegen
BF	Burkina Faso	HU	Ungarn	RO	Rumänien
BG	Bulgarien	IT	Italien	SD	Sudan
BJ	Benin	JP	Japan	SE	Schweden
BR	Brasilien	KP	Demokratische Volksrepublik Korea	SN	Senegal
CF	Zentrale Afrikanische Republik	KR	Republik Korea	SU	Sowjet Union
CG	Kongo	LJ	Liechtenstein	TD	Tschad
CH	Schweiz	LK	Sri Lanka	TG	Togo
CM	Kamerun	LU	Luxemburg	US	Vereinigte Staaten von Amerika
DE	Deutschland, Bundesrepublik	MC	Monaco		
DK	Dänemark	MG	Madagaskar		
ES	Spanien	ML	Mali		

Schaltungsanordnung zur digitalen Erfassung einer analogen Information, insbesondere des Zeitabstandes zweier aufeinanderfolgender Zustände eines Signals.

Beschreibung

Die Erfindung betrifft eine Schaltungsanordnung zur digitalen Erfassung einer analogen Information, insbesondere des Zeitabstandes zweier aufeinanderfolgender Zustände wenigstens eines Signals oder der Amplitude des Signals, gemäß dem Oberbegriff des Anspruchs 1.

Eine Schaltungsanordnung zur Erfassung von Zeitabständen, insbesondere zur Messung von kleinen Zeitabständen im Submillisekundenbereich, die mit konventionellen digitalen Zeitabstandsmeßeinrichtungen nicht oder nur mit unzureichender Auflösung bestimmt werden können, umfaßt einen Integrationskondensator, der über eine

Ladeschaltung auf eine die analoge Information repräsentierende Spannung ladbar ist, und eine Ladungsänderungsschaltung, die die Spannung des Integrationskondensators mit einer Änderungsrate kleiner als die der Ladeschaltung ändert. Ein Komparator vergleicht die Spannung an dem Integrationskondensator mit einem vorbestimmten Schwellenwert. Ferner ist ein Zähler vorgesehen, welcher während der Änderung der Spannung des Integrationskondensators mittels der Ladungsänderungsschaltung bis zum Erreichen des vorbestimmten Schwellenwertes periodische Taktpulse zählt.

Nachdem der Integrationskondensator über die Ladeschaltung auf eine die analoge Information repräsentierende Spannung geladen worden ist, ändert die Ladungsänderungsschaltung die Spannung am Integrationskondensator bis zum Erreichen des durch den Komparator überwachten Schwellenwertes. Die Dauer dieser Spannungsänderung des Integrationskondensators mittels der Ladungsänderungsschaltung hängt einerseits von vorbestimmten Parametern der Schaltungsanordnung und andererseits von dem Wert der die analoge Information repräsentierenden Integrationskondensatorspannung ab. Nach Ablauf der Spannungsänderung am Integrationskondensator stellt das Zählergebnis des Zählers eine digitale Information über die Dauer der Spannungsänderung und damit auch über den Wert der analogen Information dar.

Bei der konventionellen digitalen Messung von Zeitintervallen auf der Grundlage des Auszählens von Flanken periodischer Taktpulse eines Referenztaktsignals bekannter Periodendauer stellt sich das Problem, daß der Beginn bzw. das Ende des Zeitintervalls im allgemeinen nicht mit einer Flanke des Referenztaktsignals zusammenfällt. Der Zeitabstand zwischen dem Beginn des Meßzeitintervalls und dem Auftreten der ersten, ein

Zählereignis auslösenden Flanke des Referenztaktsignals wird nicht richtig erfaßt, da keine vollständige Referenztaktperiode auf diesen Zeitabstand entfällt. Eine entsprechende Situation ergibt sich am Ende des Meßzeitintervalls. Der dadurch entstehende Fehler des digitalen Meßergebnisses wird als ± 1 -Digitalisierungsunsicherheit bezeichnet. Die ± 1 -Digitalisierungsunsicherheit begrenzt die relative Auflösung einer Zeitabstandsmessung um so stärker, je größer das Verhältnis von Periodendauer des Referenztaktsignals zur Dauer des zu messenden Zeitabstands ist. Zur Erzielung einer hohen Auflösung einer konventionellen Zeitabstandsmessung ist daher eine hohe Referenztaktfrequenz erforderlich. Ein Referenztaktsignal mit sehr hoher konstanter Frequenz erfordert jedoch aufwendige Oszillatorschaltungen und ist störanfällig.

Eine Möglichkeit der Auflösungsverbesserung bei der Zeitintervallmessung ohne Erhöhung der Referenztaktfrequenz besteht darin, die aufgrund der Asynchronität von Meß- und Referenztaktsignal nicht genau erfaßbaren Zeitabstände am Beginn und am Ende des Meßzeitintervalls mit einer Schaltungsanordnung der oben bezeichneten Art zu bestimmen.

Eine solche Anwendung einer Schaltungsanordnung zur digitalen Erfassung des Zeitabstandes zweier aufeinanderfolgender Zustände wenigstens eines Signals ist aus der Zeitschrift "Elektronik" Jahrgang 7-1988, Heft 14 Seiten 65 bis 68 bekannt. Die bekannte Schaltungsanordnung arbeitet als Analog-Interpolator eines Zeitintervall-Meßsystems und erfaßt den Zeitabstand T_1 zwischen dem Beginn eines zu messenden Zeitintervalls T_x und einer darauffolgenden vorbestimmten Flanke eines periodischen Referenztaktsignals. Ein weiterer Analog-Interpolator erfaßt den Zeitabstand T'_1 zwischen dem

Ende des zu messenden Zeitintervalls und einer darauffolgenden vorbestimmten Flanke des Referenztaktsignals. Die oben genannten vorbestimmten Flanken des Referenztaktsignals schließen ein Zeitintervall T_m ein, dessen Länge einem ganzzahligen Vielfachen der Periodendauer des Referenztaktsignals entspricht und somit durch Auszählen der in dieses taktsynchrone Zeitintervall fallenden Taktperioden mit einer Zähleinrichtung exakt bestimmbar ist. Aus den mit den Analoginterpolatoren und der Zähleinrichtung ermittelten Informationen über die Zeitabschnitte T_1 , T_1' und T_m berechnet eine Auswerteeinrichtung einen digitalen Meßwert für das zu bestimmende Meßzeitintervall T_x , wodurch eine hohe Zeitauflösung erzielt wird. Die bekannte Schaltungseinrichtung umfaßt einen in einer Integratorschaltung angeordneten Integrationskondensator, eine Ladeschaltung zum Laden des Integrationskondensators mit einem konstanten Strom einer ersten Ladungsquelle während des zu erfassenden Zeitabstandes T_1 bzw. T_1' , eine Ladungsänderungsschaltung zum Entladen des Integrationskondensators mit dem Strom einer zweiten Ladungsquelle, und einen Komparator, der die Spannung am Kondensator mit einem dem Entladezustand des Kondensators entsprechenden Schwellenwert vergleicht. Die erste und zweite Ladungsquelle haben einander entgegengesetzte Polarität. Die erste Ladungsquelle liefert einen konstanten Strom, der um den Faktor tausend größer ist als der konstante Strom der zweiten Ladungsquelle. Die Spannungsänderungen am Integrationskondensator während der Lade- und Entladephase verlaufen linear, jedoch mit unterschiedlichen Vorzeichen. Während der Entladephase zählt ein Zähler periodische Taktimpulse des Referenztaktsignals. Nach Ablauf der Entladephase stellt das Zählergebnis des Zählers eine Information über den zu erfassenden Zeitabstand T_1 bzw. T_1' dar.

Die bekannte Schaltungsanordnung hat insbesondere den Nachteil, daß zum Laden und Entladen des Integrationskondensators Ladungsquellen mit entgegengesetzter Polarität erforderlich sind. Darüberhinaus benötigt der Komparator zum Einstellen des Schwellenwertes 0V eine negative Gleichspannung. Für den Ladestrom und für den Entladestrom ist eine gute Konstanz zu fordern. Bei Schwankungen des Ladestroms repräsentiert die Integrationskondensatorspannung nach Ablauf der Ladephase das zu erfassende Zeitintervall nur fehlerhaft, während Schwankungen des Entladestromes einen störenden Einfluß auf die Entladezeit und somit auf das Zählergebnis des Zählers haben. Die erforderliche Stabilisierung der Ströme unterschiedlicher Vorzeichen auf jeweils vorbestimmte Werte, die sich darüberhinaus noch wesentlich unterscheiden, ist mit einem hohen Schaltungsaufwand verbunden, der die Schaltungsanordnung kompliziert und teuer macht. Zur Erzielung einer hohen Meßgenauigkeit des bekannten Analog-Interpolators ist eine aufwendige statistische Kalibrierung zur Bestimmung des Verhältnisses von Ladestrom zu Entladestrom nach jedem Meßvorgang erforderlich. Dabei wird jeder der Interpolatoren mit Hilfe von Referenzimpulsen kalibriert, die den Eingängen der Interpolatoren über einen Präzisionsphasenschieber zugeführt werden. Diese Kalibrieremethode erfordert neben einem zusätzlichen Schaltungsaufwand einen vergleichsweise großen Rechenaufwand der Auswerteeinrichtung.

Aus dem Fachbuch: Halbleiterschaltungstechnik, Verfasser: Tietze-Schenk, Dritte Auflage, Springer-Verlag, Heidelberg New York 1980, Seite 662, ist eine Schaltungsanordnung zur digitalen Erfassung der Spannungsamplitude eines analogen Signals bekannt. Diese bekannte Schaltungsanordnung arbeitet nach dem "dual-slope"-Analog-Digital-Wandler-Verfahren und umfaßt einen

Integrationskondensator in einer Integratorschaltung mit Operationsverstärker. Der Eingang der Integratorschaltung ist während eines vorbestimmten Integrationszeitintervalls über eine Ladeschaltung mit der Signalquelle elektrisch verbunden, wodurch der Integrationskondensator auf eine der zu messenden Signalspannung proportionale Spannung geladen wird. Nach Ablauf des Integrationszeitintervalls wird der Eingang der Integratorschaltung an eine Referenzspannungsquelle mit konstanter Referenzspannung angeschlossen, um den Integrationskondensator zu entladen. Dabei ändert sich die Kondensatorspannung linear mit der Zeit. Während des Entladevorgangs zählt ein Zähler periodische Taktpulse einer Referenztaktquelle. Ein Komparator beendet den Zählvorgang, wenn die Spannung am Kondensator auf den Wert OV abgesunken ist. Nach Ablauf der Entladephase stellt das Zählergebnis des Zählers eine digitale Information über die zu messende Signalspannung dar.

Ein Nachteil dieses bekannten Analog-Digital-Wandlers liegt darin, daß für den kontrollierten Entladevorgang des Integrationskondensators und damit für eine hohe Genauigkeit der Spannungsmessung eine sehr gut konstante Referenzspannung erforderlich ist, deren Vorzeichen entgegengesetzt zum Vorzeichen der Meßspannung ist. Die bekannte Schaltungsanordnung erfordert daher wenigstens eine positive und eine negative Spannungsquelle mit jeweils sehr gut konstanter Ausgangsspannung, und eine Schalteinrichtung, die die Referenzspannung umpolt.

Der Erfindung liegt die Aufgabe zugrunde, eine Schaltungsanordnung zur digitalen Erfassung einer analogen Information, insbesondere des Zeitabstandes zweier aufeinanderfolgender Zustände wenigstens eines Signals oder der Amplitude des Signals anzugeben, deren Schaltungsaufwand und Störanfälligkeit gering ist.

Diese Aufgabe wird erfindungsgemäß dadurch gelöst, daß die Ladeschaltung und die Ladungsänderungsschaltung die Spannung des Integrationskondensators in gleicher Richtung ändern und an eine gemeinsame Ladungsquelle angeschlossen sind.

Die erfindungsgemäße Schaltungsanordnung ist mit geringem Schaltungsaufwand realisierbar und arbeitet nahezu störungsunanfällig. Insbesondere ist zum Betrieb der Schaltung nur eine Ladungsquelle, zum Beispiel eine Gleichspannungsquelle erforderlich. Ein weiterer Vorteil liegt darin, daß die Schaltungsanordnung ohne Einschränkung ihrer Zuverlässigkeit aus vergleichsweise preiswerten Bauelementen aufgebaut werden kann.

Mit einer Weiterbildung der Erfindung zur digitalen Erfassung des Zeitabstandes zweier aufeinanderfolgender Zustände wenigstens eines Signals, gemäß Anspruch 2, wird sichergestellt, daß die Ladeschaltung nur während des zu erfassenden Zeitabstandes wirksam geschaltet ist, um den Integrationskondensator auf eine den zu messenden Zeitabstand repräsentierende Spannung zu laden. Ferner ist sichergestellt, daß die Spannungsänderung des Integrationskondensators mittels der Ladungsänderungsschaltung unmittelbar im Anschluß an den zu erfassenden Zeitabstand erfolgt, wodurch die den Zeitabstand repräsentierende Spannung am Integrationskondensator ohne Verfälschung durch Leckströme, störungssicher und vergleichsweise schnell ausgewertet werden kann.

Gemäß der Weiterbildung der Erfindung nach Anspruch 3 lassen sich verschiedene Signalzustände eines Signals als Begrenzungsmarken eines zu messenden Zeitabstandes auswählen. Die Signalzustände können beispielsweise steigende oder fallende Flanken eines Meßsignals sein.

Gemäß der Weiterbildung der Erfindung nach Anspruch 4 lassen sich Zeitabstände zwischen Signalzuständen von Signalen aus verschiedenen Quellen erfassen.

Durch Verwendung einer Gleichspannungsquelle als Ladungsquelle, insbesondere einer Versorgungsgleichspannungsquelle der Schaltungsanordnung wird der Schaltungsaufwand zur Stromversorgung minimal gehalten.

Die Weiterbildung der Erfindung gemäß Anspruch 6, zur Messung der Amplitude des Signals, gewährleistet ein konstantes Integrationszeitintervall zum Laden des Integrationskondensators auf eine die Amplitude des analogen Signals repräsentierende Spannung. Durch Auszählen von periodischen Taktpulsen, die in die sich an das Integrationszeitintervall anschließende Ladungsänderungsphase fallen, wird eine digitale Information über die zu erfassende analoge Signalspannung erhalten.

Eine Abtast-Halte-Schaltung zur Zwischenspeicherung von Signalamplitudenwerten ermöglicht die digitale Erfassung von Amplitudenwerten zeitveränderlicher Signale.

Die Ladeschaltung läßt sich durch Einstellen eines ersten Widerstandswertes und die Ladungsänderungsschaltung durch Einstellen eines zweiten Widerstandswertes der Widerstandsschaltung nach Anspruch 8 einfach realisieren, wobei Lade und Ladungsänderungsschaltung mit einer gemeinsamen Ladungsquelle auskommen.

Im Anspruch 9 wird eine sehr einfache Möglichkeit zur Änderung des Widerstandswertes der Widerstandsschaltung angegeben. Ein besonderer Vorteil der Widerstandsschaltung nach Anspruch 9 besteht darin, daß der Ladungsfluß zum Kondensator während der Ladephase und während der

Ladungsänderungsphase im wesentlichen von störunanfälligen passiven Bauelementen, nämlich Ohm'schen Widerständen, abhängt. Die vorgeschlagene Widerstandsschaltung gewährleistet bei sehr einfachem Aufbau eine nahezu störunanfällige Erfassung der analogen Information. Hinzukommt, daß Widerstände mit hoher Präzision, Temperaturunabhängigkeit und Langzeitstabilität ihrer Widerstandswerte mit den heutzutage vorhandenen Technologien ohne Schwierigkeiten bei gleichzeitig geringen Kosten herstellbar sind, was zur preiswerten Realisierung der Schaltungsanordnung beiträgt.

Dadurch, daß der zweite Widerstand der Widerstandsschaltung nach Anspruch 9 einen wesentlich größeren Widerstandswert als der erste Widerstand hat, ist die Änderungsrate der Spannung des Integrationskondensators während der Spannungsänderung mittels der Ladungsänderungsschaltung wesentlich kleiner als die Änderungsrate der Spannungsänderung am Integrationskondensator während der Ladephase mittels der Ladeschaltung. Dies ist insbesondere von Bedeutung, wenn Zeitabstände digital erfaßt werden sollen, die etwa gleich lang oder kürzer als die Periodendauer des periodischen Taktsignals sind. Die von der Dauer der Ladephase abhängige Dauer der Ladungsänderungsphase kann durch Wahl des Widerstandsverhältnisses des ersten und zweiten Widerstandes immer so lang gewählt werden, daß mehrere periodische Taktpulse während der Ladungsänderungsphase auftreten, so daß durch Zählen dieser Taktpulse eine digitale Information über die Dauer der Ladephase erhalten wird.

Entsprechend der Weiterbildung der Erfindung nach Anspruch 11 kann der Integrationskondensator durch einen zweiten Schalter der Steuereinrichtung kurzgeschlossen werden, um die Anfangsbedingungen für einen neuen Meßvorgang herzustellen.

Ausführungsbeispiele der Erfindung sind in den Zeichnungen dargestellt und werden im folgenden näher beschrieben.

Es zeigen

Fig. 1 eine schematische Darstellung einer Schaltungsanordnung nach der Erfindung zur digitalen Erfassung eines Zeitabstandes zwischen aufeinanderfolgenden Zuständen wenigstens eines Signals,

Fig. 2 ein Signalablaufdiagramm zur Erläuterung der Arbeitsweise der Schaltungsanordnung nach Fig. 1,

Fig. 3 eine schematische Darstellung einer Zeitintervall-Meßeinrichtung mit einem Ausführungsbeispiel der Erfindung,

Fig. 4 und Fig. 4a ein Signalablaufdiagramm zur Erläuterung der Arbeitsweise der Zeitintervall-Meßeinrichtung nach Fig. 3 und

Fig. 5 eine schematische Darstellung eines Ausführungsbeispiels der Erfindung zur digitalen Erfassung der Amplitude eines Signals.

Die in Fig. 1 mit 1 bezeichnete Schaltungsanordnung nach der Erfindung umfaßt einen analogen Schaltungsteil 3, einen Komparator 5, einen Zähler 7 und eine Steuereinrichtung 9. Der analoge Schaltungsteil 3 umfaßt eine an den Pluspol 6 einer positiven Gleichspannungsquelle angeschlossene Widerstandsschaltung 11 mit einem ersten Widerstand 13 in Serie zu einem ersten Schalter 15 in einem ersten Zweig 16 und mit einem zweiten Widerstand 17 parallel zum ersten Widerstand 13 und zum ersten

- 11 -

Schalter 15 in einem zweiten Zweig 18, ferner in Serie zur Widerstandsschaltung 11 eine an das Bezugspotential 19 (Masse) der Gleichspannungsquelle angeschlossene Parallelschaltung 21 aus einem Integrationskondensator 23 in einem dritten Zweig 25 und einem zweiten Schalter 27 in einem vierten Zweig 29.

Der erste Schalter 15 und der zweite Schalter 27 werden von der Steuereinrichtung 9 gesteuert und schalten je nach Schaltzustand einen Strom durch den ersten Zweig 16 bzw. durch den vierten Zweig 29 ein oder aus. Ein Eingang 31 des Komparators 5 ist mit einem ersten Anschluß 33 des Integrationskondensators 23 elektrisch verbunden. Der Komparator 5 vergleicht die Spannung U_c am Integrationskondensator 23 mit einem vorbestimmten Schwellenwert U_{c2} und ändert den Zustand seines Komparatorausgangssignals, wenn die Kondensatorspannung U_c den Schwellenwert U_{c2} erreicht. Ein das Komparatorausgangssignal führender Ausgang 35 des Komparators 5 ist mit einem Eingang 37 der Steuereinrichtung 9 elektrisch verbunden. Ein Signalzustandsdetektor 8 der Steuereinrichtung 9 detektiert vorbestimmte aufeinanderfolgende Zustandsänderungen wenigstens eines Meßsignals, beispielsweise die positive und negative Flanke eines Rechteckpulses eines Meßsignals, und die Steuereinrichtung 9 steuert den ersten Schalter 15 bzw. zweiten Schalter 27 in Abhängigkeit vom Auftreten der vorbestimmten Zustandsänderungen wenigstens eines Meßsignals bzw. in Abhängigkeit vom Auftreten einer Zustandsänderung des Komparatorausgangssignals. Die Steuereinrichtung 9 ist ferner mit einem Zählfreigabeingang 39 des Zählers 7 elektrisch verbunden, um die Zählbereitschaft des Zählers 7 in Abhängigkeit vom Auftreten einer vorbestimmten Zustandsänderung wenigstens eines Meßsignals bzw. des Komparatorausgangssignals ein- bzw. auszuschalten. Bei eingeschalteter

Zählbereitschaft zählt der Zähler 7 Taktpulse eines periodischen Taktsignals Tref konstanter Taktperiodendauer Tclk.

Anhand eines Beispiels einer Pulslängenmessung mit dem Ausführungsbeispiel der Erfindung wird nachstehend die zeitliche Folge verschiedener Schritte bei der digitalen Erfassung des Zeitabstandes T_1 zwischen der positiven und der darauffolgenden negativen Flanke eines Rechtecksignalpulses P beschrieben. Dazu wird auf Fig. 1 und Fig. 2 Bezug genommen. Vor dem Auftreten des Pulses P ist der zweite Schalter 27 eingeschaltet und damit der Integrationskondensator 23 über den vierten Zweig 29 kurzgeschlossen und entladen (Ausgangszustand der Schaltung). Bei Auftreten der positiven Flanke A_1 des Rechteckpulses P detektiert der Signalzustandsdetektor 8 der Steuereinrichtung 9 die positive Flanke A_1 als Startsignal einer Messung, und die Steuereinrichtung 9 schaltet durch Ausgabe eines Steuersignals gleichzeitig den zweiten Schalter 27 aus, so daß kein Strom über den vierten Zweig 29 an dem Integrationskondensator 23 vorbeifließen kann. Damit setzt eine Ladephase zum Laden des Integrationskondensators 23 auf eine den Zeitabstand T_1 zwischen den Pulsflanken A_1 , A_2 des Rechteckpulses P repräsentierende Spannung U_{c1} ein. Während der Ladephase ist der erste Schalter 15 eingeschaltet, so daß der Integrationskondensator 23 über den ersten und zweiten Widerstand 13, 17 geladen wird. In der Konfiguration, daß der erste Schalter 15 eingeschaltet und der zweite Schalter 27 ausgeschaltet ist, arbeitet die Analogschaltung 3 als Ladeschaltung 3' mit einer Ladezeitkonstante τ_1 .

Bei Auftreten der negativen Flanke A_2 des Rechteckpulses P detektiert der Signalzustandsdetektor 8 der Steuereinrichtung 9 die negative Flanke A_2 als Stoppsignal für die Ladephase, und die Steuereinrichtung 9 beendet die Ladephase durch Ausschalten des ersten Schalters 15. Ferner gibt die Steuereinrichtung 9 mit

Beendigung der Ladephase ein Signal an den Zähler 7 aus, um die Zählbereitschaft des Zählers 7 einzuschalten, so daß dieser Taktpulse des periodischen Taktsignals Tref zählt. Unmittelbar an die Ladephase schließt sich eine Ladungsänderungsphase ΔT an, in der der Integrationskondensator 23 nur noch über den zweiten Widerstand 17 geladen wird. In der während der Ladungsänderungsphase ΔT vorliegenden Konfiguration, daß erster und zweiter Schalter 15, 27 ausgeschaltet sind, arbeitet die Analogschaltung 3 als Ladungsänderungsschaltung 3" zur Änderung der Spannung U_c am Integrationskondensator 23 bis zum Erreichen des von dem Komparator 5 überwachten Schwellenwertes U_{c2} . Die Ladezeitkonstante τ_2 der Ladungsänderungsschaltung ist wesentlich größer als die Ladezeitkonstante τ_1 der Ladeschaltung, so daß die Spannung U_c am Integrationskondensator 23 während der Ladungsänderungsphase ΔT mit einer wesentlich kleineren Änderungsrate als während der Ladephase T_1 geändert wird. Die Zeitkonstante τ_2 der Ladungsänderungsschaltung ist größer als die Zeitkonstante τ_1 der Ladeschaltung, da der Gesamtwiderstand der Widerstandsschaltung 11 während der Ladungsänderungsphase (Ladung des Integrationskondensators 23 über den zweiten Widerstand 17) größer ist als während der Ladephase (Ladung des Integrationskondensators 23 über eine Parallelschaltung aus erstem und zweiten Widerstand 13, 17).

Lade- und Ladungsänderungsschaltung 3', 3" ändern die Spannung U_c am Integrationskondensator 23 in gleicher Richtung. Wenn die Spannung U_c am Integrationskondensator 23 den vorbestimmten Schwellenwert U_{c2} erreicht, ändert der Komparator 5 den Zustand des Komparatorausgangssignals, woraufhin die Steuereinrichtung 9 die Zählbereitschaft des Zählers 7 ausschaltet und den zweiten Schalter 27 einschaltet. Der Integrationskon-

densator 23 wird danach über den zweiten Schalter 27 kurzgeschlossen und entladen, wodurch die Schaltungsanordnung nach der Erfindung in ihren Ausgangszustand zurückversetzt wird. Das Zählergebnis X des Zählers 7 wird nach Ablauf der Ladungsänderungsphase von einer Auswerteeinrichtung (nicht gezeigt) ausgelesen und als digitale Information zur Berechnung eines Meßwertes für den Zeitabstand T_1 zwischen den Flanken A_1 , A_2 des Meßsignals ausgewertet.

Das wesentliche Arbeitsprinzip des Ausführungsbeispiels der Erfindung wurde vorstehend anhand der Erläuterung einer Pulslängenmessung beschrieben. Das Ausführungsbeispiel ist jedoch nicht auf die Messung von Rechteckpulsdauern beschränkt.

Der Signalzustandsdetektor 8 der Steuereinrichtung 9 kann wahlweise ebenso auf andere vorbestimmte Signalezustände als die oben beschriebenen reagieren. Insbesondere können die Signalzustände zum Starten und Stoppen der Ladephase des Integrationskondensators und damit des Meßzeitintervalls von verschiedenen Signalquellen stammen.

Die Schaltungsanordnung nach der Erfindung ist in der Lage, Selbstkalibriermessungen auszuführen. Vor Beginn der Kalibriermessung ist der erste Schalter 15 ausgeschaltet und der zweite Schalter 27 eingeschaltet (Ausgangsschaltzustand), so daß der Integrationskondensator 23 entladen ist. Die Steuereinrichtung 9 startet die Kalibriermessung durch Ausschalten des zweiten Schalters 27 und Einschalten der Zählbereitschaft des Zählers 7. Der Integrationskondensator 23 wird daraufhin nur über den zweiten Widerstand 17 von seinem Entladezustand bis zum Erreichen des Schwellenwertes U_{c2} geladen. Bei Erreichen des Schwellenwertes

U_{C2} ändert der Komparator 5 den Zustand seines Ausgangssignals, woraufhin die Steuereinrichtung 9 die Kalibriermessung durch Ausschalten der Zählbereitschaft des Zählers 7 und Einschalten des zweiten Schalters 27 beendet. Während der Kalibriermessung zählt der Zähler 7 die Taktpulse des periodischen Taktsignals Tref. Das Zählergebnis XT des Zählers 7 wird nach Ablauf der Kalibriermessung von der Auswerteeinrichtung ausgelesen und zwischengespeichert. Dieses Zählergebnis XT der Kalibriermessung wird von der Auswerteeinrichtung in die Auswertung eines oder mehrerer zu messender Zeitabstände T_1 einbezogen.

Nachstehend werden mathematische Grundlagen zur Ermittlung eines gesuchten Zeitabstandes T_1 zwischen aufeinanderfolgenden Zuständen wenigstens eines Signals dargelegt.

Bei Beendigung der Ladephase hat die Spannung U_C am Integrationskondensator 23 den durch nachstehende Gleichung (1) beschriebenen Wert:

$$U_{C1} = U_0 (1 - \exp(-T_1/\tau_1)) \quad (1)$$

worin U_0 die Spannung der Gleichspannungsquelle, T_1 die Dauer der Ladephase und τ_1 die Zeitkonstante der Ladeschaltung 3' bezeichnet.

Die Zeitkonstante τ_1 der Ladeschaltung 3a läßt sich durch die Beziehung:

$$\tau_1 = C R_1 R_2 / (R_1 + R_2) \quad (2)$$

beschreiben, worin R_1 bzw. R_2 den Widerstandswert des ersten bzw. zweiten Widerstandes 13, 17 und C die Kapazität des Integrationskondensators 23 bezeichnet.

Die Dauer ΔT der Ladungsänderungsphase kann durch nachstehende Gleichung (3) beschrieben werden:

$$\Delta T = \tau_2 \ln ((U_o - U_{c1}) / (U_o - U_{c2})) \quad (3)$$

worin

$\tau_2 = R_2 \cdot C$ die Ladezeitkonstante der Ladungsänderungsschaltung und U_{c2} den vom Komparator 5 überwachten Schwellenwert der Integrationskondensatorspannung bezeichnet.

Auflösen der Gleichung (3) nach U_{c1} führt zu:

$$U_{c1} = U_o - (U_o - U_{c2}) \exp(\Delta T / \tau_2) \quad (4)$$

Gleichsetzen der Gleichungen (1) und (4) und Auflösen des Ergebnisses nach T_1 führt zu einer von der unbekannten Spannung U_{c1} unabhängigen mathematischen Beschreibung der Dauer der Ladephase bzw. des zu erfassenden Zeitabstandes zwischen zwei aufeinanderfolgenden Zuständen wenigstens eines Signals:

$$T_1 = - R_1 R_2 C / (R_1 + R_2) \ln ((U_o - U_{c2}) / U_o) - R_1 / (R_1 + R_2) \times T_{clk} \quad (5)$$

In Gleichung (5) sind die Zeitkonstanten τ_1 und τ_2 durch die Widerstandswerte R_1 und R_2 und durch die Kapazität C des Integrationskondensators 23 ausgedrückt. Das Symbol ΔT für die Dauer der Ladungsänderungsphase ist in Gleichung (5) durch den äquivalenten Ausdruck: $X T_{clk}$ ersetzt worden. X bezeichnet das Zählergebnis des Zählers 7 nach Ablauf der Ladungsänderungsphase und T_{clk} die Periodendauer des periodischen Taktsignals T_{ref} . Mit Gleichung (5) kann der zu

erfassende Zeitabstand T_1 aus dem Zählergebnis X und den ansonsten bekannten Parametern der Gleichung (5) bestimmt werden.

Die Gleichung (5) läßt sich durch Einbeziehen des Zählergebnisses XT einer Kalibriermessung noch wesentlich vereinfachen. Die Spannungsänderung U_c des Integrationskondensators 23 von seinem Entladezustand bis zum Erreichen des Schwellenwertes U_{c2} erfolgt bei einer Kalibriermessung in der Zeit T_3 , die durch das Produkt aus Zählergebnis XT und Periodendauer T_{clk} des periodischen Taktsignals T_{ref} beschrieben werden kann:

$$T_3 = XT \cdot T_{clk} \quad (6)$$

Unter Verwendung der Gleichung (6) und der exponentiellen Ladefunktion des Integrationskondensators 23 entsprechend Gleichung (1) wird der Schwellenwert U_{c2} in Abhängigkeit vom Zählerstand einer Kalibriermessung angegeben:

$$U_{c2} = U_0 (1 - \exp(-XT \cdot T_{clk} / (R_2 C))) \quad (7)$$

Ersetzt man in Gleichung (5) U_{c2} durch den Ausdruck der rechten Seite von Gleichung (7), so führt dies zu Gleichung (8):

$$T_1 = R_1 / (R_1 + R_2) \cdot T_{clk} \cdot (XT - X) \quad (8)$$

Nach Gleichung (8) wird die Auswertung des Zählergebnisses X zur Bestimmung eines Zeitabstandes T_1 zweier aufeinanderfolgender Zustände wenigstens eines Signals durch Einbeziehung des Zählergebnisses XT einer Kalibriermessung wesentlich vereinfacht.

In die Auswertungsgleichung (8) für die digitale Erfas-

sung des Zeitabstandes T_1 zweier aufeinanderfolgender Zustände wenigstens eines Signals geht weder der Wert der Versorgungsspannung U_0 noch der Schwellenwert U_{c2} des Komparators 5, noch der Kapazitätswert C des Integrationskondensators 23 ein. Eine Langzeitstabilität der vorstehend genannten Größen ist daher nicht erforderlich, wenn eine Zeitabstandsmessung oder eine Meßreihe von Zeitabstandsmessungen mit der Schaltungsanordnung nach der Erfindung jeweils im Zusammenhang mit einer Kalibriermessung durchgeführt wird. Es ist dann lediglich eine leicht zu erfüllende Kurzzeitstabilität der oben genannten Größen für jeweils einen Meßvorgang zu fordern. Auf teure Präzisionsbauelemente mit hoher Langzeitstabilität oder auf aufwendige Stabilisierungsschaltungen kann daher verzichtet werden. Da der Kapazitätswert C des Integrationskondensators 23 nicht in die Gleichung (8) eingeht, spielen auch größere Abweichungen vom Nennkapazitätswert, beispielsweise durch Fertigungstoleranzen, keine Rolle. Die einzigen in die Auswertung eingehenden Geräteparameter sind die Widerstandswerte R_1 und R_2 und die Periodendauer T_{clk} des Taktsignals. Diese Werte sind sehr einfach zu ermitteln und haben eine gute Konstanz.

Zu diesen ganz wesentlichen Vorteilen der Schaltungsanordnung nach der Erfindung kommt hinzu, daß die Kalibriermessung sehr einfach durchzuführen ist und, statt zusätzlichen Rechenaufwand zu erfordern, die rechnerische Auswertung zur Ermittlung eines Meßzeitintervalls wesentlich vereinfacht.

Die Steuereinrichtung kann aus an sich bekannten elektronischen Bauteilen wie Flipflops, digitale Gatter usw. aufgebaut werden.

Die Gleichspannungsquelle ist vorzugsweise eine Versor-

gungsgleichspannungsquelle für alle Komponenten der Schalteinrichtung, insbesondere eine 5-V-Gleichspannungsquelle. Durch die Verwendung nur einer Spannungsquelle für alle Komponenten der Schaltungseinrichtung nach der Erfindung ist der Schaltungsaufwand für die Stromversorgung gering. Als erster und zweiter Schalter 15, 27 werden bevorzugt MOS-Feldeffekttransistoren mit kurzen Schaltzeiten verwendet. Der Komparator 5 sollte einen Eingangswiderstandswert haben, der wesentlich größer ist als die Widerstandswerte R_1 , R_2 des ersten und zweiten Widerstandes 13, 17, um die Belastung der Analogschaltung 3 durch den Komparator vernachlässigbar klein zu halten.

In einem bevorzugten Ausführungsbeispiel ist die Komparatorschwelle U_{c2} auf einen Wert von näherungsweise $2/3$ der Versorgungsspannung U_0 der Gleichspannungsquelle eingestellt. Dadurch wird erreicht, daß die Integrationskondensatorspannung U_c während einer Messung nicht bis in den flachauslaufenden asymptotischen Bereich der exponentiellen Ladefunktion ansteigt. Für die Erfassung kleiner Zeitabstände sollte der Widerstand R_2 mindestens um einen Faktor der Größenordnung 100 größer sein als der Widerstandswert R_1 des ersten Widerstandes 13, so daß die Zeitkonstante τ_2 der Ladungsänderungsschaltung 3" ebenfalls groß gegenüber der Zeitkonstante τ_1 der Ladeschaltung 3' ist.

Nachstehend wird eine Zeitintervallmeßeinrichtung 2 mit einer Schaltungsanordnung nach der Erfindung zu digitalen Erfassung eines Zeitabstandes beschrieben.

Mit der Zeitintervallmeßeinrichtung 2 sollen beispielsweise Zeitintervalle T_x zwischen positiven Flanken A_+ eines Meßsignals TCP mit mehreren aufeinanderfolgenden Pulsen P bestimmt werden (Fig. 4). Die zu bestimmenden

Zeitintervalle T_x sind länger als die Periodendauer T_{clk} eines Referenztaktsignals T_{ref} , so daß mehrere Taktpulse des Referenztaktsignals zeitlich in ein Zeitintervall T_x fallen. Wie aus Fig. 4 zu ersehen ist, kann die Länge T_x des zu ermittelnden Zeitintervalls durch die Beziehung:

$$T_x = T_m + T_1 - T_1' \quad (9)$$

beschrieben werden. Darin bezeichnet T_m ein Zeitintervall, das sich aus einem ganzzahligen Vielfachen der Periodendauer T_{clk} des Referenztaktsignals T_{ref} zusammensetzt, T_1 das Fehlerzeitintervall am Anfang des Meßzeitintervalls T_x und T_1' das Fehlerzeitintervall am Anfang des mit der nächsten positiven Flanke des Meßsignals TCP beginnenden Meßzeitintervalls. Das taktsynchrone Zeitintervall T_m wird durch Auszählen der in das Zeitintervall T_m fallenden Referenztaktperioden mit einer Zähleinrichtung 41 bestimmt, wogegen die Fehlerzeitintervalle T_1 , T_1' mit der Schaltungsanordnung 1a erfaßt werden.

Die Zeitintervallmeßeinrichtung 2 umfaßt neben einer Schaltungsanordnung nach der Erfindung 1a eine Zähleinrichtung 41 und eine Zählerfreigabeschaltung 43. Die Schaltungsanordnung 1a ist im wesentlichen wie die Schaltungsanordnung 1 des vorher beschriebenen Ausführungsbeispiels aufgebaut. Bereits beschriebene Komponenten sind mit dem Buchstaben a hinter der Bezugsziffer gekennzeichnet. Abweichungen vom vorhergehenden Ausführungsbeispiel werden nachstehend erläutert.

Die Zähleinrichtung 41 umfaßt einen Pulspausenzähler 45 zur Zählung von Taktpulsen des Referenztaktsignals T_{ref} während einer Pulspause zwischen den Pulsen P des Meßsignals TCP und einen Pulslängenzähler 47 zur

Zählung von Taktpulsen des Referenztaktsignals während der Dauer eines Pulses P. Eine derartige Zähleinrichtung 41 mit Pulspausen- und Pulslängenzähler 45, 47 ist dann von Vorteil, wenn sowohl Pulsdauern als auch Pulspausen länger sind, als die Periodendauer T_{clk} des Referenztaktsignals. Der Vorteil liegt darin, daß der Pulslängenzähler 47 bzw. der Pulspausenzähler 45 abwechselnd von einer Auswerteeinrichtung (nicht gezeigt) ausgelesen werden können, während der jeweils andere Zähler 45, 47 Taktpulse zählt. An die Auswerteeinrichtung brauchen dann keine sehr hohen Geschwindigkeitsanforderungen bezüglich des Auslesens der Zählergebnisse der Zähler 45, 47 gestellt werden, um alle in ein Zeitintervall T_m fallende Zählereignisse bzw. Taktpulse des Referenztaktsignals T_{ref} zu registrieren.

Das Meßsignal liegt an einem Eingang 49 der Steuereinrichtung 9a und an einem Eingang 50 der Zählerfreigabeschaltung 43 an. Die Zählerfreigabeschaltung 43 steuert die Zählbereitschaft der Zähler 45, 47 in Abhängigkeit vom Auftreten von Pulsflanken des Meßsignals TCP.

Das periodische Referenztaktsignal T_{ref} liegt an den Zähleingängen des Pulslängenzählers 47, des Pulspausenzählers 45 und des Zählers 7a der Schalteinrichtung 1a an. Ferner ist das Referenztaktsignal T_{ref} einem Eingang 55 der Steuereinrichtung 9a zugeführt. Ein Übernahmesignal des Pulslängenzählers 47 ist einem Kontrolleingang 57 der Steuereinrichtung 9a zugeführt.

Tritt eine positive Flanke A_+ des Meßsignals TCP auf, so wird der erste Schalter 15a der Schaltungsanordnung 1a durch die Steuereinrichtung 9a eingeschaltet und der zweite Schalter 27a ausgeschaltet. Damit beginnt die Ladephase, während der der Integrationskondensator 23a über den ersten Widerstand 13a und über zweiten Wider-

stand 17a geladen wird. Mit Auftreten der positiven Flanke A_+ des Meßsignals TCP sperrt die Zählerfreigabeschaltung 43 die Zählbereitschaft des Pulspausenzählers 45 und schaltet die Zählbereitschaft des Pulslängenzählers 47 ein. Die Ladephase des Integrationskondensators 23a endet mit dem Auftreten einer ersten von dem Pulslängenzähler 47 gezählten negativen Flanke des Referenztaktsignals Tref und entspricht einem zu bestimmenden Fehlerzeitintervall T_1 bzw. T'_1 . Die Steuereinrichtung 9a schaltet mit Beendigung der Ladephase T_1 den ersten Schalter 15a aus, so daß der Integrationskondensator 23a während der Ladungsänderungsphase ΔT über den zweiten Widerstand 17a bis zu einem von dem Komparator 5a überwachten Spannungsschwellenwert U_{c2} weitergeladen wird. Die Steuereinrichtung 9a überwacht das Übernahmesignal vom Pulslängenzähler 47, um festzustellen, ob der Pulslängenzähler 47 die erste negative Flanke des periodischen Taktsignals Tref nach Beginn des Meßzeitintervalls T_1 tatsächlich gezählt hat, und beendet die Ladephase T_1 mit dem Auftreten einer negativen Flanke des Referenztaktsignals erst dann, wenn die Flanke von dem Zähler 47 registriert wurde. Während der Ladungsänderungsphase ΔT zählt der Zähler 7a Taktpulse bzw. negative Flanken des periodischen Referenztaktsignals Tref.

Das Zusammenwirken der Steuereinheit 9a mit dem Zähler 7a und dem Komparator 5a zur Beendigung der Ladungsänderungsphase und zur Steuerung der Zählbereitschaft (Freigabe) des Zählers 7a ist bereits in Zusammenhang mit dem vorher beschriebenen Ausführungsbeispiel der Erfindung erläutert worden.

Nach Ablauf der Ladungsänderungsphase befindet sich die Schaltungsanordnung 1a in ihrem Ausgangszustand und ist

damit für die Erfassung eines nächsten Fehlerzeitintervalls T_1 bzw. T_1' bereit. Die Zählbereitschaft (Freigabe) des Pulslängenzählers 47 wird bei Auftreten einer negativen Flanke A_- des Meßsignals TCP ausgeschaltet und die des Pulspausenzählers 45 wird eingeschaltet. Die Zählergebnisse der Zähler 7a, 45 und 47 werden jeweils nach dem Stillstand des entsprechenden Zählers von der Auswerteeinrichtung ausgelesen und zwischengespeichert. Die Auswerteeinrichtung berechnet aus den zwischengespeicherten Zählergebnissen einen digitalen Wert für das zu bestimmende Meßzeitintervall T_x .

In einer vorteilhaften Variante des vorstehend beschriebenen Ausführungsbeispiels überwacht die Zählerfreigabeschaltung (43) sowohl das Meßsignal TCP als auch das Referenzsignal Tref und schaltet die Zählbereitschaft des Pulslängenzählers 47 bzw. des Pulspausenzählers 45 erst dann ein bzw. aus, wenn die erste positive Flanke des Referenzsignals Tref auf die positive bzw. negative Flanke A_+ des Meßsignals TCP folgt (Fig. 4a). Die ein erstes Zählereignis des Pulslängenzählers auslösende negative Flanke des Referenztaktsignals Tref, die gleichzeitig die Ladephase T_1 des Integrationskondensators 23a beendet, tritt dann frühestens nach Ablauf einer halben Taktperiode des Referenztaktsignals Tref nach Beginn des Meßzeitintervalls T_x auf. Der mit der Schaltungsanordnung 1a zu erfassende Zeitabstand T_1 bzw. T_1' kann dann minimal eine halbe und maximal drei halbe Periodendauern T_{clk} des Referenzsignals Tref lang sein. Das Problem, daß eine erste vom Pulslängenzähler 47 zu zählende Flanke des Referenztaktsignals Tref zu dicht auf die positive Flanke A_+ des Meßsignals TCP folgt, um vom Zähler 47 registriert zu werden, ist auf diese Weise beseitigt.

- 24 -

Nachstehend wird anhand von Beispielswerten für die Widerstände R_1 , R_2 , für die Kapazität C des Integrationskondensators 23a, für die Periodendauer T_{clk} des Referenztaktsignals T_{ref} und für die Komparatorschwelle U_{C2} ein typisches Zeitverhalten der Schaltungsanordnung 1a zu diskutiert.

Es sei:

$$T_{clk} = 200 \text{ ns},$$

$$R_1 = 820 \text{ Ohm},$$

$$R_2 = 100 \text{ kOhm},$$

$$C = 1 \text{ nF und}$$

$$U_{C2} = 2/3 U_0, \text{ wobei } U_0 \text{ die Spannung der Gleichspannungsquelle bezeichnet.}$$

Entsprechend der oben erwähnten Variante der Zeitintervall-Meßeinrichtung nach der Erfindung kann die Dauer eines Fehlerzeitintervalls T_1 zwischen 100 ns und 300 ns liegen, wenn die Referenztaktperiodendauer $T_{clk} = 200 \text{ ns}$ zugrunde gelegt wird. Mit den obigen Werten für R_1 , R_2 und C ergibt sich für die Ladeschaltung 3a' die Zeitkonstante $\tau_1 = 813 \text{ ns}$. Während der Minimaldauer des Zeitabstandes $T_1 = 100 \text{ ns}$ wird der Integrationskondensator 23a mit einer Ladezeitkonstante $\tau_1 = 813 \text{ ns}$ auf die Spannung $U_{C1} = 0,11 U_0$ geladen. Die Ladungsänderungsschaltung 3a" benötigt dann eine Zeit von $\Delta T_{max} = 98 \mu\text{s}$ zum Weiterladen des Integrationskondensators 23a bis zum Erreichen der Komparatorschwelle $2/3 U_0$. Während der Ladungsänderungsphase $\Delta T_{max} = 98 \mu\text{s}$ summiert der Zähler 7a $X_{max} = 487$ Zähleereignisse auf. Während der Maximaldauer des Zeitabstandes $T_1 = 300 \text{ ns}$ wird der Integrationskondensator 23a mit der Kapazität 1 nF auf $U_{C1} = 0,3 U_0$ geladen. Die Ladungsänderungsphase dauert dann $\Delta T_{min} = 73 \mu\text{s}$ lang. Dem entspricht ein Zählerstand von 364 Zähler-

eignissen des Zählers 7a, bei einer Referenztaktperiodendauer von 200 ns.

Die Auswertungsgleichung zur Berechnung von T_x geht auf Gleichung (9) zurück.

Ersetzt man in Gleichung (9) T_1 und T_1' durch entsprechende Ausdrücke der Gleichung (8) und ferner T_m durch $T_{clk} (V+W)$, so ergibt sich:

$$T_x = T_{clk} \cdot (V+W) + R_1 / (R_1 + R_2) \cdot T_{clk} \cdot (X' - X) \quad (10)$$

Darin bezeichnet T_x das zu bestimmende Meßzeitintervall zwischen aufeinanderfolgenden positiven Flanken des Meßsignals,

V das Zählergebnis des Pulslängenzählers nach Ablauf der Pulsdauer,

W das Zählergebnis des Pausenzählers nach Ablauf einer Pulspause,

X das Zählergebnis des Zählers 7a nach Ablauf des Fehlerzeitintervalls T_1 ,

X' das Zählergebnis des Zählers 7a nach Ablauf des Fehlerzeitintervalls T_1' und T_{clk} die Periodendauer des periodischen Taktsignals Tref.

Gleichung (10) ist eine einfache Berechnungsvorschrift zur Bestimmung des Meßwertes T_x aus den Zählergebnissen des Pulslängenzählers 47, des Pulspausenzählers 45 und des Zählers 7a der Schaltungsanordnung 1a.

Da in die Gleichung (10) nur die Zählergebnisse der Zähler 7a, 45, 47, die bekannten Widerstandswerte R_1 bzw. R_2 und der bekannte Periodendauerwert T_{clk} des periodischen Taktsignals eingehen, erübrigt sich bei der Zeitintervallmessung aufeinanderfolgender Zeitintervalle mit der Schaltungseinrichtung 1a nach der Erfindung sogar eine Kalibrierungsmessung.

Auch bei diesem Anwendungsbeispiel einer Schaltungsanordnung nach der Erfindung sind keine hohen Anforderungen an die Kurzzeitstabilität der Versorgungsspannung U_O oder der Komparatorschwelle U_{C2} zu stellen.

Die rechte Seite der Gleichung (10) umfaßt den Summanden $T_{clk} \cdot (V+W)$, der als ganzzahliges Vielfaches der Referenztaktperiode T_{clk} abgemessen wird, und den Summanden $R_1 / (R_1 + R_2) \cdot T_{clk} \cdot (X'-X)$, der die Erfassung der Fehlerzeitintervalle T_1 bzw. T'_1 beschreibt. Die Fehlerzeitintervalle können als Vielfaches einer "virtuellen Taktperiode" $T_{clkvirtuell}$ dargestellt werden, mit:

$$T_{clkvirtuell} = R_1 / (R_1 + R_2) \cdot T_{clk} \quad (11)$$

Je nach den Widerstandswerten R_1 und R_2 erscheinen die Fehlerzeitintervalle T_1 , T'_1 in wesentlich kleinere Zeitquanten als T_{clk} unterteilt, wie an nachstehendem Beispiel veranschaulicht wird:

Es sei:

$$T_{clk} = 200 \text{ ns},$$

$$R_1 = 1 \text{ kOhm},$$

$$R_2 = 100 \text{ kOhm}$$

Mit diesen Werten für die Taktperiodendauer T_{clk} und für die Widerstände R_1 , R_2 werden die Fehlerzeitintervalle mit einem Zeitraster von 200 ns/101 abgetastet, d.h., die virtuelle Taktperiodendauer beträgt bei diesem Beispiel etwa 2 ns bei einer realen Taktperiodendauer von 200 ns.

Aus den vorstehenden Betrachtungen geht hervor, daß mit einer Schaltungsanordnung nach der Erfindung zur digitalen Erfassung von Zeitabständen zweier aufeinander-

derfolgender Zustände wenigstens eines Signals eine extrem hochauflösende digitale Zeitabstandmessung möglich ist, auch wenn das Referenztaktsignal Tref eine Periodendauer Tclk von lediglich 200 ns hat. Das Referenztaktsignal Tref kann beispielsweise von einer Systemtaktquelle stammen, die auch eine Mikroprozessoreinheit der Auswerteeinrichtung taktet.

Eine Zeitintervallmeßeinrichtung mit einer Schalteinrichtung nach der Erfindung erfordert nur eine einzige Versorgungsgleichspannungsquelle und ebenfalls nur eine einzige Referenztaktquelle.

Die zur Erläuterung des Arbeitsprinzips der Zeitintervallmeßeinrichtung 2 vorausgesetzte Form des Meßsignals ist nicht zwingend. Auch bei diesem Ausführungsbeispiel der Erfindung können andere vorbestimmte Signalzustände als die beschriebenen als Begrenzungsmarken von Zeitabständen gewählt werden.

Nachstehend wird bezugnehmend auf die Fig. 5 ein weiteres Ausführungsbeispiel der Erfindung beschrieben. Dieses weitere Ausführungsbeispiel ist eine Schaltungsanordnung zur digitalen Erfassung der Amplitude eines Signals und umfaßt einen analogen Schaltungsteil 3b, einen Komparator 5b, einen Zähler 7b, eine Steuereinrichtung 9b, ferner eine Zeitsteuerschaltung 57 und eine Abtast-Halteschaltung 59. Das wesentliche Prinzip des analogen Schaltungsteils 3b, des Komparators 5b, des Zählers 7b und der Steuereinrichtung 9b geht im wesentlichen aus der Beschreibung der vorhergehenden Ausführungsbeispiele hervor; Abweichungen dazu sind nachstehend beschrieben. Die bereits in den vorhergehenden Ausführungsbeispielen beschriebenen Komponenten, die mit gleicher oder ähnlicher Funktion auch in der Schaltungsanordnung 1b zur digitalen Erfassung

der Amplitude eines Signals verwendet werden, sind mit einem b hinter der entsprechenden Bezugsziffer gekennzeichnet.

Der analoge Schaltungsteil 3b ist an eine die Ladungsquelle für den Integrationskondensator 23b darstellende Abtast-Halteschaltung 59 angeschlossen. Die Abtast-Halteschaltung 59 tastet das unbekannte Signal U_m , z.B. ein Spannungssignal, ab und gibt eine einem jeweils aktuellen Abtast- bzw. Haltewert proportionale Spannung U_x an die Analogschaltung 3b aus. Die Zeitsteuerschaltung 57 wird mit dem Referenztaktsignal Tref getaktet und gibt ein Zeitsteuersignal mit in einem vorbestimmten Zeitabstand T_k aufeinanderfolgenden Signalflanken an die Steuereinrichtung 9b aus.

Bei Beginn des vorbestimmten Zeitabstandes T_k , zum Beispiel bei Auftreten einer positiven Flanke des Zeitsteuersignals, schaltet die Steuereinrichtung 9b den ersten Schalter 15b ein und den zweiten Schalter 27b aus und startet damit die Ladephase des Integrationskondensators 23b. Der Integrationskondensator 23b wird während der Ladephase über den ersten und zweiten Widerstand 13b, 17b auf eine Spannung U_{c1} geladen, die den an der Analogschaltung anliegenden Abtast-Haltewert der Abtast-Halteschaltung repräsentiert. Bei Beendigung des vorbestimmten Zeitabstandes T_k , z.B. bei Auftreten einer negativen Flanke des Zeitsteuersignals, schaltet die Steuereinrichtung den ersten Schalter 15b aus und die Zählbereitschaft des Zählers 7b zur Zählung periodischer Referenztaktpulse ein, womit die Ladungsänderungsphase zur Änderung der Spannung am Integrationskondensator 23b bis zum Erreichen eines vorbestimmten, durch den Komparator 5b überwachten Schwellenwertes U_{c2} beginnt. Der Komparator 5b ändert bei Erreichen der

Spannung U_{c2} am Integrationskondensator 23b sein Ausgangssignal, woraufhin die Steuereinrichtung 9b den zweiten Schalter 27b einschaltet und die Zählbereitschaft des Zählers 7b ausschaltet. Über ein Bereitschaftssignal teilt die Steuereinrichtung 9b der Abtast-Halteschaltung 59 die Bereitschaft zu einem neuen Meßzyklus mit, so daß die Abtast-Halteschaltung 59 einen neuen Abtastwert U_x für einen nächsten Meßzyklus ausgibt.

Nach dem Meßzyklus liest eine Auswerteeinrichtung (nicht gezeigt) das Zählergebnis des Zählers 7b aus, um damit einen digitalen Meßwert für die zu erfassende Signalspannung U_x bzw. U_m zu berechnen.

Eine Ausgangsgleichung für die Berechnung eines Wertes U_x läßt sich aus Gleichung (5) ableiten, indem die Gleichung (5) nach U_o aufgelöst und U_o durch U_x und T_1 durch T_k ersetzt wird.

Durch das vorstehend beschriebene Ausführungsbeispiel der Erfindung wird ein neuer Weg der Analog-Digital-Wandlung aufgezeigt. Auch dieses Ausführungsbeispiel ist wenig stör anfällig und läßt sich mit geringem Schaltungsaufwand preiswert realisieren.

Die Erfindung ist nicht auf die beschriebenen Ausführungsbeispiele beschränkt sondern umfaßt auch Abwandlungen mit geänderten oder zusätzlichen technischen Details, wenn der Erfindungsgedanke dadurch nicht verlassen wird. So kann beispielsweise die Steuereinrichtung mit Laufzeitausgleichschaltungen versehen sein, die unterschiedliche Signallaufzeiten und Schaltzeiten bzw. Vorbereitungszeiten von Bauelementen berücksichtigen. Darüberhinaus kann die Steuereinrichtung,

insbesondere Kontrollschaltungen umfassen, die dafür sorgen, daß ein neuer Meßzyklus erst dann beginnen kann, wenn der vorherige Meßzyklus abgeschlossen ist. Die Dimensionierung des ersten und zweiten Widerstandes, des Integrationskondensators, und der Periodendauer T_{clk} des Referenztaktsignals hängt im wesentlichen von der gewünschten digitalen Auflösung einer zu erfassenden analogen Information und von der tolerierten Maximaldauer eines Meßzyklus ab.

Die Analogschaltung 3, 3a, 3b zur Realisierung der Ladeschaltung und der Ladungsänderungsschaltung kann durch äquivalente Schaltungen ersetzt werden, zum Beispiel durch eine von einer Konstantstromquelle gespeiste Parallelschaltung aus einem Integrationskondensator, einem ersten und einem zweiten Widerstand mit einem ersten Schalter in Reihe zum ersten Widerstand und einen zweiten Schalter in Reihe zum zweiten Widerstand.

Patentansprüche

1. Schaltungsanordnung zur digitalen Erfassung einer analogen Information, insbesondere des Zeitabstandes zweier aufeinanderfolgender Zustände wenigstens eines Signals oder der Amplitude des Signals,
mit einem Integrationskondensator (23; 23a; 23b),
der über eine Ladeschaltung (3'; 3a'; 3b') auf eine die analoge Information repräsentierende Spannung ladbar ist, mit einer Ladungsänderungsschaltung (3"; 3a"; 3b"), die die Spannung des Integrationskondensators (23; 23a; 23b) mit einer Änderungsrate kleiner als die der Ladeschaltung (3'; 3a'; 3b') ändert,
mit einem die Spannung an dem Integrationskondensator (23; 23a; 23b) mit einem vorbestimmten Schwellenwert vergleichenden Komparator (5; 5a; 5b) und
mit einem Zähler (7; 7a; 7b), welcher während der Änderung der Spannung des Integrationskondensators (23; 23a; 23b) mittels der Ladungsänderungsschaltung (3", 3a", 3b") bis zum Erreichen des vorbestimmten Schwellenwertes periodische Taktpulse zählt,
dadurch gekennzeichnet,
daß die Ladeschaltung (3'; 3a'; 3b') und die Ladungsänderungsschaltung (3"; 3a"; 3b") die Spannung des Integrationskondensators (23; 23a; 23b) in gleicher Richtung ändern und an eine gemeinsame Ladungsquelle angeschlossen sind.

2. Schaltungsanordnung nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß zur digitalen Erfassung des Zeitabstandes zweier aufeinanderfolgender Zustände wenigstens eines Signals ein Signalzustandsdetektor (8, 8a) einer Steuereinrichtung (9, 9a) , insbesondere ein Flankendetektor die aufeinanderfolgenden Zustände detektiert, und daß die Steuereinrichtung bei Auftreten des zeitlich ersten Zustandes die Ladeschaltung (3', 3a') wirksam schaltet und bei Auftreten des zweiten Zustandes die Ladungsänderungsschaltung (3'', 3a'') wirksam schaltet.
3. Schaltungsanordnung nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, daß der zeitlich erste und der zweite Signalzustand jeweils wahlweise dem Überschreiten oder dem Unterschreiten vorbestimmter Amplitudenpegel eines Signals entspricht.
4. Schaltungsanordnung nach Anspruch 2 oder 3, dadurch gekennzeichnet, daß der zeitlich erste Signalzustand wahlweise dem Überschreiten oder dem Unterschreiten vorbestimmter Amplitudenpegel eines ersten Signals entspricht und daß der zweite Zustand wahlweise dem Überschreiten oder dem Unterschreiten vorbestimmter Amplitudenpegel eines zweiten Signals entspricht.
5. Schaltungsanordnung nach Anspruch 2, 3 oder 4, dadurch gekennzeichnet, daß die Ladungsquelle eine Gleichspannungsquelle, insbesondere eine Versorgungsgleichspannungsquelle der Schaltungsanordnung ist.
6. Schaltungsanordnung nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß zur Messung der Amplitude eines Signals eine ein Integrationszeitintervall

vorbestimmter Länge erzeugende Zeitsteuerschaltung (57) mit einer Steuereinrichtung (9b) zusammenwirkt, welche bei Beginn des Integrationszeitintervalls die Ladeschaltung (3b') wirksam schaltet und bei Ende des Integrationszeitintervalls die Ladungsänderungsschaltung (3b'') wirksam schaltet, und daß die Ladungsquelle die Quelle des analogen Signals oder eine Schaltung ist, die eine der Amplitude des analogen Signals proportionale Spannung abgibt.

7. Schaltungsanordnung nach Anspruch 6, dadurch gekennzeichnet, daß die Ladungsquelle eine das Signal abtastende und Abtastwerte der Signalamplitude analog zwischenspeichernde Abtast-Haltschaltung (59) ist, welche während des Integrationszeitintervalls eine einem Abtastwert der Signalamplitude proportionale Ausgangsspannung erzeugt.
8. Schaltungsanordnung nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß der Integrationskondensator (23; 23a; 23b) über eine in Serie zum Integrationskondensator (23; 23a; 23b) geschaltete Widerstandsschaltung (11; 11a; 11b) mit steuerbarem Gesamtwiderstandswert an die Ladungsquelle angeschlossen ist.
9. Schaltungsanordnung nach Anspruch 8, dadurch gekennzeichnet, daß die Widerstandsschaltung (11; 11a; 11b) eine Parallelschaltung aus einem ersten Widerstand (13; 13a; 13b) und einem zweiten Widerstand (17; 17a; 17b) umfaßt und daß der Strom durch den ersten Widerstand (13; 13a; 13b) mit einem ersten Schalter (15; 15a; 15b) der Steuereinrichtung (9; 9a; 9b) ein- und ausschaltbar ist.

10. Schaltungsanordnung nach Anspruch 9,
dadurch gekennzeichnet, daß der Wert (R_2) des
zweiten Widerstandes (17; 17a) den Wert (R_1) des
ersten Widerstandes (13; 13a) um ein Vielfaches
des Wertes des ersten Widerstandes überschreitet.
11. Schaltungsanordnung nach einem der vorhergehenden
Ansprüche,
dadurch gekennzeichnet, daß zum Entladen des Inte-
grationskondensators (23; 23a; 23b) die Anschlüsse
des Integrationskondensators (23; 23a; 23b) über
einen zweiten Schalter (27; 27a; 27b) der Steuer-
einrichtung (9; 9a; 9b) kurzschließbar sind.
12. Schaltungsanordnung nach einem der Ansprüche 1, 2,
4, 5, 8, 9, und 11,
dadurch gekennzeichnet, daß die Schaltungsanord-
nung (1a) Teil einer Zeitintervall-Meßeinrichtung
(2) zur digitalen Erfassung von Zeitintervallen
(Tx), deren Dauer die Dauer der periodischen
Taktpulse um ein Mehrfaches überschreitet, ist,
daß eine Zähleinrichtung (41) während eines Zeit-
abschnittes (T_m) der Dauer eines ganzzahligen
Vielfachen der Taktperiodendauer (T_{clk}) die pe-
riodischen Taktpulse zählt, und daß die Schal-
tungsanordnung (1a) die Zeitabstände (T_1, T'_1)
zwischen Beginn eines Meßzeitintervalls (Tx) und
dem Beginn des taktsynchronen Zeitabschnittes (T_m)
sowie zwischen dem Ende des Meßzeitintervalls (Tx)
und dem Ende des taktsynchronen Zeitabschnitts
(T_m) erfaßt und daß eine Auswerteeinrichtung die
Zählergebnisse der Zähleinrichtung (41) und des
Zählers (7a) zur Berechnung eines digitalen Meß-
wertes für das Zeitintervall (Tx) weiterverarbei-
tet.

13. Schaltungsanordnung nach Anspruch 12, dadurch gekennzeichnet, daß die Zähleinrichtung (41) einen Pulslängenzähler (47) und einen Pulspausenzähler (45) umfaßt, wobei der Pulslängenzähler (47) und der Pulspausenzähler (45) bei der Zählung der in den taktsynchronen Zeitabschnitt (T_m) fallenden periodischen Taktpulse einander ablösen.

FIG. 1

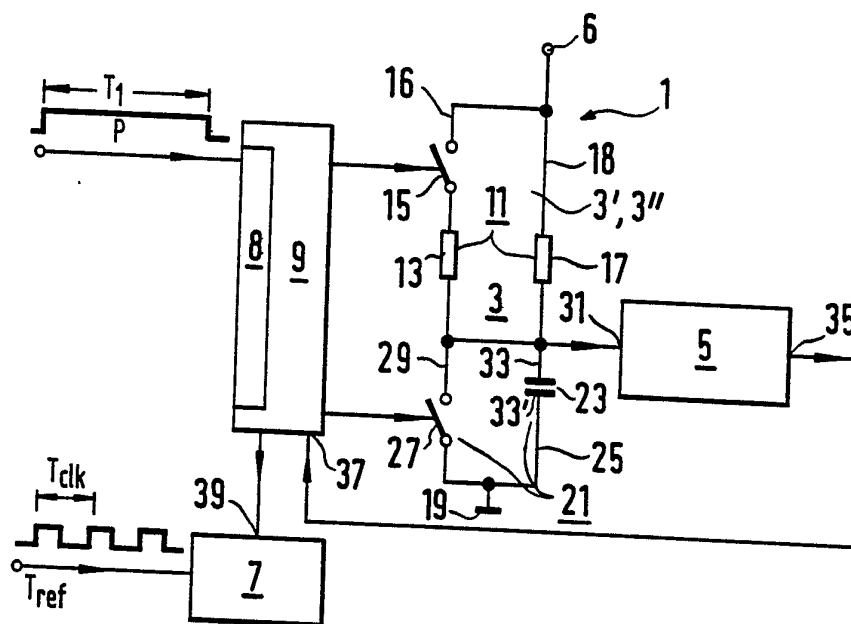


FIG. 2

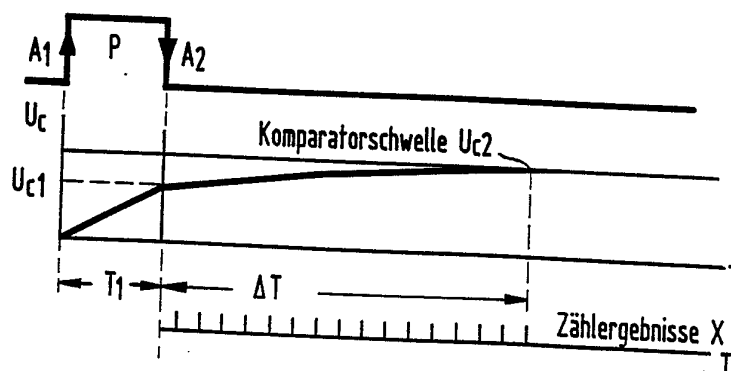


FIG.3

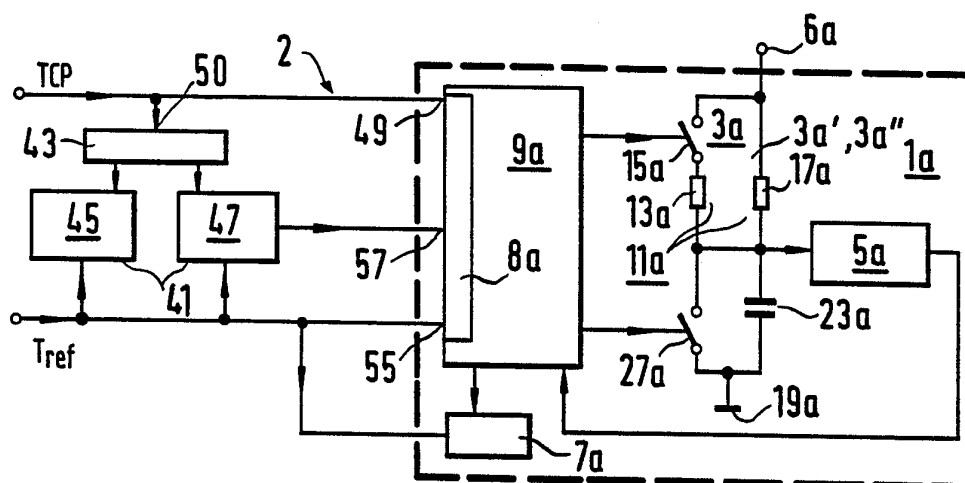


FIG. 4

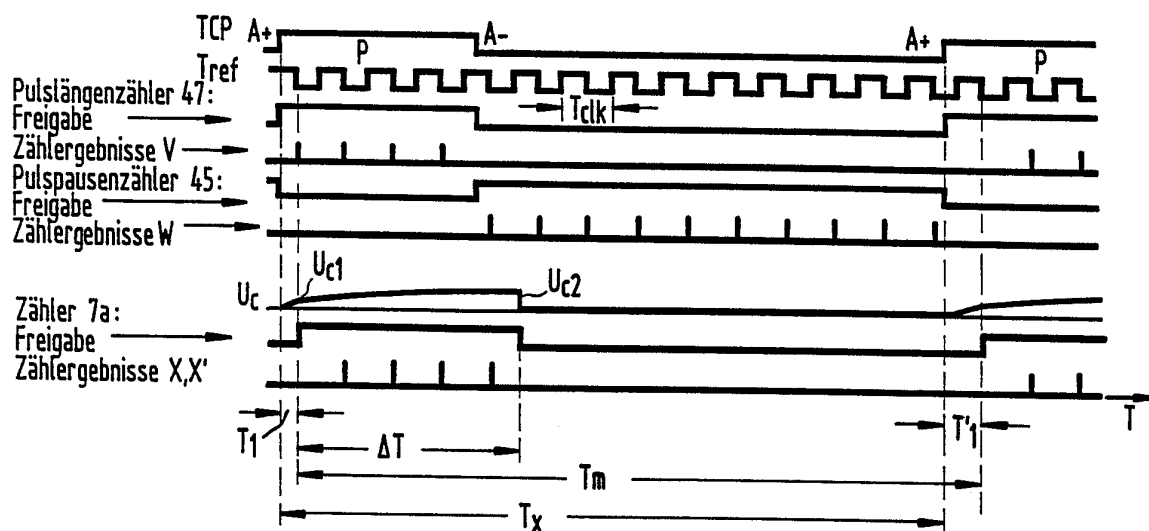


FIG. 4a

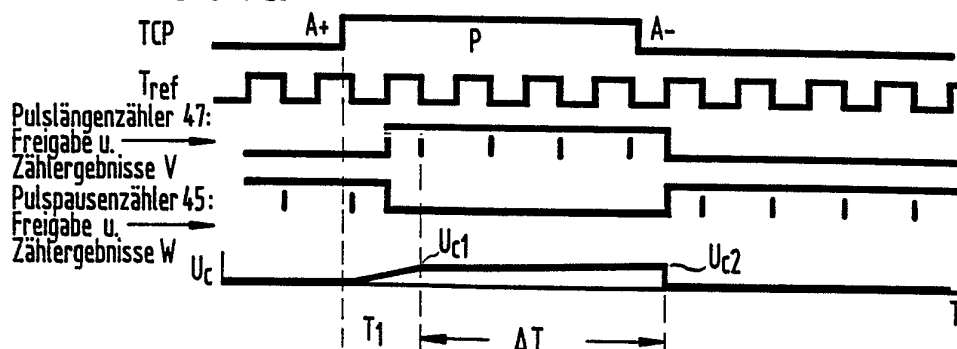
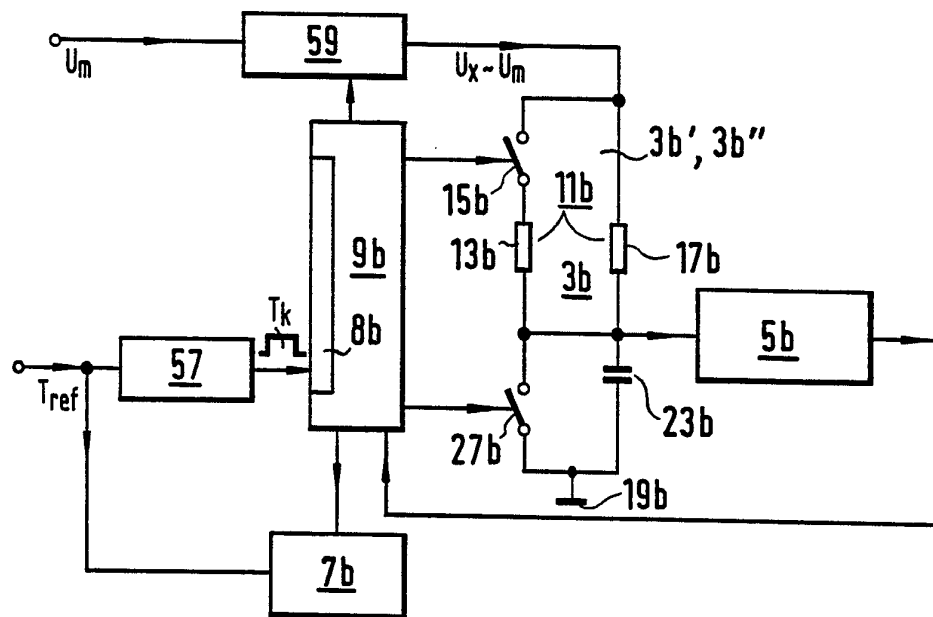


FIG. 5



INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International Application No

PCT/EP 89/01209

I. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER (if several classification symbols apply, indicate all) ⁶ According to International Patent Classification (IPC) or to both National Classification and IPC Int. Cl. ⁵ : G 04 F 10/10		
II. FIELDS SEARCHED		
Minimum Documentation Searched ⁷		
Classification System	Classification Symbols	
Int. Cl. ⁵	G 04 F	
Documentation Searched other than Minimum Documentation to the Extent that such Documents are Included in the Fields Searched ⁸		
III. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT ⁹		
Category ⁹	Citation of Document, ¹¹ with indication, where appropriate, of the relevant passages ¹²	Relevant to Claim No. ¹³
A	US, A, 3790890 (F. -X. DOITTAU) 05 February 1974 see column 3, lines 23 - 48; Figures ----	1, 6 10, 11
A	US, A, 3735261 (R. E. VAHLSTROM ET AL.) 22 May 1973 see column 1, line 29 - column 2, line 2 ----	1-5
A	US, A, 4613950 (D. G. KNIERIM ET AL.) 23 September 1986 see figures ----	7, 8
A	FR, A, 2468153 (TEKTRONIX INC.) 30 April 1981 see figures ----	1
A	US, A, 4772843 (T. ASAKA ET AL.) 20 September 1988 see abstract ----	1, 12
<div style="display: flex; justify-content: space-between;"> <div style="width: 48%;"> <p>¹⁰ Special categories of cited documents:</p> <p>"A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance</p> <p>"E" earlier document but published on or after the international filing date</p> <p>"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)</p> <p>"O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means</p> <p>"P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed</p> </div> <div style="width: 48%;"> <p>"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</p> <p>"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step</p> <p>"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.</p> <p>"&" document member of the same patent family</p> </div> </div>		
IV. CERTIFICATION		
Date of the Actual Completion of the International Search		Date of Mailing of this International Search Report
25 January 1990 (25.01.90)		21 February 1990 (21.02.90)
International Searching Authority EUROPEAN PATENT OFFICE		Signature of Authorized Officer

**ANNEX TO THE INTERNATIONAL SEARCH REPORT
ON INTERNATIONAL PATENT APPLICATION NO.**

EP 8901209

SA 31747

This annex lists the patent family members relating to the patent documents cited in the above-mentioned international search report.
The members are as contained in the European Patent Office EDP file on

The European Patent Office is in no way liable for these particulars which are merely given for the purpose of information. 13/02/90

Patent document cited in search report	Publication date	Patent family member(s)	Publication date	
US-A-3790890	05-02-74	FR-A, B	2134112	08-12-72
		DE-A-	2217777	02-11-72
		GB-A-	1384585	19-02-75
		NL-A-	7205114	24-10-72

US-A-3735261	22-05-73	None		

US-A-4613950	23-09-86	None		

FR-A-2468153	30-04-81	US-A-	4301360	17-11-81
		CA-A-	1135515	16-11-82
		DE-A, C	3039840	30-04-81
		GB-A, B	2063489	03-06-81
		JP-A-	56066787	05-06-81
		NL-A-	8004993	28-04-81

US-A-4772843	20-09-88	JP-A-	62288597	15-12-87
		JP-A-	62299786	26-12-87
		JP-A-	63003289	08-01-88
		JP-A-	63018287	26-01-88

INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Internationales Aktenzeichen

PCT/EP 89/01209

I. KLASSEIFIKATION DES ANMELDUNGSGEGENSTANDS (bei mehreren Klassifikationssymbolen sind alle anzugeben) ⁶		
Nach der Internationalen Patentklassifikation (IPC) oder nach der nationalen Klassifikation und der IPC		
Int.Kl. 5 G04F10/10		
II. RECHIERCHIERTE SACHGEBIETE		
Recherchierter Mindestprüfstoff ⁷		
Klassifikationssystem	Klassifikationssymbole	
Int.Kl. 5	G04F	
Recherchierte nicht zum Mindestprüfstoff gehörende Veröffentlichungen, soweit diese unter die recherchierten Sachgebiete fallen ⁸		
III. EINSCHLAGIGE VERÖFFENTLICHUNGEN ⁹		
Art. ^o	Kennzeichnung der Veröffentlichung ¹¹ , soweit erforderlich unter Angabe der maßgeblichen Teile ¹²	Betr. Anspruch Nr. ¹³
A	US,A,3790890 (F.-X. DOITTAU) 05 Februar 1974 siehe Spalte 3, Zeilen 23 - 48; Figuren ---	1, 6, 10, 11
A	US,A,3735261 (R.E. VAHLSTROM ET AL.) 22 Mai 1973 siehe Spalte 1, Zeile 29 - Spalte 2, Zeile 2 ---	1-5
A	US,A,4613950 (D.G. KNIERIM ET AL.) 23 September 1986 siehe Figuren ---	7, 8
A	FR,A,2468153 (TEKTRONIX INC.) 30 April 1981 siehe Figuren ---	1
A	US,A,4772843 (T. ASAKA ET AL.) 20 September 1988 siehe Zusammenfassung ---	1, 12
<p>^o Besondere Kategorien von angegebenen Veröffentlichungen ¹⁰ :</p> <p>"A" Veröffentlichung, die den allgemeinen Stand der Technik definiert, aber nicht als besonders bedeutsam anzusehen ist</p> <p>"E" älteres Dokument, das jedoch erst am oder nach dem internationalen Anmeldedatum veröffentlicht worden ist</p> <p>"I" 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)</p> <p>"O" Veröffentlichung, die sich auf eine mündliche Offenbarung, eine Benutzung, eine Ausstellung oder andere Maßnahmen bezieht</p> <p>"P" Veröffentlichung, die vor dem internationalen Anmeldedatum, aber nach dem beanspruchten Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist</p> <p>"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</p> <p>"X" Veröffentlichung von besonderer Bedeutung; die beanspruchte Erfindung kann nicht als neu oder auf erfinderischer Tätigkeit beruhend betrachtet werden</p> <p>"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</p> <p>"&" Veröffentlichung, die Mitglied derselben Patentfamilie ist</p>		
IV. BESCHEINIGUNG		
Datum des Abschlusses der internationalen Recherche		Absenddatum des internationalen Recherchenberichts
25. JANUAR 1990		21 FEV. 1990
Internationale Recherchenbehörde		Unterschrift des bevollmächtigten Bediensteten
EUROPAISCHES PATENTAMT		T.K. WILLIS

**ANHANG ZUM INTERNATIONALEN RECHERCHENBERICHT
ÜBER DIE INTERNATIONALE PATENTANMELDUNG NR.**

EP 8901209

SA 31747

In diesem Anhang sind die Mitglieder der Patentfamilien der im obengenannten internationalen Recherchenbericht angeführten Patentedokumente angegeben.

Die Angaben über die Familienmitglieder entsprechen dem Stand der Datei des Europäischen Patentamts am
Diese Angaben dienen nur zur Unterrichtung und erfolgen ohne Gewähr.

13/02/90

Im Recherchenbericht angeführtes Patentedokument	Datum der Veröffentlichung	Mitglied(er) der Patentfamilie	Datum der Veröffentlichung
US-A-3790890	05-02-74	FR-A, B 2134112 DE-A- 2217777 GB-A- 1384585 NL-A- 7205114	08-12-72 02-11-72 19-02-75 24-10-72
US-A-3735261	22-05-73	Keine	
US-A-4613950	23-09-86	Keine	
FR-A-2468153	30-04-81	US-A- 4301360 CA-A- 1135515 DE-A, C 3039840 GB-A, B 2063489 JP-A- 56066787 NL-A- 8004993	17-11-81 16-11-82 30-04-81 03-06-81 05-06-81 28-04-81
US-A-4772843	20-09-88	JP-A- 62288597 JP-A- 62299786 JP-A- 63003289 JP-A- 63018287	15-12-87 26-12-87 08-01-88 26-01-88

EPO FORM P0473

Für nähere Einzelheiten zu diesem Anhang : siehe Amtsblatt des Europäischen Patentamts, Nr.12/82