(19) SUOMI - FINLAND
(FI)

PATENTTI- JA REKISTERIHALLITUS
PATENT- OCH REGISTERSTYRELSEN
FINNISH PATENT AND REGISTRATION OFFICE

(10) **EP/EP2566340 T4**

(12) **MUUTETUSSA MUODOSSA HYVÄKSYTYN EUROOPPAPATENTIN KÄÄNNÖS**
ÖVERSÄTTNING AV EUROPEISKT PATENT I ÄNDRAD FORM
TRANSLATION OF AMENDED EUROPEAN PATENT SPECIFICATION

(45) Käännöksen kuulutuspäivä - Kungörelsedag av översättning - Translation available to the public **26.04.2023**

(97) Muutetussa muodossa hyväksytyn Eurooppapatentin myöntämispäivä - Meddelandedatum för det europeiska patentet i ändrad form - Date of grant of amended European patent

(51) Kansainvälinen patenttiluokitus - Internationell patentklassificering - International patent classification
A22C 17/00 (2006 . 01)
B07C 5/00 (2006 . 01)
B07C 5/34 (2006 . 01)

(96) Eurooppapatenttihakemus - Europeisk patentansökan - European patent application EP11720384.4

Tekemispäivä - Ingivningsdag - Filing date

(97) Patenttihakemuksen julkiseksitulopäivä - Patentansökans publiceringsdag - Patent application available to the public **13.03.2013**

(86) Kansainvälinen hakemus - Internationell ansökan - International application **09.05.2011 PCT/EP2011002299**

(30) Etuoikeus - Prioritet - Priority

07.05.2010 DK 201000406

(73) Haltija - Innehavare - Holder

1• Marel Iceland EHF , Austurhraun 9 , 210 Gardabaer , (IS)

(72) Keksijä - Uppfinnare - Inventor

1• THORSSON, Brynjolfur , Kvistalandi 20 , IS-108 Reykjavik , (IS)
2• ERLINGSSON, Vidar , Hlidarbyggd 47 , IS-210 Gardabaer , (IS)
3• GARDARSSON, Saevar , Skeljatangi 5 , IS-270 Mosfellsbaer , (IS)

(74) Asiamies - Ombud - Agent

Papula Oy , PL 981 , 00101 Helsinki , (FI)

(54) Keksinnön nimitys - Uppfinningens benämning - Title of the invention

RASVAN-/LIHANLUOKITTELUMENETELMÄ JA -JÄRJESTELMÄ

Fett-/köttgraderingsförfarande och system

Fat/meat grading method and system

(56) Viitejulkaisut - Anförda publikationer - References cited
WO-A1-2009/102457; WO-A1-2009/138088; WO-A2-2008/095500; US-A- 3 396 280; US-A1- 2007 293 980; US-B2- 7 164 749;

PATENTTIVAATIMUKSET

1. Menetelmä (700) rakenteelliseen kattopintaan (102) kiinnitetyssä kattojärjestelmässä olevan profiiliryhmän asentamiseksi, jossa profiiliryhmä käsittää useita primääriprofiileja, jossa menetelmässä:

valaistaan (702) peräkkäin projektorilla (104) sellaisista optisista antureista (112a-d, 212a-d, S1, S2) muodostuvan ryhmän eri osajoukot, jotka on järjestetty erikseen tunnetulla jakelukuviolla rakenteelliseen kattopintaan (102), jossa optisista antureista (112a-d, 212a-d, S1, S2) muodostuvassa ryhmässä kukin optinen anturi (112a-d, 212a-d, S1, S2) on järjestetty lähettämään aikasignaali (TS1, TS2), joka ilmaisee valaistustason,

määritetään (704) kuvataso projektorin (104) suhteen optisista antureista (112a-d, 212a-d, S1, S2) muodostuvan ryhmän tunnetun jakelukuvion sekä kunkin optisen anturin (112a-d, 212a-d, S1, S2) lähettämien aikasignaalien (TS1, TS2) perusteella, ja

esitetään (706) projektorilla (104) kuva (122, 222, 322), joka osoittaa primääriprofiilien asennuskohdat (120, 220) kuvatasossa.

2. Patenttivaatimuksen 1 mukainen menetelmä (700), jossa kuvatason määrityksessä (704) määritetään kuvataso siten, että kuvataso olennaisesti käsittää optisista antureista muodostuvassa ryhmässä olevien optisten antureiden (112a-d, 212a-d, S1, S2) fyysiset sijainnit.

3. Patenttivaatimuksen 1 tai 2 mukainen menetelmä (700), jossa kuvan esittämisessä (706) esitetään kuva rakenteellisella kattopinnalla (102).

4. Patenttivaatimuksen 3 mukainen menetelmä (700), jossa kuvan esittämisessä (706) lasketaan projektiivinen muunnos projektorin kuvatason suhteen ilmaistun sijainnin perustella, ja

sovelletaan projektiivista muunnosta kuvaan (122, 222, 322) siten, että esitetty kuva (122, 222,

322) on kompensoitu koon ja päällyksen suhteen suhteessa rakenteelliseen kattopintaan (102).

5. Jonkin edellisen patenttivaatimuksen mukainen menetelmä (700), jossa kuvatason määrityksessä (704) määritetään projektorin (104) rotaatio kuvatasossa primääriprofiilien asennuskohtien (120, 220) halutun suunnan suhteen optisista antureista (112a-d, 212a-d, S1, S2) muodostuvan ryhmän tunnetun jakelukuvion sekä kunkin optisen anturin (112a-d, 212a-d, S1, S2) lähettämien aikasignaalien (TS1, TS2) perusteella, ja

jossa kuvan (122, 222, 322) esittämisessä (706) kompensoidaan kuvan (122, 22, 322) rotaatio määritetyn rotaation perusteella.

6. Jonkin edellisen patenttivaatimuksen mukainen menetelmä (700), jossa kuvan (122, 222, 322) esittämisessä (706) säädetään kuvan (122, 222, 322) sijaintia kuvatasossa rakennuksen tietomallia, BIM (building information model), koskevan datan (132) perusteella.

7. Jonkin patenttivaatimuksista 1 - 5 mukainen menetelmä (700), jossa kuvan (122, 222, 322) esittämisessä (706) säädetään kuvan sijaintia kuvatasossa käyttäjän alullepaneman tulosignaalin perusteella.

8. Jonkin edellisen patenttivaatimuksen mukainen menetelmä (700), jossa optisista antureista muodostuvassa ryhmässä olevat optiset anturit (112a-d, 212a-d, S1, S2) on järjestetty kohtiin, jotka vastaavat profiiliryhmän liitoskohtia (124).

9. Jonkin edellisen patenttivaatimuksen mukainen menetelmä (700), jossa optisista antureista muodostuvassa ryhmässä olevat optiset anturit (112a-d, 212a-d, S1, S2) on järjestetty yhteiselle alustalle (114), joka on sovitettu järjestettäväksi rakenteelliseen kattopintaan (102).

10. Jonkin edellisen patenttivaatimuksen mukainen menetelmä (700), jossa kuvan (122, 222, 322) esittämisessä (706) esitetään asennusopastus (126) BIM-datan (132) perusteella.

11. Patenttivaatimuksen 10 mukainen menetelmä (700), jossa kuvan (122, 222, 322) esittämisessä (706) esitetään asennettavien primääriprofiilien kiinnityskohdat (124, 128).

12. Patenttivaatimuksen 10 tai 11 mukainen menetelmä (700), jossa kuvan (122, 222, 322) esittämisessä (706) esitetään kielletyt alueet (130) asennettavien primääriprofiilien kiinnityskohdille (124, 128).

13. Jonkin edellisen patenttivaatimuksen mukainen menetelmä (700), jossa kuvan esittämisessä (706) esitetään lisäksi rakennuksen tietomallia koskeva BIM-data (132).

14. Jonkin edellisen patenttivaatimuksen mukainen menetelmä (700), jossa suoritettaessa peräkkäin optisista antureista (112a-d, 212a-d, S1, S2) muodostuvan ryhmän eri osajoukkojen valaistus (702);

valaistaan peräkkäin optisista antureista (112a-d, 212a-d, S1, S2) muodostuvan ryhmän eri osajoukot ensimmäisen ennalta määritetyn dikotomiamallin mukaisesti ensimmäistä pääsuuntaa pitkin, ja

valaistaan peräkkäin optisista antureista (112a-d, 212a-d, S1, S2) muodostuvan ryhmän eri osajoukot toisen ennalta määritetyn dikotomiamallin mukaisesti toista pääsuuntaa pitkin, ensimmäisen pääsuunnan ollessa kohtisuorassa toiseen pääsuuntaan nähden.

15. Jonkin edellisen patenttivaatimuksen mukainen menetelmä (700), jossa menetelmässä lisäksi:

järjestetään toinen projektori (204), erillään projektorista (104), tietylle etäisyydelle rakenteellisesta kattopinnasta (102), ja

esitetään projektorilla (104) ja toisella projektorilla (204) kuva (122, 222, 322), joka osoittaa primääriprofiilien asennuskohdat (120, 220) kuvatasossa.