

(19)



(11)

EP 3 771 519 B1

(12)

EUROPÄISCHE PATENTSCHRIFT

(45) Veröffentlichungstag und Bekanntmachung des Hinweises auf die Patenterteilung:
15.03.2023 Patentblatt 2023/11

(51) Internationale Patentklassifikation (IPC):
B25B 13/48 ^(2006.01) **B25B 17/00** ^(2006.01)
B25B 23/142 ^(2006.01)

(21) Anmeldenummer: **19189731.3**

(52) Gemeinsame Patentklassifikation (CPC):
B25B 17/00; B25B 13/481; B25B 23/1425

(22) Anmeldetag: **02.08.2019**

(54) **SCHRAUBVORRICHTUNG MIT INTEGRIERTEN ERFASSUNGSMITTELN**

SCREWING DEVICE WITH INTEGRATED SENSING MEANS

DISPOSITIF DE VISSAGE POURVU DE MOYEN DE DÉTECTION INTÉGRÉ

(84) Benannte Vertragsstaaten:
AL AT BE BG CH CY CZ DE DK EE ES FI FR GB GR HR HU IE IS IT LI LT LU LV MC MK MT NL NO PL PT RO RS SE SI SK SM TR

- **PETERMANN, Johannes**
33442 Herzebrock-Clarholz (DE)
- **LÜBBERING, Achim**
33442 Herzebrock-Clarholz (DE)

(43) Veröffentlichungstag der Anmeldung:
03.02.2021 Patentblatt 2021/05

(74) Vertreter: **Patent- und Rechtsanwälte Behrmann Wagner**
PartG mbB
Hegau-Tower
Maggistraße 5 (11. OG)
78224 Singen (DE)

(60) Teilanmeldung:
23154666.4

(73) Patentinhaber: **Johannes Lübbering GmbH**
33442 Herzebrock-Clarholz (DE)

(56) Entgegenhaltungen:
EP-A1- 3 388 199 GB-A- 2 383 282

(72) Erfinder:
• **BERGMANN, Bruno**
33334 Gütersloh (DE)

EP 3 771 519 B1

Anmerkung: Innerhalb von neun Monaten nach Bekanntmachung des Hinweises auf die Erteilung des europäischen Patents im Europäischen Patentblatt kann jedermann nach Maßgabe der Ausführungsordnung beim Europäischen Patentamt gegen dieses Patent Einspruch einlegen. Der Einspruch gilt erst als eingelegt, wenn die Einspruchsgebühr entrichtet worden ist. (Art. 99(1) Europäisches Patentübereinkommen).

Beschreibung

[0001] Die vorliegende Erfindung betrifft eine Schraubvorrichtung zum Aufbringen eines Drehmoments auf einen Schraubpartner mit integrierten Erfassungsmitteln für ein Abtriebsdrehmoment.

[0002] Aus dem Stand der Technik, insbesondere der industriellen Schraubtechnik, sind Schraubvorrichtungen mit Flachabtriebsmitteln allgemein bekannt. Es handelt sich dabei um - in der Regel in einem flachen Gehäuse aufgenommene - Getriebeeinheiten mit einem üblicherweise einends vorgesehenen Antrieb und einem gegenüberliegend-endseitig vorgesehenen Abtrieb, an welchem dann ein Schraubpartner wie beispielsweise eine mit einem Drehmoment zu beaufschlagende Schraube geeignet lösbar angesetzt werden kann. Derartige Schraubvorrichtungen werden insbesondere für Schraub- bzw. Montagearbeiten eingesetzt, bei welchen ein Schraubpartner aufgrund räumlicher Einbaubedingungen nur schwer erreichbar ist.

[0003] Aus Gründen der Qualitätssicherung oder zu Dokumentationszwecken ist es insbesondere bei der industriellen Anwendung gewünscht, ein auf den jeweiligen Schraubpartner abtriebsseitig wirkendes Abtriebsdrehmoment zu erfassen oder zu überwachen. Eine gattungsbildende Schraubvorrichtung ist bereits aus der WO 2018/188829 A1 bekannt. Diese offenbart den Flachabtriebsmitteln zugeordnete Erfassungsmittel, welche eine auf ein schrägverzahntes Zahnrad der Flachabtriebsmittel wirkende Axialkraft erfassen, wodurch das abtriebsseitig auf einen Schraubpartner wirkende Abtriebsdrehmoment bestimmt werden kann. Für eine derartige Bestimmung mittels Auswertung der erfassten Axialkräfte sind jedoch zusätzliche Axiallagerungen vorzusehen, was die konstruktive Komplexität der baulichen Anordnung in den Flachabtriebsmitteln erhöht. Ebenso benötigen die bekannten Erfassungsmittel zusätzlichen Bauraum in den Flachabtriebsmitteln.

[0004] Die GB 2 383 282 A offenbart eine Drehmomentübertragungsvorrichtung aufweisend eine Hohlwelle mit Außenverzahnung zur Verbindung mit einem Kegelaradgetriebe und eine in der Hohlwelle geführte zentrale Welle, wobei ein zwischen der zentralen Welle und einem endseitigen, tassenartigen Abschnitt der Hohlwelle angeordneter, flexibler Auslegebalken Drehmomentensensoren aufweist.

[0005] Aufgabe der vorliegenden Erfindung ist es basierend auf den bekannten Stand der Technik eine verbesserte Schraubvorrichtung bereitzustellen, welche die vorgenannten Nachteile des Standes der Technik überwindet oder zumindest deutlich abschwächt. Insbesondere soll eine Schraubvorrichtung mit alternativen Mitteln zur Bestimmung und/oder Überwachung des abtriebsseitig auf einen Schraubpartner wirkenden Drehmoments bereitgestellt werden, welche gleichzeitig eine kostengünstige und kompakte Bauweise des Flachabtriebs ermöglicht. Zudem soll eine zuverlässige Drehmomentbestimmung und/oder Überwachung ermöglicht

werden. Die Erfindung adressiert zudem weitere Probleme, welche aus der folgenden Beschreibung näher hervorgehen.

[0006] Die zugrundeliegende Aufgabe wird durch die Schraubvorrichtung zum Aufbringen eines Drehmoments auf einen Schraubpartner mit den Merkmalen des unabhängigen Anspruchs 1 gelöst. Vorteilhafte Weiterbildungen der Erfindung sind in den Unteransprüchen beschrieben.

[0007] In einem ersten Aspekt betrifft die Erfindung eine Schraubvorrichtung zum Aufbringen eines Drehmoments auf einen Schraubpartner, aufweisend Flachabtriebsmittel, die einen mit dem Schraubpartner lösbar verbindbaren Abtrieb sowie einen manuell oder maschinell mit einem Antriebsdrehmoment, vorzugsweise über eine zwischengeschaltete Winkel- und/oder Kegelerverzahnung, beaufschlagbaren Antrieb aufweisen, und Erfassungsmittel zur Bereitstellung von Messwerten zur Bestimmung und/oder Überwachung eines abtriebsseitig auf den Schraubpartner wirkenden Abtriebsdrehmoments, dadurch gekennzeichnet, dass die in einem Gehäuse der Flachabtriebsmittel vorgesehenen Erfassungsmittel so ausgebildet sind, dass diese eine auf ein vorzugsweise geradzahntes, den Antrieb und den Abtrieb der Flachabtriebsmittel drehmomentübertragend verbindendes Zahnrad wirkende Radialkraft und/oder Tangentialkraft erfassen und zur bevorzugt elektronischen Signalauswertung bereitstellen können.

[0008] Durch die erfindungsgemäße Ausbildung der Erfassungsmittel, welche im Gehäuse der Flachabtriebsmittel integriert sind und eine Radialkraft und/oder Tangentialkraft bzw. Umfangskraft eines mit den Erfassungsmitteln zusammenwirkenden Zahnrads in den Flachabtriebsmitteln erfassen, wird eine konstruktiv einfache Lösung zur zuverlässigen Bereitstellung von Messwerten zur Bestimmung und/oder Überwachung des abtriebsseitig auf einen Schraubpartner wirkenden Abtriebsdrehmoments bereitgestellt. Insbesondere kann der notwendige Bauraum in den Flachabtriebsmitteln gegenüber dem bekannten Stand der Technik minimiert werden. Zudem ermöglicht die erfindungsgemäße Ausbildung der Schraubvorrichtung eine kostengünstige Herstellung und vereinfachte Wartung. Des Weiteren wird bei einer bereitgestellten Geradzahnung des mit den Erfassungsmitteln zusammenwirkenden Zahnrads eine Erhöhung des Wirkungsgrads der Flachabtriebsmittel erzielt. Unter den oben genannten Messwerten zur Bestimmung und/oder Überwachung des Abtriebsdrehmoments werden vorzugsweise die von den Erfassungsmitteln erfassten Radialkraft und/oder Tangentialkraft bzw. diese repräsentierende Messwerte oder Messwertsignale verstanden.

[0009] Gerade die konstruktive Einfachheit der vorliegenden Erfindung zum Erzeugen eines elektronisch auswertbaren Signals ermöglicht es dann, kompakt, unter Einsatz miniaturisierter Elektronikkomponenten und kostengünstig, eine Signalauswertung, eine (elektronische) Schnittstellenfunktionalität für eine standardisierte exter-

ne Auswertbarkeit und/oder eine (auch bevorzugt drahtlose) Signalübertragung nach extern zu realisieren. Gerade die Weiterbildungsgemäß im Rahmen der Erfindung vorgesehenen elektrischen Energieversorgungsmittel für derartige elektronische Schnittstell- bzw. Signalaufbereitungsmittel ermöglichen eine derartige, drahtlose, autarke und entsprechend flexibel einsetzbare Funktionalität, wobei, neben etwa einer Batterielösung für die elektrischen Energieversorgungsmittel, zusätzlich weiterbildend auch eine elektrische Generatorlösung in Betracht kommt, welche, vorteilhaft die zwangsläufig bei der erfindungsgemäßen Schraubvorrichtung auftretenden Drehbewegungen der beteiligten Getriebekomponenten nutzend, in ansonsten bekannter Weise diese mechanische Bewegungsenergie in elektrische Betriebsenergie für die beschriebenen Funktionalitäten umsetzen kann. Auch der dadurch erreichte Vorteil einer Unabhängigkeit von Batterien oder anderen drahtgebundenen Energiequellen ist offensichtlich.

[0010] Die beschriebene, am Zahnrad wirkende Radial- und/oder Tangentialkraft bezieht sich auf eine am Zahnrad insbesondere während einer Wirkverbindung mit damit kämmenden weiteren Zahnrädern bzw. Verzahnungen anliegende jeweilige Radialkraft und/oder Tangentialkraft am Zahnrad. Insbesondere bezieht sich die am Zahnrad wirkende Radial- und/oder Tangentialkraft auf eine durch die Erfassungsmittel detektierbare Lagerreaktionskraft des Zahnrads in Radial und/oder Tangentialrichtung. Vorzugsweise wird dabei die jeweilige Radialkraft und/oder Tangentialkraft erfasst, welche bei einer Drehmomentenübertragung am mit den Erfassungsmitteln in Verbindung stehenden Zahnrad am Lager bzw. an einer vorzugsweise im Gehäuse feststehenden Drehachse des Zahnrads anliegt. Die Radialkraft und/oder Tangentialkraft bezieht sich hierbei vorzugsweise auf eine Kraft welche in einer Ebene im Wesentlichen senkrecht zur Drehachse des Zahnrads und/oder Hauptachse des Flachabtriebs vorliegt.

[0011] In einem besonders bevorzugten Ausführungsbeispiel sind die Erfassungsmittel derart ausgebildet, dass diese eine Radialkraft in bzw. entlang einer Wirklinie erfassen, in welcher die am Zahnrad anliegenden vorzugsweise gleichgerichteten Tangential- bzw. Umfangskräfte zu einer resultierenden Kraft zusammengefasst bzw. zusammenfassbar sind. Die hierbei erfasste Radialkraft ist eine am Zahnrad anliegende Kraft bzw. Lagerreaktionskraft des Zahnrads.

[0012] Bei einer Geradverzahnung des mit den erfindungsgemäßen Erfassungsmitteln zusammenwirkenden Zahnrads weist dieses bei der Wirkverbindung bzw. Interaktion mit damit kämmenden weiteren Zahnrädern bzw. Verzahnungen der Flachabtriebsmittel vorzugsweise lediglich rotatorischen Krafteintrag und somit auch lediglich am Zahnrad wirkende Radial- und/oder Tangentialkräfte auf. Es treten vorzugsweise keine Axialkräfte, d.h. Kräfte entlang einer Drehachse des Zahnrads, auf. Hierbei kann durch die Erfassungsmittel ein das abtriebsseitige Drehmoment zuverlässig repräsentierendes

und/oder überwachendes Messwertsignal zur vorzugsweise elektronischen Signalauswertung bereitgestellt werden.

[0013] Bei einer Schrägverzahnung bzw. schrägverzahnten Ausbildung des mit den erfindungsgemäßen Erfassungsmitteln zusammenwirkenden Zahnrads treten neben Radial- und/oder Tangentialkräften auch Axialkräfte am Zahnrad bzw. in Axialrichtung wirkende Lagerreaktionskräfte auf. Diese werden durch die erfindungsgemäßen Erfassungsmittel vorzugsweise nicht erfasst. Dennoch kann durch die Erfassungsmittel ein das abtriebsseitige Drehmoment zuverlässig überwachendes Messwertsignal zur vorzugsweise elektronischen Signalauswertung bereitgestellt werden. Hierbei kann insbesondere durch eine Abweichung der erfassten Radial- und/oder Tangentialkräfte auf eine Abweichung des abtriebsseitigen Drehmoments geschlossen werden.

[0014] In einer bevorzugten Ausführungsform ist das mit den erfindungsgemäßen Erfassungsmitteln zusammenwirkende Zahnrad zwischen einer eine Verzahnung aufweisenden Antriebsbaugruppe der Flachabtriebsmittel und einer eine Verzahnung aufweisenden Abtriebsbaugruppe der Flachabtriebsmittel angeordnet. Das mit den erfindungsgemäßen Erfassungsmitteln zusammenwirkende Zahnrad ist hierbei vorzugsweise als unmittelbar mit der Abtriebsbaugruppe zusammenwirkendes bzw. kämmendes Zahnrad ausgebildet. Alternativ kann das mit den erfindungsgemäßen Erfassungsmitteln zusammenwirkende Zahnrad von der Abtriebsbaugruppe direkt umfasst sein. Beispielsweise kann das geradverzahnte Zahnrad selbst die Abtriebsbaugruppe der Flachabtriebsmittel bilden. Mit beiden Varianten lässt sich damit ein wesentlicher erfindungsgemäßer Vorteil realisieren, nämlich die erfindungsgemäße Messwerterfassung durch die Erfassungsmittel möglichst nah auf der Seite des Abtriebs der Flachabtriebsmittel.

[0015] In einer bevorzugten Ausführungsform weisen die Flachabtriebsmittel eine Mehrzahl von Zahnrädern auf, welche eine Getriebeanordnung zwischen dem Antrieb und dem Abtrieb der Flachabtriebsmittel ausbilden. Das mit den erfindungsgemäßen Erfassungsmitteln zusammenwirkende Zahnrad ist hierbei vorzugsweise eines der die Getriebeanordnung bildenden Zahnräder. Die Getriebeanordnung kann dabei eine Geradverzahnung oder Schrägverzahnung aufweisen. Auch kann die Getriebeanordnung eine Winkel-, Kegel- und/oder Bogenverzahnung aufweisen.

[0016] In einer bevorzugten Ausführungsform weisen die Flachabtriebsmittel eine Mehrzahl, d.h. wenigstens zwei, bevorzugt wenigstens drei geradverzahnte oder schrägverzahnte Zahnräder auf. Besonders bevorzugt weisen die Flachabtriebsmittel nur geradverzahnte Zahnräder auf. Alternativ können die Flachabtriebsmittel jedoch wenigstens auch teilweise schrägverzahnte Zahnräder umfassen. Die Drehachsen der Zahnräder der Flachabtriebsmittel, erstrecken sich vorzugsweise alle in einer Ebene. Die Drehachsen verlaufen vorzugsweise parallel zueinander und erstecken sich durch

Flachseiten des Gehäuses des Flachabtriebs.

[0017] Das Gehäuse des Flachabtriebs weist vorzugsweise zwei parallel angeordnete Flachseiten bzw. sich gegenüberliegende ebene Außenflächen auf. Diese sind vorzugsweise frei von Vorsprüngen oder Erhebungen. Das Gehäuse ist vorzugsweise zweiteilig ausgebildet, mit zwei sich gegenüberliegenden Gehäusehälften. Die maximale Breite des Gehäuses liegt vorzugsweise unter 30mm, mehr bevorzugt unter 20mm.

[0018] Das mit den Erfassungsmitteln zusammenwirkende Zahnrad weist vorzugsweise eine fest, insbesondere drehsicher, im Gehäuse angeordnete Lagerachse auf, auf welcher ein Zahnkranz des Zahnrads frei rotierbar, vorzugsweise mittels einer Nadellagerung, gelagert ist.

[0019] Die Erfassungsmittel weisen vorzugsweise wenigstens einen Kraftaufnehmer auf. Dieser ist vorzugsweise mit einem Lager bzw. mit der Lagerachse des Zahnrads fest, insbesondere verdrehsicher, verbunden oder integral damit ausgebildet. Der Kraftaufnehmer ist hierbei vorzugsweise verdrehsicher zwischen der Lagerachse und dem Gehäuse der Flachabtriebsmittel angeordnet. Hierbei kann der Kraftaufnehmer mittels geeigneter Stiftverbindung mit einem Gehäusedeckel und/oder mittels einer entsprechenden Formgebung in einer Gehäusedeckelausnehmung gegen ein verdrehen relativ zum Gehäuse gesichert sein.

[0020] Der Kraftaufnehmer ist vorzugsweise in einer sich zum Zahnrad radial erstreckenden Wirklinie der am Zahnrad anliegenden resultierenden Kraft angeordnet. Darunter wird vorzugsweise eine radial wirkende Kraft verstanden, in welcher die am Zahnrad anliegenden vorzugsweise gleichgerichteten Tangential- bzw. Umfangskräfte zu einer resultierenden Kraft zusammengefasst bzw. zusammenfassbar sind. Insbesondere ist der Kraftaufnehmer vorzugsweise derart angeordnet, dass dieser eine Radialkraft in bzw. entlang einer Wirklinie erfassen kann.

[0021] Der Kraftaufnehmer ist vorzugsweise in der Form eines Speichenrads und erfindungsgemäß im Wesentlichen scheibenförmig ausgebildet. Der Kraftaufnehmer ist vorzugsweise aus dem gleichen Material wie das zugeordnete Zahnrad und/oder die Lagerachse des Zahnrads ausgebildet. Der Kraftaufnehmer ist vorzugsweise an einer Stirnseite des Zahnrads ausgebildet bzw. angeordnet. Insbesondere kann der Kraftaufnehmer unmittelbar an einem Verzahnungsrand des Zahnrades angeordnet sein. Weiter bevorzugt können zwei, vorzugsweise gleichartig ausgebildete Kraftaufnehmer auf gegenüberliegenden Stirnseiten des Zahnrads ausgebildet bzw. angeordnet sein.

[0022] Der Kraftaufnehmer ist vorzugsweise derart angeordnet, dass keine Kraftübertragung vom Kraftaufnehmer auf das Gehäuse der Flachabtriebsmittel in axialer Richtung, d.h. insbesondere entlang einer Drehachse des Zahnrads, stattfindet.

[0023] Der Kraftaufnehmer kann coaxial zum zugeordneten Zahnrad und/oder rotationssymmetrisch angeordnet

net bzw. ausgebildet sein. Der Kraftaufnehmer weist vorzugsweise einen Außendurchmesser oder eine maximale radiale Erstreckung auf, welcher bzw. welche im Wesentlichen einem Fußkreis der Verzahnung des zugeordneten geradverzahnten Zahnrads entspricht. Der Kraftaufnehmer weist vorzugsweise eine sich axial erstreckende Dicke von 1 bis 5 mm, mehr bevorzugt zwischen 1 und 2,5 mm auf.

[0024] Der Kraftaufnehmer weist integrierte Kraftsensormittel auf, welche dazu ausgebildet sind, eine am Kraftaufnehmer anliegende Druck- und/oder Zugkraft in Radial- und/oder Tangentialrichtung des Zahnrads bzw. des Kraftaufnehmers zu erfassen. Die Kraftsensormittel sind vorzugsweise in einer sich radial erstreckenden Wirklinie der am Zahnrad anliegenden resultierenden Kraft angeordnet.

[0025] Die Kraftsensormittel umfassen wenigstens zwei Dehnungsmessstreifen am Kraftaufnehmer. Die Dehnungsmessstreifen sind an sich radial erstreckenden und sich gegenüberliegenden Speichen bzw. Streben des Kraftaufnehmers angeordnet. Alternativ oder zusätzlich können die Kraftsensormittel auch Piezoelemente aufweisen.

[0026] Alternativ oder zusätzlich können die Kraftsensormittel am Kraftaufnehmer angebrachte oder mit diesem verbundene hydraulische oder pneumatische Drucksensormittel umfassen. Hierbei kann der Kraftaufnehmer wenigstens eine oder vorzugsweise zwei geeignete Kammern beispielsweise in Form von Aussparungen oder Hohlräumen aufweisen, in welchen ein zur hydraulischen oder pneumatischen Sensorabnahme geeignetes Fluid angeordnet bzw. eingebracht ist. Die Kammern sind vorzugsweise im Kraftaufnehmer gegenüberliegend und in einer jeweiligen Hälfte des Kraftaufnehmers angeordnet.

[0027] Die Kraftsensormittel umfassen eine am Kraftaufnehmer angebrachte oder integrierte graphenhaltige Polymermasse mit variabler elektrischer Leitfähigkeit.

[0028] Diese kann beispielsweise in geeignete Kammern beispielsweise in der Form von Aussparungen oder Hohlräumen des Kraftaufnehmers eingebracht sein, welche vorzugsweise in einer jeweiligen Hälfte des Kraftaufnehmers gegenüberliegend angeordnet sind. Die Polymermasse ist vorzugsweise durch eine graphenhaltige viskoelastische Polymermasse wie beispielsweise eine Hüpfknete auf Silikonbasis mit Borgehalt gebildet. Eine derartige leitfähige Polymermasse mit eingearbeiteten Teilchen bzw. Flocken aus Graphen, welche über einen veränderlichen elektrischen Widerstand bei Druckveränderungen auf die Polymermasse verfügt, ist bekannt, vgl. Zeitschrift Science, 9.12.2016, Vol. 354, Ausgabe 6317, Seiten 1257-1260.

[0029] Durch die oben genannten Sensormittel kann ein das abtriebsseitige Drehmoment zuverlässig und mit hoher Messgüte und Genauigkeit repräsentierendes und/oder überwachendes Messwertsignal zur vorzugsweise elektronischen Signalauswertung bereitgestellt werden. Die Erfassungsmittel können dabei Mittel zur

drahtlosen Signalübertragung eines dem erfassten Abtriebsdrehmoment entsprechenden und/oder dieses überwachenden Messwertsignals aufweisen. Die Erfassungsmittel können dabei weiterhin elektronische Schnittstellen- und/oder Signalaufbereitungsmittel sowie elektrische Energieversorgungsmittel aufweisen. Letztere können als mit einer beweglichen, insbesondere drehenden, Komponente der Flachabtriebsmittel zusammenwirkende elektrische Generatormittel realisiert sein.

[0030] Das von den Erfassungsmittel bereitgestellte Messwertsignal kann an eine der Schraubvorrichtung zugeordnete oder mit dieser verbindbaren Recheneinheit übertragen werden, welche das erfasste Signal auswertet und basierend darauf das jeweilige Abtriebsdrehmoment errechnet bzw. berechnet und/oder überwacht. Dies kann beispielsweise basierend auf Vergleichstabellen und/oder Datenbankinformationen erfolgen. Diese können beispielsweise in Versuchsreihen ermittelte Messwerte der Erfassungsmittel und jeweils zugehörige Drehmomentenwerte umfassen, mit denen basierend auf den bereitgestellten Messwerten das jeweilige Abtriebsdrehmoment errechnet bzw. berechnet und/oder überwacht werden kann. Die Recheneinheit kann hierbei ausgebildet sein, eine Abweichung von einem definierbaren Sollwert zu detektieren und bei einer zu großen Abweichung, beispielsweise von bevorzugt über 10%, mehr bevorzugt von über 5%, ein Alarm- oder Hinweissignal auszugeben.

[0031] Die erfindungsgemäßen Flachabtriebsmittel sind vorzugsweise geschlossene oder offene Flachabtriebsmittel. Die Flachabtriebsmittel können mit oder ohne Winkelgetriebe ausgeführt sein. Die Flachabtriebsmittel können zudem eine Bogenverzahnung, beispielsweise als Teil eines Winkelgetriebes, aufweisen. Hierbei können die erfindungsgemäßen Erfassungsmittel auch einem Zahnrad mit Bogenverzahnung zugeordnet sein bzw. mit diesem zur Erfassung der am Zahnrad wirkenden Radial- und/oder Tangentialkraft zusammenwirken.

[0032] In einem weiteren Aspekt betrifft die vorliegende Erfindung ein vorzugsweise handgehaltenes oder stationäres Schraubsystem, aufweisend die Schraubvorrichtung wie oben beschrieben sowie antriebsseitig mit den Flachabtriebsmitteln verbundene Antriebs-Drehmomentenerzeugungsmittel. Die Drehmomentenerzeugungsmittel sind vorzugsweise in Form eines manuell betätigbaren oder automatischen Schraubers. Unter stationärem Schraubsystem wird vorzugsweise ein Schraubsystem verstanden, welches in einer Fertigungseinheit, beispielsweise einer Roboterzelle, fest eingebaut bzw. verbaut ist und vorzugsweise durch eine automatische Steuerung betrieben werden kann.

[0033] Weitere Vorteile, Merkmale und Einzelheiten der Erfindung ergeben sich aus der nachfolgenden Beschreibung bevorzugter Ausführungsbeispiele sowie anhand der Zeichnungen, diese zeigen in:

Fig. 1: eine Perspektivansicht des erfindungsgemäßen Schraubsystems gemäß einem bevor-

zugten Ausführungsbeispiel der Erfindung;

- Fig. 2: eine Perspektivansicht der erfindungsgemäßen Flachabtriebsmittel mit teilweise entferntem Gehäuse;
- Fig. 3a: eine Perspektivansicht eines mit den Erfassungsmitteln zusammenwirkenden Zahn-rads;
- Fig. 3b: eine Teilschnittansicht des Zahn-rads gemäß Fig. 3a;
- Fig. 3c: eine Perspektivansicht des Kraftaufnehmers gemäß Fig. 3a und 3b;
- Fig. 3d: eine Perspektivansicht einer alternativen Ausbildung des Kraftaufnehmers;
- Fig. 4a: eine Perspektivansicht einer weiteren bevorzugten Ausführungsform des mit den Erfassungsmitteln zusammenwirkenden Zahn-rands, wobei die Erfassungsmittel hydraulische oder pneumatische Drucksensormittel aufweisen;
- Fig. 4b: eine Schnittansicht des mit den Erfassungsmitteln zusammenwirkenden Zahn-rads gemäß Fig. 4a;
- Fig. 5: eine Perspektivansicht einer weiteren bevorzugten Ausführungsform des erfindungsgemäßen Kraftaufnehmers mit einer graphenhaltigen Polymermasse mit variabler elektrischer Leitfähigkeit umfassenden Sensormitteln; und
- Fig. 6: eine beispielhafte schematische Zeichnung der am mit den Erfassungsmitteln zusammenwirkenden Zahnrad anliegenden Kräfte.

[0034] Fig. 1 zeigt eine bevorzugte Ausführungsform der erfindungsgemäßen Schraubvorrichtung 10 zum Aufbringen eines Drehmoments auf einen Schraubpartner 20 wie beispielsweise einer Schraube. Die Schraubvorrichtung 10 umfasst Flachabtriebsmittel 1 aufweisend einen mit dem Schraubpartner 20 lösbar verbindbaren Abtrieb 1b und einen Antrieb 1a, welcher manuell oder maschinell mit einem Abtriebsdrehmoment, beispielsweise über eine zwischengeschaltete Winkel- und/oder Kegolverzahnung 31 beaufschlagbar ist.

[0035] Die Schraubvorrichtung 10 kann mit einem Schraubwerkzeug 30 vorzugsweise selektiv verbunden werden, wodurch das erfindungsgemäße Schraubsystem 40 gebildet wird. Das Schraubwerkzeug 30 kann ein handelsübliches Werkzeug sein und motorisch, z.B. elektrisch oder pneumatisch, ein Drehmoment über die Winkel und/oder Kegolverzahnung 31 in die Flachab-

triebsmittel 1 der Schraubvorrichtung 10 eintragen. Das so eingebrachte Antriebsdrehmoment wird durch die Flachabtriebsmittel 1 in nachfolgend beschriebener Weise auf ein als Abtrieb 1b angeordnetes Werkzeug 32 zur Schraubbetätigung des Schraubpartners 20 übertragen.

[0036] Die Schraubvorrichtung 10 weist ein flaches Gehäuse 30, welches vorzugsweise aus im Wesentlichen zwei gleichförmig ausgebildeten Gehäusehälften 30a, 30b gebildet ist. Das Gehäuse 30 weist vorzugsweise eine maximale Höhe bzw. Breite b von 30mm, mehr bevorzugt von 20mm auf.

[0037] Fig. 2 zeigt eine Perspektivansicht der erfindungsgemäßen Flachabtriebsmittel 1 mit teilweise entferntem Gehäuse. Die Flachabtriebsmittel 1 weisen eine Antriebsbaugruppe 2 beispielsweise zum Zusammenwirken mit der antriebsseitig vorgesehenen Winkel und/oder Kegolverzahnung 31 auf, und eine Abtriebsbaugruppe 3 zum Zusammenwirken mit dem Schraubpartner 20, beispielsweise über ein damit verbundenes abtriebsseitig angeordnetes Werkzeug 32.

[0038] Die Flachabtriebsmittel 1 weisen vorzugsweise eine Mehrzahl von Zahnrädern 4a, 4b, 4c, 4d, 4e auf, welche eine Getriebeanordnung zwischen dem Antrieb 1a und dem Abtrieb 1b der Flachabtriebsmittel 1 bilden. Die Zahnräder sind vorzugsweise geradzahnte Zahnräder, welche beispielsweise eine Getriebeübersetzung 1:1 realisieren. Die Zahnräder können auch abweichend von der Darstellung in Fig. 2 als schrägverzahnte Zahnräder realisiert sein. Es kann auch eine hiervon abweichende Getriebeübersetzung realisiert sein.

[0039] Die Zahnräder sind vorzugsweise im Gehäuse 30 achsparallel angeordnet und erstrecken sich linienartig entlang einer Längserstreckung des Gehäuses 30, in welchem sie drehbar angeordnet sind. Die Zahnräder können teilweise von der Antriebs- oder Abtriebsbaugruppe 2, 3 umfasst sein. Vorzugsweise weist die Antriebsbaugruppe 2 und die Abtriebsbaugruppe 3 jeweils eine Verzahnung bzw. ein Zahnrad 4a, 4e auf, welches mit den restlichen Zahnrädern der Getriebeanordnung in Wirkverbindung steht. Insbesondere können die Antriebs- bzw. Abtriebsbaugruppe 2, 3 jeweils durch ein Zahnrad 4a, 4e gebildet sein.

[0040] In einer typischen Realisierung einer manuellen Schraubbetätigung sind derartige Flachabtriebsmittel 1 zur Übertragung eines maximalen Drehmoments von ca. 200Nm vorgesehen und geeignet. Ein üblicher Wirkungsgrad einer derartigen, geradzahnten Getriebeanordnung liegt, je nach Schmierbedingungen und Fein-Ausgestaltung der Verzahnungen, zwischen ca. 85 % und 95% (d.h. das Verhältnis eines abtriebsseitigen Drehmoments an 4e bezogen auf ein antriebsseitiges Drehmoment an 4a).

[0041] Zwischen Antriebsbaugruppe 2 und der Abtriebsbaugruppe 3 sind Erfassungsmittel 5 angeordnet, welche zur Bereitstellung von Messwerten zur Bestimmung und/oder Überwachung eines abtriebsseitig auf den Schraubpartner 20 wirkenden Abtriebsdrehmoments ausgebildet sind. Die Erfassungsmittel 5 sind ei-

nem vorzugsweise geradzahnten Zahnrad 4d zugeordnet bzw. stehen mit diesem in Wirkverbindung. Das mit den Erfassungsmitteln 5 verbundene Zahnrad 4d ist vorzugsweise kämmend mit dem Zahnrad 4e der Abtriebsbaugruppe 3 angeordnet. Alternativ kann das mit den Erfassungsmitteln 5 verbundene Zahnrad 4d auch direkt von der Abtriebsbaugruppe 3 umfasst sein oder diese bilden.

[0042] Fig. 6 zeigt eine Prinzipskizze, in welcher die in Fig. 2 dargestellte lineare Anordnung der geradzahnten Zahnradgruppe 4c, 4d, 4e schematisch dargestellt ist. In dem darin beispielhaft gezeigten Freischnitt der kämmenden Zahnrädern 4c, 4d, 4e zeigt sich, dass die jeweiligen Tangential- bzw. Umfangskräfte F_{1a} , F_{1b} und F_{2a} , F_{2b} beim Verzahnungseingriff in der gezeigten Y-Richtung wirken und somit im Wesentlichen orthogonal zu einer Erstreckungsrichtung X der Getriebeanordnung 4c, 4d, 4e verlaufen. Am mittleren Zahnrads 4d, ist beispielhaft beidseitig der Kräfteursprung im Verzahnungseingriff dargestellt. Der Betrag der Kräfte unterscheidet sich lediglich um einen möglichen Wirkungsgradverlust innerhalb einer Zahnradstufe. Werden die beiden gleichgerichteten Umfangskräfte F_{1a} , F_{1b} und F_{2a} , F_{2b} zu einer resultierenden Kraft zusammengefasst, so liegt deren Wirklinie W nahezu im Zentrum des Zahnrads 4d. Die erfindungsgemäßen Erfassungsmittel 5 werden daher vorzugsweise in der Wirklinie der am Zahnrad 4d anliegenden resultierenden Kraft angeordnet bzw. derart angeordnet, dass diese die in bzw. entlang der Wirklinie auftretenden Kräfte erfassen können.

[0043] Fig. 3a zeigt eine Perspektivansicht des Zahnrads 4d und den zugehörigen bzw. diesem zugeordneten Erfassungsmitteln 5.

[0044] Die Erfassungsmittel 5 weisen einen vorzugsweise im Wesentlichen scheibenförmigen Kraftaufnehmer 5a beispielsweise in der Form eines Speichenrads auf (siehe auch Fig. 3c), welcher mit einer Drehachse 19 des Zahnrads 4a integral ausgebildet und/oder fest, insbesondere dreh sicher, verbunden ist. Zudem ist der Kraftaufnehmer 5a beispielsweise mittels axial angeordneter Bohrungen 9a, 9b und darin aufgenommenen Verbindungsstiften (nicht gezeigt) rotationsfest im Gehäuse 30a, 30b gelagert. Alternativ zu dieser Ausbildung, kann der Kraftaufnehmer 5a auch formgesichert im Gehäuse gelagert sein. Hierbei kann der Kraftaufnehmer 5a eine äußere, beispielsweise im Wesentlichen trapezförmige, Form aufweisen (vgl. Fig. 3d), welche in einer entsprechenden Aussparung des Gehäuses 30a, 30b verdreh sicher aufgenommen bzw. gelagert werden kann.

[0045] Der Kraftaufnehmer 5a ist vorzugsweise an einer Stirnseite 6a des Zahnrads 4d bzw. der Drehachse 19 des Zahnrads 4d angeordnet. Die Erfassungsmittel 5 weisen vorzugsweise zwei vorzugsweise gleichartig ausgebildete Kraftaufnehmer 5a auf, welche an zwei gegenüberliegenden Stirnseiten 6a, 6b des Zahnrads 4a bzw. der Drehachse 19 des Zahnrads 4d angeordnet sind (vgl. Fig. 3b).

[0046] Das Zahnrad 4d umfasst vorzugsweise die zen-

trale Drehachse 19 mit einer darin angeordneten Bohrung 19a, welche zur vorzugsweise drehfesten Anordnung in den Flachabtriebsmitteln 1 und/oder Führung von zu den Erfassungsmitteln 5 gehörenden Sensorleitungen bzw. -verdrahtungen 13 ausgebildet ist. Die Achse 19 weist vorzugsweise beidends einen axial vorstehenden Abschnitt 19b auf, welcher zur Lagerung des und/oder Verbindung mit dem wenigstens einen Kraftaufnehmer 5a ausgebildet ist. Insbesondere kann der Abschnitt 19b in eine zentrale Bohrung 8 des Kraftaufnehmers 5a vorzugsweise verdrehsicher eingreifen. Zwischen Kraftaufnehmer 5a und einem Hauptachsenkörper der Achse 19 kann eine Distanz- oder Bohrscheibe 21 angeordnet sein. Ein Zahnkranz 22 des Zahnrads 4d ist vorzugsweise mittels einer Nadellagerung 23 auf der Achse 19 frei rotierbar angeordnet.

[0047] Der Kraftaufnehmer 5a weist eine zentrale Bohrung 8 zur Verbindung des Kraftaufnehmers 5a mit der Drehachse 19 und/oder zur Führung von Sensorleitungen 13 auf. Der Kraftaufnehmer 5a hat vorzugsweise eine kreisrunde Außenkontur. Ein Außendurchmesser d oder eine maximale radiale Erstreckung des Kraftaufnehmers 5a ist vorzugsweise kleiner oder entspricht im Wesentlichen dem Fußkreis des Zahnrads 4d. Eine Dicke t des Kraftaufnehmers 5a liegt vorzugsweise zwischen 1 und 5mm, mehr bevorzugt zwischen 1 und 2,5mm.

[0048] Der Kraftaufnehmer 5a weist wenigstens zwei sich vorzugsweise gegenüberliegende radiale Streben bzw. Stege 7a,7b und dazwischenliegende vorzugsweise im Wesentlichen bogenförmige Aussparungen 11a, 11b, 11c, 11d auf. Der Kraftaufnehmer 5a kann aus einem Innenkreis 18a und einem diesem coaxial ausgebildeten Außenkreis 18b mit radial verlaufenden Streben bzw. Stegen 7a,7b,7c,7d gebildet sein.

[0049] Der Kraftaufnehmer 5a weist integrierte oder darauf angebrachte Kraftsensormittel auf, welche dazu ausgebildet sind, eine am Kraftaufnehmer und somit an der damit drehfest verbundenen Lagerachse 19 als Lagerreaktionskraft anliegende Druck- und/oder Zugkraft in Radial- und/oder Tangentialrichtung zum Zahnrad 4d zu erfassen. In der in Fig. 3a-3c gezeigten Ausführungsform sind die Kraftsensormittel durch am Kraftaufnehmer 5a angebrachte Dehnungsmessstreifen 12a,12b gebildet. Diese sind an den sich radial erstreckenden und vorzugsweise gegenüberliegenden Streben 7a,7b des Kraftaufnehmers 5a angeordnet und können somit insbesondere eine in diesen Streben wirkende Druck und/oder Zugkraft während der Zusammenwirkung des zugeordneten Zahnrads 4d mit den damit kämmenden Zahnradern 4c,4e detektieren. Die Streben 7a,7b bzw. die Kraftsensormittel 12a,12b sind vorzugsweise entlang oder parallel zu einer Wirklinie W der am Zahnrad 4d anliegenden resultierenden Kraft in der jeweiligen Getriebeanordnung angeordnet (vgl. auch Fig. 6).

[0050] Durch die Sensorverkabelung 13 kann ein in ansonsten üblicher und bekannter Weise zur nachfolgenden Aufbereitung und Auswertung bereitgestelltes

Signal ausgegeben werden. Vorzugsweise wird durch die Dehnungsmessstreifen als Kraftsensormittel eine Spannungsänderung aufgrund einer elastischen Verformung durch Radialkräfte erzeugt, welche zur elektronischen Signalauswertung und insbesondere zur Bestimmung und/oder Überwachung eines abtriebsseitigen Drehmoments bereitgestellt wird. Zur Ausgabe des Messwertsignals zur elektronischen Signalauswertung kann die Vorrichtung auch Mittel zur drahtlosen Signalübertragung aufweisen (nicht gezeigt). Die Signalauswertung kann mit der Vorrichtung zugeordneten oder mit dieser verbindbaren Rechenmitteln (nicht gezeigt) erfolgen, welche beispielsweise basierend auf einem ausgegebenen Spannungssignal das zugehörige bzw. anliegende Drehmoment berechnen oder überwachen. Dies kann beispielsweise basierend auf in einer Datenbank hinterlegten Vergleichstabellen erfolgen. Da das Zahnrad 4d und der damit verbundene erfindungsgemäße Kraftaufnehmer 5a unmittelbar mit der Verzahnung 4a der Abtriebsbaugruppe 3 kämmt, welche wiederum unmittelbar das Abtriebsdrehmoment zum Schraubzweck in den Schraubpartner 20 einträgt, kann bei vernachlässigbarem Verlust dieser Drehmomentpaarung zur Lösung der erfindungsgemäßen Aufgabe das Kraftsensormittel in sehr präziser, störsicherer und reproduzierbarer Weise die tatsächlichen abtriebsseitigen Drehmomentverhältnisse an den Flachabtriebsmitteln wiedergeben oder überwachen.

[0051] Fig. 4a und 4b zeigen eine weitere bevorzugte Ausführungsform der erfindungsgemäßen Erfassungsmittel 5, wobei der Kraftaufnehmer 5a hydraulische oder pneumatische Drucksensormittel aufweist. Insbesondere weist der bzw. die Kraftaufnehmer 5a wenigstens eine oder vorzugsweise zwei geeignete Kammern 14a,14b in der Form von Aussparungen oder Hohlräumen auf, in welchen ein geeignetes Fluid angeordnet bzw. eingebracht ist. Die Kammern 14a,14b sind vorzugsweise im Kraftaufnehmer 5a gegenüberliegend und entlang einer den Kraftaufnehmer 5a hälftig teilenden Achse A gespiegelt angeordnet. Eine durch das Zusammenwirken des Zahnrads 4d mit den damit kämmenden Zahnradern 4c,4e auftretende hydraulische oder pneumatische Druckveränderung in den Kammern 14a,14b kann mittels geeigneten, den Kammern 14a,14b zugeordneten Drucksensoren detektiert werden. Eine Übertragung an zum Kraftaufnehmer 5a extern angeordnete Drucksensoren kann mittels geeigneter Leitungen 14c,14d erfolgen. Die Kammern 14a,14b können jeweils eine Befüllungs- und/oder Belüftungsöffnung 24 aufweisen, welche mit einem zugehörigen Stopfen (nicht gezeigt) selektiv verschließbar ist. Durch die Sensormittel kann dann eine entsprechende elektronische Signalausgabe erfolgen, durch welche auf das am Zahnrad 4d anliegende Drehmoment geschlossen werden kann.

[0052] Wie in Fig. 4b gezeigt, weisen die Erfassungsmittel 5 vorzugsweise zwei Kraftaufnehmer 5a auf, welche an beiden Stirnseiten 6a,6b des Zahnrads 4d bzw. der Drehachse 19 angeordnet sind. Die jeweiligen Kam-

mern 14a, 14b sind hierbei vorzugsweise mittels vorzugsweise in der Drehachse 19 ausgebildeten oder darin geführten Kanälen 25 verbunden bzw. gekoppelt.

[0053] Fig. 5 zeigt eine weitere bevorzugte Ausführungsform der erfindungsgemäßen Erfassungsmittel 5, wobei der Kraftaufnehmer 5a eine graphenhaltige Polymermasse mit variabler elektrischer Leitfähigkeit als Sensormittel aufweist. Insbesondere weist der Kraftaufnehmer 5a wenigstens eine oder vorzugsweise zwei geeignete Kammern 15a, 15b in der Form von Aussparungen oder Hohlräumen auf, in welchen die graphenhaltige Polymermasse eingebracht ist, und welche mit jeweils zugehörigen elektrischen Leitungen 16a, 16b und 17a, 17b kontaktiert ist. Die Kammern 15a, 15b sind vorzugsweise entlang einer den Kraftaufnehmer 5a hälftig teilenden Achse B gespiegelt angeordnet. Innerhalb der Kammern 15a, 15b sind vorzugsweise sich radial erstreckende Federelemente 26 als unterstützende Strukturelemente angeordnet.

[0054] Bei einem am Zahnrad 4d anliegenden Drehmoment und somit bei einer am damit zusammenwirkenden Kraftaufnehmer 5a auftretenden Reaktionskraft verändert sich die elektrische Leitfähigkeit der graphenhaltigen Polymermasse, wodurch ein drehmomentenabhängiges Sensorsignal zur elektronischen Signalauswertung ausgegeben werden kann.

[0055] Die oben beschriebenen Ausführungsformen sind lediglich beispielhaft, wobei die Erfindung keineswegs auf die in den Figuren gezeigten Ausführungsformen beschränkt ist.

Patentansprüche

1. Schraubvorrichtung (10) zum Aufbringen eines Drehmoments auf

einen Schraubpartner (20), aufweisend Flachabtriebsmittel (1), die einen mit dem Schraubpartner (20) lösbar verbindbaren Abtrieb (1b) sowie einen manuell oder maschinell mit einem Antriebsdrehmoment, insbesondere über eine zwischengeschaltete Winkel- und/oder Kegelverzahnung (31), beaufschlagbaren Antrieb (1a) aufweisen, und in einem Gehäuse (30) der Flachabtriebsmittel (1) vorgesehene Erfassungsmittel (5) zur Bereitstellung von Messwerten zur Bestimmung und/oder Überwachung eines abtriebsseitig auf den Schraubpartner wirkenden Abtriebsdrehmoments,

dadurch gekennzeichnet, dass

die Erfassungsmittel (5) so ausgebildet sind, dass diese eine auf ein vorzugsweise geradzahntes, den Antrieb und den Abtrieb der Flachabtriebsmittel (1) drehmomentübertragend verbindendes Zahnrad (4d) wirkende Radialkraft und/oder Tangentialkraft erfassen und zur elek-

tronischen Signalauswertung bereitstellen können, und dass die Erfassungsmittel (5) einen im Wesentlichen scheibenförmigen Kraftaufnehmer (5a) mit integrierten Kraftsensormitteln aufweisen, welche dazu ausgebildet sind, eine am Kraftaufnehmer (5a) anliegende Druck- und/oder Zugkraft in Radial- und/oder Tangentialrichtung zu erfassen,

wobei die integrierten Kraftsensormittel durch am Kraftaufnehmer (5a) angebrachte Dehnungsmessstreifen (12a, 12b) gebildet sind, welche an sich radial erstreckenden und gegenüberliegenden Streben (7a, 7b) des Kraftaufnehmers (5a) angeordnet sind, oder

wobei die integrierten Kraftsensormittel durch eine am Kraftaufnehmer (5a) angebrachte oder integrierte graphenhaltige Polymermasse (15a, 15b) mit variabler elektrischer Leitfähigkeit gebildet sind.

2. Vorrichtung nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Flachabtriebsmittel (1) das mit den erfindungsgemäßen Erfassungsmitteln (5) zusammenwirkende Zahnrad (4d) zwischen einer Verzahnung aufweisenden, den Antrieb (1a) ausbildenden Antriebsbaugruppe (2) und einer Verzahnung aufweisenden, den Abtrieb (1b) ausbildenden Abtriebsbaugruppe (3) aufweisen, oder das mit den erfindungsgemäßen Erfassungsmitteln (5) zusammenwirkende Zahnrad (4d) von einer Abtriebsbaugruppe (3) umfasst ist.

3. Vorrichtung nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, dass die Flachabtriebsmittel (1) eine Mehrzahl von Zahnradern (4a, 4b, 4c, 4d, 4e) aufweist, welche eine Getriebeanordnung zwischen dem Antrieb (1a) und dem Abtrieb (1b) ausbilden, wobei das mit den erfindungsgemäßen Erfassungsmitteln (5) zusammenwirkende Zahnrad (4d) eines der die Getriebeanordnung bildenden Zahnradern (4a, 4b, 4c, 4d, 4e) ist.

4. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 3, dadurch gekennzeichnet, dass die Flachabtriebsmittel (1) eine Mehrzahl von Zahnradern (4a, 4b, 4c, 4d, 4e) aufweist, deren Drehachsen sich vorzugsweise in einer gemeinsamen Ebene erstrecken.

5. Vorrichtung nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass der Kraftaufnehmer (5a) in einer sich zum Zahnrad radial erstreckenden Wirklinie (W) der am Zahnrad (4d) anliegenden resultierenden Kraft angeordnet ist.

6. Vorrichtung nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass der Kraftaufnehmer (5a) an einer Stirnseite (6a) des Zahn-

rads und vorzugsweise koaxial dazu angeordnet ist.

7. Vorrichtung nach einem der vorhergehenden Ansprüche, **dadurch gekennzeichnet, dass** der Kraftaufnehmer (5a) mit einem Lager (19) des Zahnrads (4d) fest verbunden oder integral ausgebildet ist. 5
8. Vorrichtung nach einem der vorhergehenden Ansprüche, **dadurch gekennzeichnet, dass** die graphenhaltige Polymermasse (15a, 15b) eine Hüpfknete auf Silikonbasis mit Borgehalt ist. 10
9. Vorrichtung nach einem der vorhergehenden Ansprüche, **dadurch gekennzeichnet, dass** die Erfassungsmittel (5) Mittel zur bevorzugt drahtlosen Signalübertragung eines dem erfassten Abtriebsdrehmoment entsprechenden und/oder dieses überwachenden Messwertsignals aufweisen. 15
10. Vorrichtung nach einem der vorhergehenden Ansprüche, **dadurch gekennzeichnet, dass** die Erfassungsmittel (5) elektronische Schnittstellen- und/oder Signalaufbereitungsmittel sowie elektrische Energieversorgungsmittel aufweisen. 20
11. Vorrichtung nach Anspruch 10, **dadurch gekennzeichnet, dass** die elektrischen Energieversorgungsmittel als mit einer beweglichen, insbesondere drehenden, Komponente der Flachabtriebsmittel zusammenwirkende elektrische Generatormittel realisiert sind. 25
12. Handgehaltenes oder stationäres Schraubsystem (40), aufweisend die Schraubvorrichtung (10) nach einem der Ansprüche 1 bis 11 sowie antriebsseitig mit den Flachabtriebsmitteln verbundene Antriebs-Drehmomenterzeugungsmittel (30). 30

Claims

1. A screwing device (10) for applying a torque to a screw partner (20), the screwing device (10) comprising

geared offset head means (1) having an output (1b) which can be connected to the screw partner (20) in a detachable manner and a drive (1a) to which a drive torque can be manually or mechanically applied, in particular via an intermediate angle and/or bevel gearing (31), and detection means (5) which are provided in a housing (30) of the geared offset head means (1) and which are configured to provide measurement values for determining and/or monitoring an output torque acting on the screw partner on the output side,
characterized in that

the detection means (5) are configured in such a manner that they can detect a radial force and/or a tangential force which acts on a preferably straight-toothed gearwheel (4d) which connects the drive and the output of the geared offset head means (1) in a torque-transmitting manner and that the detection means (5) can provide the radial force and/or tangential force for preferably electronic signal evaluation, and that the detection means (5) comprise a substantially disc-shaped force transducer (5a) which comprises integrated force sensor means which are configured to detect a compressive and/or pulling force applied to the force transducer (5a) in a radial and/or tangential direction, wherein the integrated force sensor means are formed by strain gauges (12a, 12b) which are attached to the force transducer (5a) and which are preferably disposed on opposite struts (7a, 7b) of the force transducer (5a) which extend in the radial direction, or wherein the integrated sensor means are formed by a polymer mass (15a, 15b) which is attached to or integrated into the force transducer (5a), which contains graphene and which has variable electrical conductivity.

2. The device according to claim 1, **characterized in that** the geared offset head means (1) comprise the gearwheel (4d), which interacts with the detection means (5) according to the invention, between a drive assembly (2), which has a gearing and which forms the drive (1a), and an output assembly (3), which has a gearing and which forms the output (1b), or **in that** an output assembly (3) comprises the gearwheel (4d) which interacts with the detection means (5) according to the invention. 35
3. The device according to claim 2, **characterized in that** the geared offset head means (1) comprise a plurality of gearwheels (4a, 4b, 4c, 4d, 4e) which form a gear arrangement between the drive (1a) and the output (1b), wherein the gearwheel (4d) which interacts with the detection means (5) according to the invention is preferably one of the gearwheels (4a, 4b, 4c, 4d, 4e) which form the gear arrangement. 40
4. The device according to any one of claims 1 to 3, **characterized in that** the geared offset head means (1) comprise a plurality of gearwheels (4a, 4b, 4c, 4d, 4e) whose rotation axes preferably extend in a common plane. 45
5. The device according to any one of the preceding claims, **characterized in that** the force transducer (5a) is disposed in a line of action (W) of the resulting force applied to the gearwheel (4d), wherein the line of action (W) extends radially to the gearwheel. 50

6. The device according to any one of the preceding claims, **characterized in that** the force transducer (5a) is disposed on an end face (6a) of the gearwheel and preferably coaxially thereto. 5
7. The device according to any one of the preceding claims, **characterized in that** the force transducer (5a) is firmly connected to or integrally formed with a bearing (19) of the gearwheel (4d). 10
8. The device according to any one of the preceding claims, **characterized in that** the polymer mass (15a, 15b) containing graphene is a bouncing putty based on silicone containing boron. 15
9. The device according to any one of the preceding claims, **characterized in that** the detection means (5) comprise means for the preferably wireless signal transmission of a measurement value signal which corresponds to the detected output torque and/or which monitors said output torque. 20
10. The device according to any one of the preceding claims, **characterized in that** the detection means (5) comprise electronic interface and/or signal processing means and electrical energy supply means. 25
11. The device according to claim 10, **characterized in that** the electrical energy supply means are realized as electrical generator means which interact with a moving, in particular rotating, component of the geared offset head means. 30
12. A handheld or stationary screwing system (40) comprising the screwing device (10) according to any one of claims 1 to 11 and drive torque generating means (30) connected to the geared offset head means on the drive side. 35
- 40

Revendications

1. Dispositif de vissage (10) pour appliquer un couple sur un partenaire de vissage (20), ledit dispositif de vissage (10) comprenant 45
- des moyens plats (1) de sortie ayant une sortie (1b) capable d'être reliée de manière amovible au partenaire de vissage (20) et un entraînement (1b) sur lequel un couple d'entraînement est capable d'être appliqué manuellement ou mécaniquement, notamment via une denture (31) intermédiaire angulaire et/ou conique, et des moyens de détection (5) prévus dans un boîtier (30) des moyens plats (1) de sortie pour fournir des valeurs mesurées afin de déterminer et/ou surveiller un couple de sortie agissant sur 50
- 55

le partenaire de vissage (20) du côté sortie, **caractérisé en ce que** les moyens de détection (5) sont conçus de manière qu'ils sont capables de détecter une force radiale et/ou tangentielle agissant sur une roue dentée (4d), de préférence à denture droite, qui relie l'entraînement et la sortie des moyens plats (1) de sortie de manière à transmettre le couple et de fournir ladite force radiale et/ou tangentielle pour l'évaluation de signaux électronique, et **en ce que** les moyens de détection (5) ont un capteur de force (5a) qui est essentiellement en forme de disque et qui a des moyens de capteur de force intégrés qui sont configurés pour détecter une force de compression et/ou de traction appliquée sur le capteur de force (5a) dans la direction radiale et/ou tangentielle, les moyens de capteur de force intégrés étant réalisés par des jauges de déformation (12a, 12b) fixées sur le capteur de force (5a) et disposées sur des entretoises (7a, 7b) du capteur de force (5a) qui sont opposées et s'étendent radialement, ou les moyens de capteur de force intégrés étant réalisés par une masse polymère (15a, 15b) fixée sur ou intégrée dans le capteur de force (5a), contenant du graphène et ayant une conductivité électrique variable.

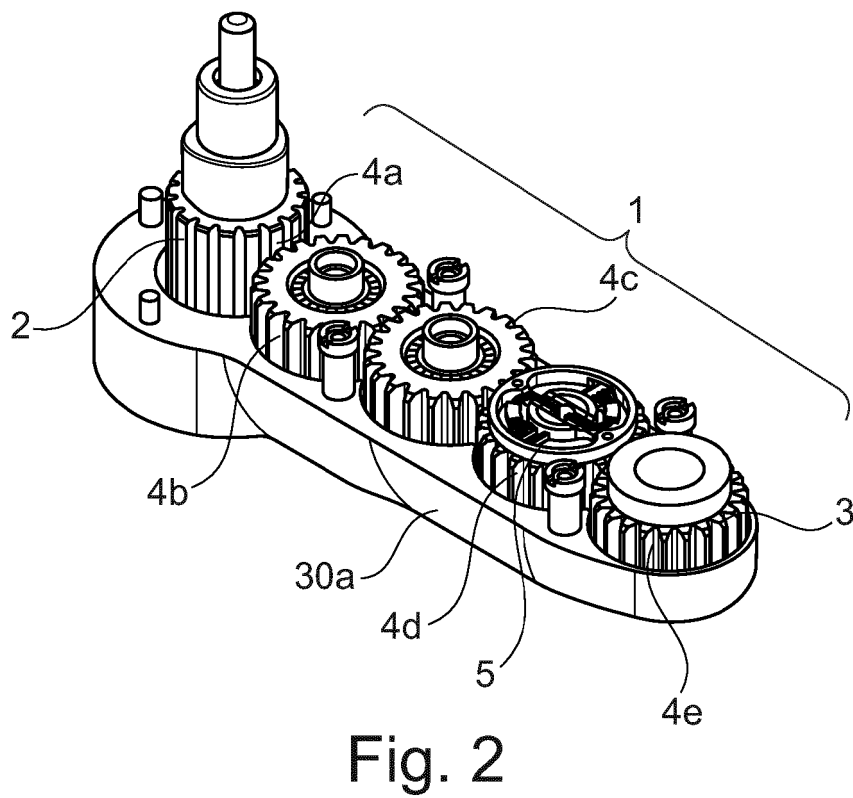
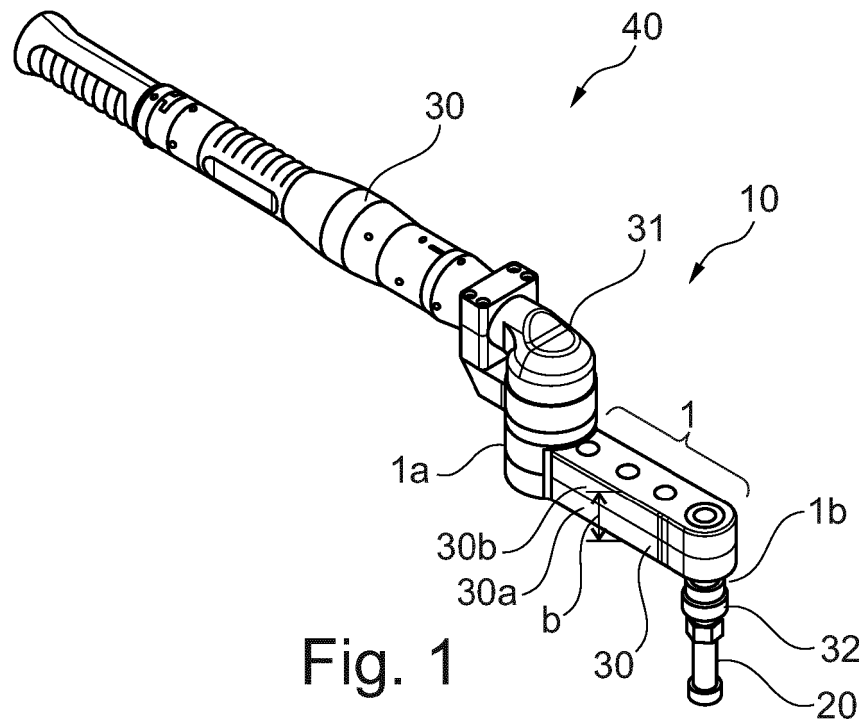
2. Dispositif selon la revendication 1, **caractérisé en ce que** les moyens plats (1) de sortie ont la roue dentée (4d), qui interagit avec les moyens de détection (5) selon la revendication, entre un ensemble d'entraînement (2) ayant une denture et réalisant l'entraînement (1a) et un ensemble de sortie (3) ayant une denture et réalisant la sortie (1b), ou **en ce que** la roue dentée (4d) qui interagit avec les moyens de détection (5) selon la revendication est comprise par un ensemble de sortie (3). 35
3. Dispositif selon la revendication 2, **caractérisé en ce que** les moyens plats (1) de sortie ont une pluralité de roues dentées (4a, 4b, 4c, 4d, 4e) qui réalisent un agencement d'engrenages entre l'entraînement (1a) et la sortie (1b), la roue dentée (4d) qui interagit avec les moyens de détection (5) selon la revendication étant une des roues dentées (4a, 4b, 4c, 4d, 4e) qui réalisent l'agencement d'engrenages. 40
4. Dispositif selon l'une quelconque des revendications 1 à 3, **caractérisé en ce que** les moyens plats (1) de sortie ont une pluralité de roues dentées (4a, 4b, 4c, 4d, 4e) dont les axes de rotation s'étendent, de préférence, dans un plan commun. 50
5. Dispositif selon l'une quelconque des revendications précédentes, **caractérisé en ce que** le capteur de force (5a) est disposé dans une ligne d'action (W) 55

de la force résultante appliquée sur la roue dentée (4d), ladite ligne d'action (W) s'étendant radialement par rapport à la roue dentée.

6. Dispositif selon l'une quelconque des revendications précédentes, **caractérisé en ce que** le capteur de force (5a) est disposé sur un côté frontal (6a) de la roue dentée et, de préférence, coaxialement par rapport à celle-ci. 5
10
7. Dispositif selon l'une quelconque des revendications précédentes, **caractérisé en ce que** le capteur de force (5a) est relié fixement à ou formé d'un seul tenant avec un palier (19) de la roue dentée (4d). 15
8. Dispositif selon l'une quelconque des revendications précédentes, **caractérisé en ce que** la masse polymère (15a, 15b) contenant du graphène est un mastic rebondissant à base de silicone contenant du bore. 20
9. Dispositif selon l'une quelconque des revendications précédentes, **caractérisé en ce que** les moyens de détection (5) ont des moyens pour la transmission de signaux, de préférence sans fil, d'un signal de valeur mesurée qui correspond au couple de sortie détecté et/ou qui surveille celui-ci. 25
10. Dispositif selon l'une quelconque des revendications précédentes, **caractérisé en ce que** les moyens de détection (5) ont des moyens électroniques d'interface et/ou de traitement de signaux et des moyens électriques d'alimentation en énergie. 30
11. Dispositif selon la revendication 10, **caractérisé en ce que** les moyens électriques d'alimentation en énergie sont réalisés comme moyens générateurs électriques qui interagissent avec un composant mobile, notamment rotatif, des moyens plats de sortie. 35
40
12. Système de vissage (40) portatif ou stationnaire, comprenant le dispositif de vissage (10) selon l'une quelconque des revendications 1 à 11 et des moyens de génération de couple d'entraînement reliés aux moyens plats de sortie du côté d'entraînement. 45

50

55



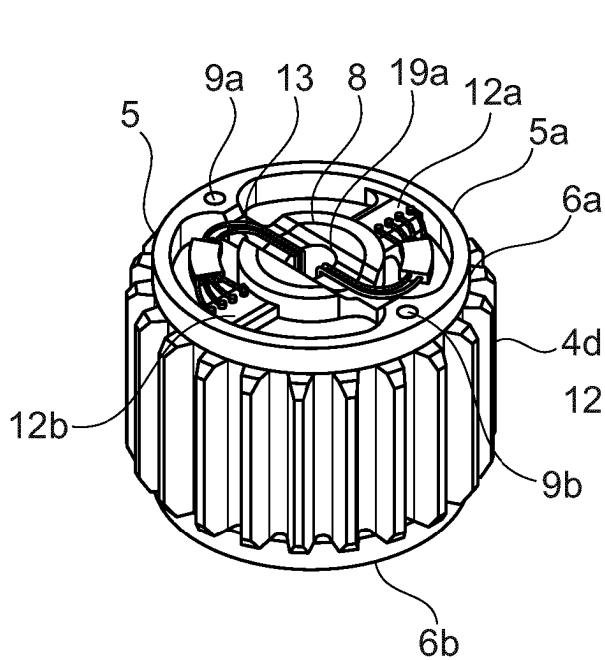


Fig. 3a

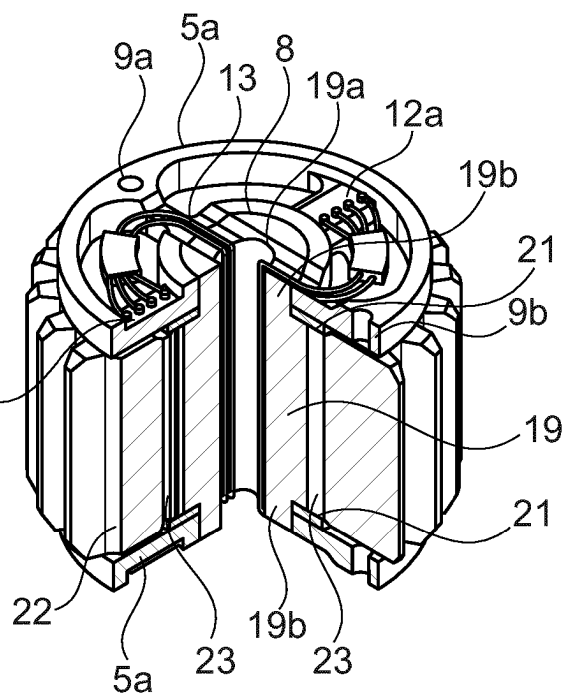


Fig. 3b

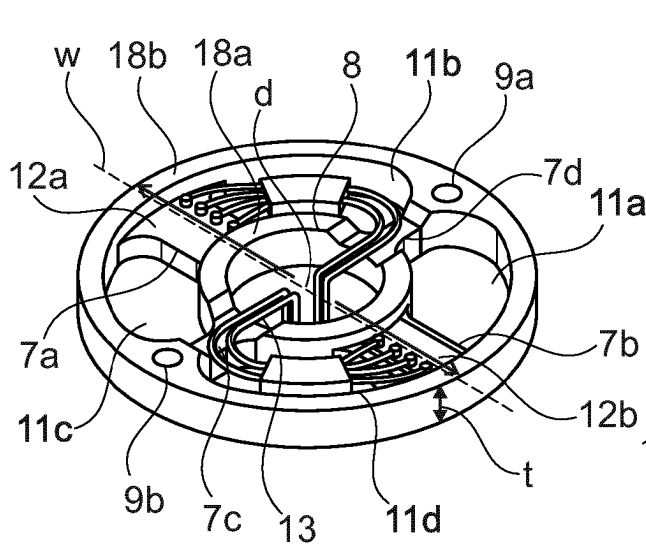


Fig. 3c

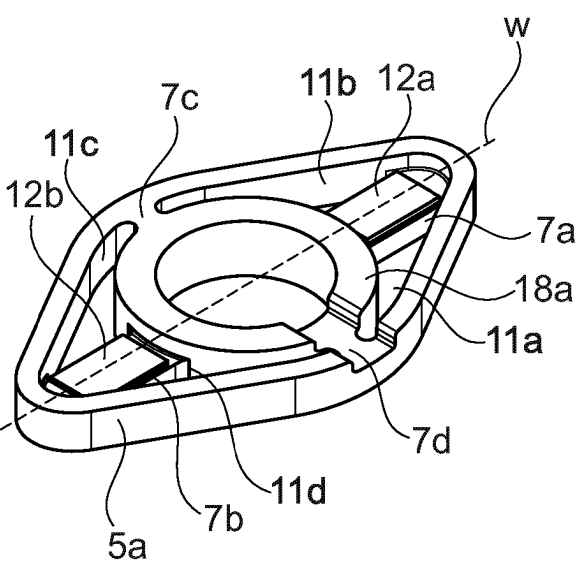


Fig. 3d

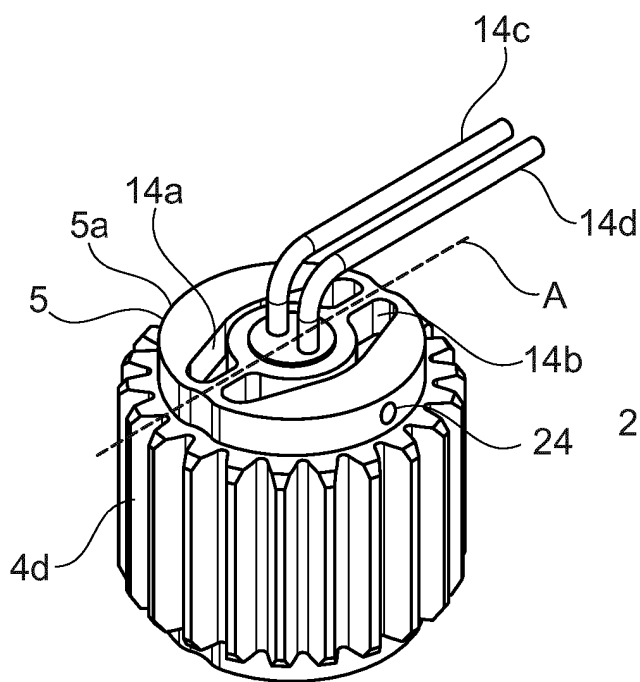


Fig. 4a

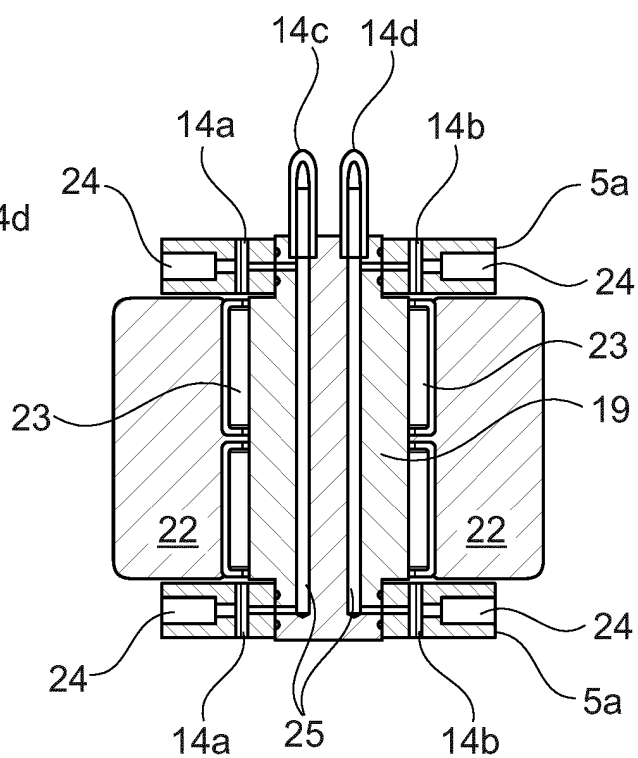


Fig. 4b

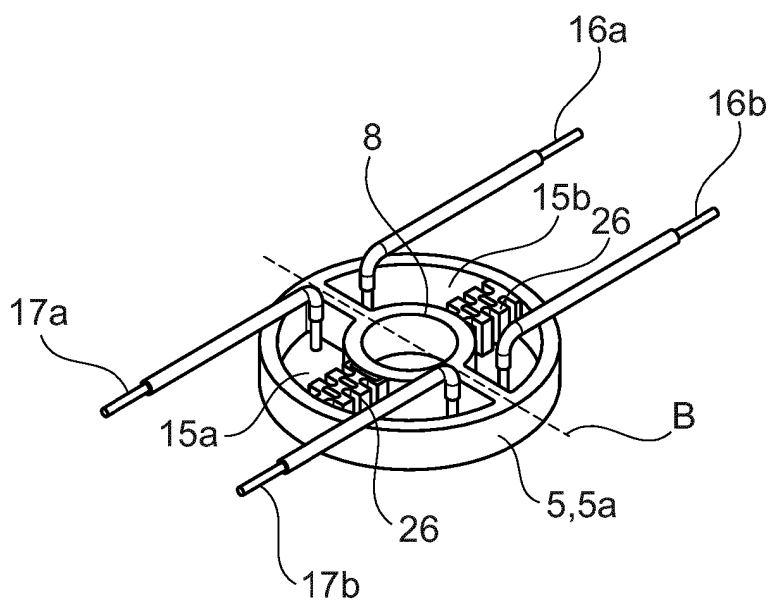


Fig. 5

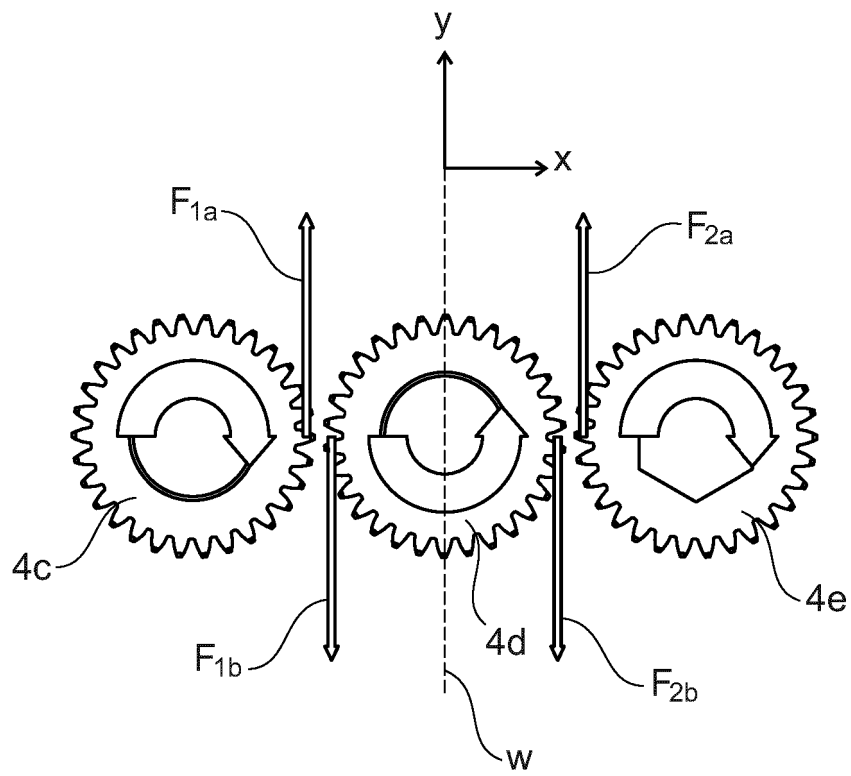


Fig. 6

IN DER BESCHREIBUNG AUFGEFÜHRTE DOKUMENTE

Diese Liste der vom Anmelder aufgeführten Dokumente wurde ausschließlich zur Information des Lesers aufgenommen und ist nicht Bestandteil des europäischen Patentdokumentes. Sie wurde mit größter Sorgfalt zusammengestellt; das EPA übernimmt jedoch keinerlei Haftung für etwaige Fehler oder Auslassungen.

In der Beschreibung aufgeführte Patentdokumente

- WO 2018188829 A1 [0003]
- GB 2383282 A [0004]

In der Beschreibung aufgeführte Nicht-Patentliteratur

- Zeitschrift Science. 09. Dezember 2016, vol. 354, 1257-1260 [0028]