

(12)

Patentschrift

| | | | | |
|-------------------------|--------------|----------------|-------------------|-----------|
| (21) Anmeldenummer: | A 51011/2020 | (51) Int. Cl.: | G05B 23/02 | (2006.01) |
| (22) Anmeldetag: | 18.11.2020 | | G01M 99/00 | (2011.01) |
| (45) Veröffentlicht am: | 15.09.2022 | | G01M 13/00 | (2019.01) |
| | | | G01M 15/00 | (2006.01) |
| | | | G01R 31/00 | (2006.01) |
| | | | G07C 5/08 | (2006.01) |

| | |
|--|--|
| <p>(56) Entgegenhaltungen: WO 2006128788 A1 WO 2015052274 A1 DE 10257793 A1 DE 102018214099 A1</p> | <p>(73) Patentinhaber: Uptime Holding GmbH 8010 Graz (AT)</p> <p>(72) Erfinder: Langmayr Franz Dr. 8020 Graz (AT)</p> <p>(74) Vertreter: WIRNSBERGER & LERCHBAUM Patentanwälte OG 8700 Leoben (AT)</p> |
|--|--|

(54) **Verfahren zur Bestimmung eines Schädigungsausmaßes**

(57) Die Erfindung betrifft ein Verfahren zur Bestimmung eines Ausmaßes einer Schädigung (S) einer Komponente (K) eines mechatronischen Systems, welches System eine Kompensationseinrichtung (C) zur Kompensation der Auswirkung der Schädigung (S) der Komponente (K) aufweist, sodass eine Ist-Funktion (Fi) des mechatronischen Systems auch bei einem Ausmaß der Schädigung (S) der Komponente (K) aufrechterhalten werden kann, welches geringer als ein Versagensschädigungsausmaß (V) ist, wobei die Kompensationseinrichtung (C) zur Beeinflussung einer Betätigung (B) der Komponente (K) sowie zur Erfassung einer Ist-Funktion (Fi) des Systems und zur Speicherung eines der Betätigung (B) entsprechenden Betätigungsparameters (P) eingerichtet ist, um bei einer Abweichung der Ist-Funktion (F) (Fi) von einer Soll-Funktion (Fs), welche Abweichung durch eine zunehmende Schädigung (S) der Komponente (K) bewirkt ist und eine vordefinierte Toleranz überschreitet, die Betätigung (B) der Komponente (K) in der Weise zu beeinflussen, dass die Ist-Funktion (Fi) wieder der Soll-Funktion (Fs) entspricht, und anschließend die geänderte Betätigung (B) im Betätigungsparameter (P) zu speichern, wobei dieser Betätigungsparameter (P) die Basis für spätere Betätigungen (B) bildet, wobei das Ausmaß der Schädigung (S) mittels des Betätigungsparameters (P) bestimmt wird.

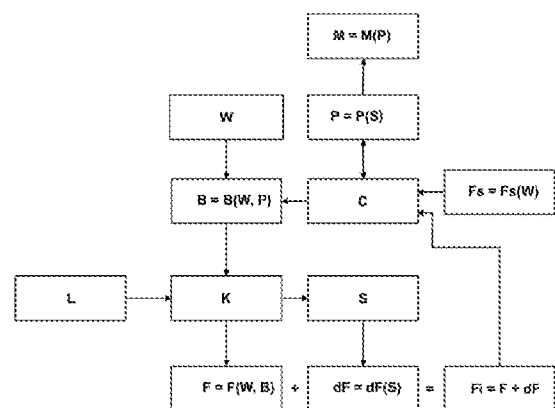


Fig. 1

Beschreibung

VERFAHREN ZUR BESTIMMUNG EINES SCHÄDIGUNGSMAßES

[0001] Die Erfindung betrifft ein Verfahren zur Bestimmung eines Ausmaßes einer Schädigung einer Komponente eines mechatronischen Systems.

[0002] Aus dem Stand der Technik ist es bekannt, einen Zustand mechatronischer Systeme zu überwachen, indem eine Ist-Funktion des Systems überwacht wird, und bei einer Verschlechterung der Ist-Funktion, welche über eine vordefinierte bzw. zulässige Schwelle hinausgeht, eine Wartung durchzuführen, um die Ist-Funktion wieder gewährleisten zu können.

[0003] Beispielsweise kann eine Funktion eines Wälzlagers durch Vibrationsmessungen ermittelt und eine Wartung ausgelöst werden, wenn die Vibrationen einen vordefinierten Schwellwert überschreiten. Analog ist es aus dem Stand der Technik bekannt, dass ein Verschleiß an einem Ventilsitz einer Verbrennungskraftmaschine über eine Leckage zu einem höheren Kraftstoffverbrauch und Abweichungen bei einer Abgaszusammensetzung führt, sodass entsprechende Messwerte als Indiz für einen zunehmenden Verschleiß am Ventilsitz dienen und eine Wartung auslösen können.

[0004] Bei modernen, selbstlernenden Systemen ist ein derartiger Zusammenhang oftmals nicht mehr gegeben, zumal diese Systeme häufig Kompensationseinrichtungen aufweisen, mit welchen eine Funktion des Systems auch dann aufrechterhalten wird, wenn eine Komponente in einem Ausmaß geschädigt ist, welches geringer als ein Versagensschädigungsausmaß ist. Beispielsweise wird bei derartigen modernen Systemen ein Verschleiß an einem Ventilsitz oder einem Ventilteller, welcher grundsätzlich zu einer Leckage führen würde, durch Änderungen einer Ventilposition in einem geschlossenen Zustand des Ventils kompensiert, sodass das Ventil durch die Kompensationseinrichtung um einen dem Ausmaß des Verschleißes im Wesentlichen entsprechenden zusätzlichen Hub bewegt wird, um eine Auswirkung des Verschleißes auf die Funktion zu kompensieren.

[0005] Ein Verschleiß ist daher nicht mehr durch eine Leckage, einen erhöhten Kraftstoffverbrauch oder eine geänderte Abgaszusammensetzung erfassbar, solange die Schädigung geringer als das Versagensschädigungsausmaß ist. Bis zum Eintritt eines Versagens des Systems bzw. bis eine Schädigung der Komponente entsprechend dem Versagensschädigungsausmaß erreicht wird, ist somit gegenwärtig eine Schädigung der Komponente nicht bestimmbar und daher auch eine zustandsbasierte Wartung abhängig von einer Restlebensdauer nicht möglich. Die Folge sind häufig Funktionsausfälle bei derartigen mechatronischen Systemen, die zu ungeplanten Stillständen und somit hohen Ausfallkosten führen.

[0006] Hier setzt die Erfindung an. Aufgabe der Erfindung ist es, ein Verfahren zur Bestimmung eines Ausmaßes einer Schädigung einer Komponente eines mechatronischen Systems anzugeben, mit welchem bei mechatronischen Systemen mit einer Kompensationseinrichtung, mit welcher Auswirkungen einer Schädigung der Komponente auf die Funktion des Systems bis zu einem Versagensschädigungsausmaß kompensiert werden können, wobei auch ein Ausmaß der Schädigung bestimmbar sein soll, welches geringer als das Versagensschädigungsausmaß ist.

[0007] Diese Aufgabe wird erfindungsgemäß durch ein Verfahren nach Anspruch 1 gelöst. Bevorzugte Ausführungen der Erfindung sind Gegenstände der abhängigen Ansprüche.

[0008] Im Rahmen der Erfindung wurde erkannt, dass bei einem Verfahren zur Bestimmung eines Ausmaßes einer Schädigung einer Komponente eines mechatronischen Systems, welches System eine Kompensationseinrichtung zur Kompensation der Auswirkung der Schädigung der Komponente aufweist, sodass eine Ist-Funktion des mechatronischen Systems auch bei einem Ausmaß der Schädigung der Komponente aufrechterhalten werden kann, welches Ausmaß geringer als ein Versagensschädigungsausmaß ist, wobei die Kompensationseinrichtung zur Beeinflussung einer Betätigung der Komponente sowie zur Erfassung einer Ist-Funktion des Systems und zur Speicherung eines der Betätigung entsprechenden Betätigungsparameters einge-

richtet ist, um bei einer Abweichung der Ist- Funktion von einer Soll-Funktion, welche Abweichung durch eine zunehmende Schädigung der Komponente bewirkt ist und eine vordefinierte Toleranz überschreitet, die Betätigung der Komponente in der Weise zu beeinflussen, dass die Ist-Funktion wieder der Soll-Funktion entspricht, und anschließend die geänderte Betätigung im Betätigungsparameter zu speichern, wobei dieser Betätigungsparameter die Basis für spätere Betätigungen bildet, das Ausmaß der Schädigung mittels des Betätigungsparameters bestimmt werden kann.

[0009] Dieser Betätigungsparameter liegt bei derartigen Systemen ohnedies vor, da bei jeder Änderung eines Ausmaßes der Betätigung, die zur Gewährleistung der Funktion des Systems erforderlich ist, der geänderte Betätigungsparameter abgespeichert wird, um für weitere Betätigungen eingesetzt werden zu können. Dieser Betätigungsparameter kann auf einfache Weise ausgelesen und zur Bestimmung der Schädigung der Komponente eingesetzt werden.

[0010] Günstig ist es, wenn ein zeitlicher Verlauf des Betätigungsparameters gespeichert wird und ein Ausmaß der Schädigung basierend auf einer zeitlichen Änderung des Betätigungsparameters bestimmt wird. So zeigt sich häufig ein geändertes Schädigungsverhalten mit zunehmender Schädigung, beispielsweise bei gleichbleibender Last eine gegen Ende einer Lebensdauer zunehmende Geschwindigkeit der Schädigung bzw. eine mit geringer werdendem Abstand von einem Versagensschädigungsausmaß zunehmende Geschwindigkeit der Schädigung. Durch Erfassung dieser Geschwindigkeit der Schädigungszunahme über den zeitlichen Verlauf des Betätigungsparameters kann somit auch auf ein tatsächlich vorliegendes Ausmaß der Schädigung geschlossen werden.

[0011] Weiter ist es günstig, wenn ein zeitlicher Verlauf einer Belastung der Komponente und ein zeitlicher Verlauf des Betätigungsparameters gespeichert werden, wobei das Ausmaß der Schädigung mittels einer Änderung des Betätigungsparameters innerhalb eines definierten Zeitraumes relativ zu einer kumulierten Belastung der Komponente innerhalb des definierten Zeitraumes bestimmt wird. Es konnte festgestellt werden, dass eine Zunahme der Schädigung abhängig von der bereits erfolgten Schädigung verschiedener Komponenten häufig nicht linear mit einer Belastung der Komponente steigt, sondern eine gleichbleibende Belastung häufig gegen Ende einer Lebensdauer zu einer stärkeren Schädigung in kürzerer Zeit führt bzw. eine Geschwindigkeit einer Schädigungszunahme mit geringer werdendem Abstand von einem Versagensschädigungsausmaß zunimmt, sodass über eine in Bezug auf die Belastung überproportional große Änderung des Betätigungsparameters auf ein unmittelbar bevorstehendes Ende der Lebensdauer der Komponente und somit einen Wartungsbedarf geschlossen werden kann. Nachdem die Last nicht zwingend gleichbleibend ist, kann nicht nur über eine Erfassung der zeitlichen Änderung des Betätigungsparameters, sondern auch über eine Erfassung des Betätigungsparameters in Abhängigkeit der bereits erfolgten Belastung bzw. in Abhängigkeit eines Lastkollektivs mit hoher Genauigkeit auf eine tatsächliche Schädigung der Komponente geschlossen werden.

[0012] Günstig ist es daher, wenn ergänzend zur Erfassung des Betätigungsparameters auch eine Belastung der Komponente erfasst wird, wobei bevorzugt sowohl der Betätigungsparameter als auch die Belastung der Komponente kontinuierlich aufgezeichnet werden.

[0013] Es kann auch vorgesehen sein, dass zunächst in Versuchen, über Aufzeichnungen bei entsprechenden Vorrichtungen oder rechnerisch ein Zusammenhang zwischen dem Betätigungsparameter und der Schädigung der Komponente ermittelt wird, sodass anhand eines aktuellen Betätigungsparameters unmittelbar auf eine Schädigung geschlossen werden kann.

[0014] Es ist somit bevorzugt vorgesehen, dass mittels eines Zusammenhangs zwischen Betätigungsparameter und Schädigung, welcher zuvor rechnerisch und/oder in Versuchen ermittelt wurde, eine Restlebensdauer des Systems bestimmt wird. Beispielsweise kann in einem Motor, welcher eine Kompensationseinrichtung zur Änderung einer Schließposition eines Ventils abhängig von einem Ventilverschleiß zur Aufrechterhaltung einer Funktion des Motors aufweist, regelmäßig der Betätigungsparameter der Kompensationseinrichtung, also eine geänderte Schließposition, ausgelesen und ein Verschleiß am Ventil bzw. am Ventilsitz gemessen werden, um einen direkten Zusammenhang zwischen dem Betätigungsparameter und dem tatsächlichen Verschleiß zu bestimmen, welcher Zusammenhang in weiteren Motoren genutzt werden kann, um über den

Betätigungsparameter unmittelbar auf die Schädigung des Ventils schließen zu können.

[0015] Dadurch kann rechtzeitig vor Erreichen eines unzulässig hohen Verschleißes, also eines Versagensschädigungsausmaßes, bei welchem die Funktion des Motors nicht mehr gewährleistet werden kann, eine entsprechende Wartung geplant werden, um einen ungeplanten Stillstand zu vermeiden.

[0016] Günstig ist es bei einem Verfahren zum Warten eines mechatronischen Systems, dass ein Ausmaß einer Schädigung einer Komponente des Systems in einem erfindungsgemäßen Verfahren bestimmt wird, wobei eine Wartung durchgeführt wird, wenn die Schädigung ein vordefiniertes Wartungsausmaß überschreitet. Auf diese Weise können moderne mechatronische Systeme mit Kompensationseinrichtungen, die Auswirkungen von Schädigungen auf ein Systemverhalten bzw. eine Funktion des Systems kompensieren können, dennoch auf einfache Weise vorausschauend bzw. zustandsabhängig gewartet werden, und zwar ohne dass zusätzliche Sensoren erforderlich sind, zumal lediglich der Betätigungsparameter der Kompensationseinrichtung für die Planung der Instandhaltung bzw. Wartung eingesetzt wird.

[0017] Ein erfindungsgemäßes Verfahren zum Warten eines mechatronischen Systems kann grundsätzlich für jedes mechatronische System eingesetzt werden, welches eine entsprechende Kompensationseinrichtung aufweist. Bevorzugt wird ein derartiges Verfahren zur Wartung einer Windkraftanlage oder eines Fahrzeuges eingesetzt.

[0018] Mit einem erfindungsgemäßen Verfahren wird ein Zusammenhang zwischen einem Wartungsbedarf und einem Betätigungsparameter einer Kompensationseinrichtung eines modernen mechatronischen Systems hergestellt.

[0019] Über die Wartung des mechatronischen Systems hinaus kann der entsprechende Zusammenhang auch dazu genutzt werden, Belastungen der jeweiligen Komponente zu ermitteln, welche zu einer Schädigung bzw. Degradation führen bzw. einen Zusammenhang zwischen auftretenden Lasten und einer Schädigung der Komponente zu bestimmen, sodass schädigende Last- und/oder Randbedingungen einfach identifiziert werden können.

[0020] Somit können auch System-Antwort-Modelle auf einfache Weise kalibriert werden, indem über den Betätigungsparameter ein besonders genauer Indikator für eine Schädigung der Komponente vorliegt. Darüber hinaus ist es mit einem erfindungsgemäßen Verfahren auch möglich, basierend auf den ohnedies bei entsprechend modernen mechatronischen System an vorliegenden Daten eine Restlebensdauer zu bestimmen, um die Systeme besser ausnutzen zu können.

[0021] Weitere Merkmale, Vorteile und Wirkungen der Erfindung ergeben sich anhand des nachfolgend dargestellten Ausführungsbeispiels. In der Zeichnung, auf welche dabei Bezug genommen wird, zeigen:

[0022] Fig. 1 ein Schema eines Verfahrens zur Bestimmung eines Ausmaßes einer Schädigung;

[0023] Fig. 2 schematisch einen Zusammenhang zwischen einem Betätigungsparameter und einer Last;

[0024] Fig. 3 schematisch einen Zusammenhang zwischen einem Betätigungsparameter und einer Schädigung.

[0025] Fig. 1 zeigt schematisch ein Verfahren zur Bestimmung eines Ausmaßes einer Schädigung S bzw. zur Bestimmung einer Schädigung S einer Komponente K eines modernen mechatronischen Systems.

[0026] Das System weist eine Komponente K auf, welche zur Durchführung einer Soll-Funktion F_s im System vorgesehen ist. Zur Durchführung der Soll-Funktion F_s wird die Komponente K in einem Betrieb üblicherweise betätigt, wobei auf einen Wunsch W nach der Soll-Funktion F_s der Komponente K hin eine entsprechende Betätigung B ausgeübt wird. Die Soll-Funktion F_s ist somit abhängig von einem bestimmten Wunsch W nach einem bestimmten Verhalten des Systems, weswegen die Soll-Funktion F_s auch als

$$F_s = F_s(W)$$

[0027] ausgedrückt werden kann.

[0028] Der Wunsch W nach einer Betätigung B kann dabei automatisiert oder manuell ausgedrückt werden.

[0029] Beispielsweise können das System als Verbrennungsmotor und die Komponente K als Ventil ausgebildet sein. Auf einen durch die Motorsteuerung ausgedrückten Wunsch W nach einem vollständigen Schließen des Brennraumes hin wird das Ventil beispielsweise mit einer Nockenwelle oder einem anderen Aktuator betätigt. Die Soll-Funktion F_s , welche durch die Betätigung B erreicht werden soll, entspricht in diesem Beispiel somit einem geschlossenen Ventil ohne Leckage.

[0030] In der Regel entspricht eine Funktion F des Systems in einem Neuzustand der Soll-Funktion F_s .

[0031] Gleichzeitig wirkt auf die Komponente K bei einem Betrieb eine Last L , welche zu einer Schädigung S der Komponente K führt. Die Schädigung S an der Komponente K führt wiederum zu einer Differenzfunktion dF , um welche die tatsächliche Ist-Funktion F_i des Systems von einer Funktion F der Komponente K ohne Schädigung S abweicht. Anders ausgedrückt wird eine Ist-Funktion F_i der Komponente K gebildet durch eine Summe aus einer Funktion F der Komponente K ohne Schädigung S bzw. einer Funktion F der Komponente K in einem Neuzustand und der Differenzfunktion dF , die sich insbesondere aus der Schädigung S ergibt.

[0032] Mathematisch kann die Ist-Funktion F_i daher als Summe aus einer Funktion F der Komponente K und der durch die Schädigung S bedingten Differenzfunktion dF wie folgt ausgedrückt werden:

$$F_i = F + dF$$

[0033] Es versteht sich, dass die schadensbedingte Differenzfunktion dF auch abhängig von einer Betätigung B sein kann, sodass sich eine Schädigung S bei unterschiedlich starken Betätigungen B unterschiedlich stark auf die Funktion F auswirkt.

[0034] Im vorstehend angeführten Beispiel wird die Last L am Ventil insbesondere gebildet durch eine Schließbewegung bzw. einen harten Kontakt des Ventils mit einem Ventilsitz, welcher zu einem Verschleiß am Ventil sowie am Ventilsitz führt. Der Verschleiß bildet somit hier die Schädigung S der Komponente K , wobei eine Differenzfunktion dF durch einen Abstand zwischen dem Ventil und dem Ventilsitz in einer Position gebildet sein kann, in welcher Position das Ventil in einem Neuzustand dichtend am Ventilsitz sitzt. Diese Differenzfunktion dF führt somit ohne weitere Korrektur zu einer Leckage des Ventils, sodass die Ist-Funktion F_i von der Soll-Funktion F_s abweicht.

[0035] Um diese Leckage auch bei einem Verschleiß zu verhindern, weisen moderne Verbrennungsmotoren Kompensationseinrichtungen C auf, welche beispielsweise eine durch den Verschleiß bedingte Leckage erfassen können und mit welchen eine Position des Ventils in einem geschlossenen Zustand derart änderbar ist, dass eine Leckage trotz des Verschleißes vermieden ist. Dies kann zu einer Nullpunktverschiebung eines Verfahrweges des Ventils und/oder einem größeren Hub des Ventils führen.

[0036] Die Kompensationseinrichtung C wirkt somit auf eine Betätigung B des Ventils, sodass die Betätigung B bei gleichem Wunsch W nach einer Soll-Funktion F_s mit zunehmendem Verschleiß geändert wird. Die Kompensationseinrichtung C ist also zum Vergleich der Ist-Funktion F_i mit der Soll-Funktion F_s ausgebildet und dazu eingerichtet, die Betätigung B in der Weise zu beeinflussen, dass die Soll-Funktion F_s der Komponente K trotz der Schädigung S erreicht wird, solange ein Ausmaß der Schädigung S geringer als ein Versagensschädigungsausmaß V ist.

[0037] Weiter ist die Kompensationseinrichtung C dazu ausgebildet, einen der geänderten Betätigung B entsprechenden Betätigungsparameter P zu speichern, sodass eine zukünftige Betätigung B der Komponente K basierend auf dem zuletzt gespeicherten Betätigungsparameter P

erfolgen kann. Eine Änderung des Betätigungsparameters P, welche eine Änderung der Betätigung B bei gleichem Wunsch W nach einer Soll-Funktion F_s zur Folge hat, erfolgt somit üblicherweise nur dann, wenn eine Abweichung der Ist-Funktion F_i von der Soll-Funktion F_s bestimmt wird.

[0038] Die tatsächliche Betätigung B der Komponente K ist somit bei einem derartigen System nicht nur von einem Wunsch W nach einer bestimmten Soll-Funktion F_s abhängig, sondern auch von einer bereits vorhandenen Schädigung S bzw. einer dadurch bedingten Differenzfunktion dF , welche durch eine geänderte Betätigung B ausgeglichen werden muss, um die Soll-Funktion F_s zu erreichen.

[0039] Die Änderung der Betätigung B durch die erfolgte Schädigung S wird wiederum im Betätigungsparameter P abgebildet, weswegen die Betätigung B auch als Funktion F des Wunsches W nach einer bestimmten Soll-Funktion F_s und der im Betätigungsparameter P gegebenenfalls enthaltenen Korrektur der Betätigung B zum Ausgleich der Schädigung S bzw. als Funktion

$$B=B(W, P)$$

[0040] ausgedrückt werden kann, wonach die Betätigung B sowohl vom Wunsch W, in welchem die Soll-Funktion F_s enthalten ist, als auch vom Betätigungsparameter P abhängig ist.

[0041] Im genannten Beispiel kann somit eine Abweichung der Soll-Funktion F_s von der Ist-Funktion F_i beispielsweise durch eine Leckage, einen schlechteren Wirkungsgrad bzw. einen erhöhten Kraftstoffverbrauch oder dergleichen bestimmt werden, um in der Kompensationseinrichtung C eine Änderung des Betätigungsparameters P auszulösen, welche zu einer geänderten Betätigung B führt. Die geänderte Betätigung B kann beispielsweise zu einer Nullpunktverschiebung des Ventils führen, sodass diese Nullpunktverschiebung als Teil der durch die Betätigung B bedingten Funktion F in Verbindung mit der durch die Schädigung S bedingten Differenzfunktion dF wieder zu einer der Soll-Funktion F_s entsprechenden Ist-Funktion F_i führt. Durch die von der Kompensationseinrichtung C ausgelöste Nullpunktverschiebung wird somit der Verschleiß ausgeglichen.

[0042] Mit der Kompensationseinrichtung C kann somit eine der Soll-Funktion F_s entsprechende Ist-Funktion F_i des Systems auch bei einer Schädigung S der Komponente K aufrechterhalten werden, solange das Ausmaß dieser Schädigung S geringer als ein Versagenschädigungsausmaß V ist. Das Versagenschädigungsausmaß V kann beispielsweise durch einen Bruch des Ventils gebildet sein.

[0043] Nachteilig dabei ist allerdings, dass durch die Aufrechterhaltung der Soll-Funktion F_s über eine Überwachung der Funktion F nicht mehr auf ein Ausmaß einer Schädigung S der Komponente K geschlossen werden kann. Es ist daher bei derartigen Systemen nicht mehr möglich, basierend auf der Ist-Funktion F_i des Systems einen Austausch der Komponente K im Rahmen einer geplanten Wartung M derart zu planen, dass die Komponente K weder zu früh getauscht wird noch ein ungeplanter Stillstand durch ein Versagen der Komponente K riskiert wird.

[0044] Um eine Schädigung S der Komponente K dennoch bestimmen zu können, ist nun vorgesehen, dass der Betätigungsparameter P zur Beurteilung der Schädigung S herangezogen wird.

[0045] Dieser Betätigungsparameter P liegt im System ohnedies vor, sodass hierzu auch kein weiterer Sensor erforderlich ist, um auf die Schädigung S zu schließen, zumal der Zusammenhang

$$P = P(S)$$

[0046] gegeben ist.

[0047] Wie in Fig. 1 ersichtlich kann der Betätigungsparameter P neben der Beurteilung der Schädigung S auch direkt zur Planung von Wartungsmaßnahmen eingesetzt werden. Die Wartungsmaßnahmen werden somit abhängig vom Betätigungsparameter P gewählt und terminisiert, sodass die Wartung M zustandsbasiert abhängig von der Schädigung S erfolgen kann, welche jedoch nur mittelbar über den Betätigungsparameter P bestimmt wird. Anders ausgedrückt ist

somit

$$M = M(P)$$

[0048] So wurde im Rahmen der Erfindung erkannt, dass ein Zusammenhang zwischen dem Betätigungsparameter P und der Schädigung S besteht, welcher Zusammenhang für eine Bestimmung der Schädigung S basierend auf dem Betätigungsparameter P genutzt werden kann.

[0049] Fig. 2 zeigt schematisch einen solchen Zusammenhang zwischen dem Betätigungsparameter P und der Schädigung S . Ein derartiger Zusammenhang kann linear sein, muss dies jedoch wie der in Fig. 2 dargestellte nicht sein. Beispielsweise kann die Schädigung S stärker oder weniger stark als der Betätigungsparameter P steigen. Über die Bestimmung eines derartigen Zusammenhangs, beispielsweise in Rechnungen, Versuchen oder Erprobungen, kann eine Schädigung S der Komponente K direkt über den Betätigungsparameter P ermittelt werden.

[0050] Somit kann einerseits ein Wert des Betätigungsparameters P bestimmt werden, bei dem eine Funktion F des Systems nicht mehr gewährleistet werden kann. Dieser Wert entspricht somit einem Versagensschädigungsausmaß V der Komponente K . Weiter kann ein Wartungswert PW des Betätigungsparameters P definiert werden, wobei ein Erreichen dieses Wartungswertes PW eine Wartung M auslösen kann, welche einen Austausch der Komponente K umfassen kann. Dieser Wartungswert PW ist wie in Fig. 2 ersichtlich geringer als der Wert des Betätigungsparameters P in einem Schadensfall, in welchem die Schädigung S ein Versagensschädigungsausmaß V erreicht. Mit diesem Wartungswert PW korrespondiert somit ein Wartungsausmaß SW der Schädigung S der Komponente K , welches geringer ist als das Versagensschädigungsausmaß V , sodass bei Einleitung einer Wartung M bei Erreichen dieses Wartungsausmaßes SW noch ausreichend Zeit für den Austausch verbleibt und ein ungeplanter Stillstand vermieden werden kann.

[0051] Fig. 3 zeigt einen Zusammenhang zwischen einem Verhältnis von einer Änderung des Betätigungsparameters P zu einer Änderung des Lastkollektives über eine Schädigung S der Komponente K . Wie ersichtlich kann auch hier eine Nichtlinearität vorliegen bzw. ein entsprechender Zusammenhang dergestalt sein, dass die Komponente K bei gleichbleibender Last L abhängig von einem Schädigungszustand eine stärkere Änderung des Betätigungsparameters P erfordert, um eine Funktion F aufrechterhalten zu können. Über einen entsprechenden Zusammenhang kann auf einfache Weise durch kontinuierliche Messung des Betätigungsparameters P einerseits und der Last L andererseits auf eine tatsächliche Schädigung S und gegebenenfalls eine Restlebensdauer geschlossen werden, selbst wenn noch kein direkter Zusammenhang zwischen dem Betätigungsparameter P und dem Schadensausmaß bestimmt werden konnte. Eine ergänzende Messung der Last L bzw. eine Aufzeichnung eines Lastkollektives und Vergleich desselben mit dem Verlauf des Betätigungsparameters P kann somit ebenfalls zur Planung von Wartungsmaßnahmen eingesetzt werden.

[0052] Darüber hinaus kann auf diese Weise einfach ein Zusammenhang unterschiedlicher Belastungen auf eine Schädigung S der Komponente K ermittelt werden, um diesen Zusammenhang wiederum für eine Restlebensdauerabschätzung nutzen zu können.

[0053] Auf Basis der mittels des Betätigungsparameters P ermittelten Schädigung S kann auf einfache Weise eine Wartung M bzw. ein Austauschen der Komponente K geplant werden, wenn absehbar ist, dass ein Ende der Lebensdauer bald erreicht ist bzw. ein Versagensschädigungsausmaß V erreicht wird.

[0054] Das erfindungsgemäße Verfahren kann für verschiedenste mechatronische Systeme eingesetzt werden.

[0055] Beispielhaft wird hier die Anwendung des Verfahrens für unterschiedliche mechatronische Systeme wie folgt angegeben:

[0056] - Der Verschleiß an einem Ventilsitz eines Verbrennungsmotors würde ohne entsprechende Kompensation zu einer Leckage am Ventil führen. Durch eine entsprechende Kompensationseinrichtung C wird eine Geschlossen-Position des Ventils verändert, sodass ein Ver-

fahrweg des Ventils steigt. Eine Änderung des Fahrweges bildet somit in diesem Beispiel den Betätigungsparameter P, der aus der Kompensationseinrichtung C auf einfache Weise ausgelesen werden kann, um auf einen Verschleiß des Ventils schließen und rechtzeitig einen Austausch planen zu können.

[0057] - Eine Alterung einer Ventilauflagefläche bei einem Ventil eines Verbrennungskraftmotors führt ebenfalls zu einer Leckage, welche wiederum durch eine Änderung einer Geschlossen-Position des Ventils und somit eine Erhöhung des Fahrweges des Ventils kompensiert werden kann. Auch die hier die Schädigung S bildende Alterung der Ventilauflagefläche kann somit mittels des in diesem Beispiel den Betätigungsparameter P bildenden Fahr-Weges ermittelt werden.

[0058] - Die Anwendung des Verfahrens ist jedoch nicht auf mechanische Systeme beschränkt. So kann beispielsweise ein elektrisches Kontaktproblem, welches durch Korrosion oder Oxidation bedingt sein kann, zu einem erhöhten Kontaktwiderstand führen. Um diesen zusätzlichen, hier die Schädigung S bildenden Widerstand zu kompensieren, kann eine Input-Leistung gesteigert werden, um die zusätzliche Verlustleistung am Kontakt auszugleichen. Über die hier den Betätigungsparameter P bildende Zusatzleistung kann auf eine Schädigung S des Kontaktes geschlossen werden.

[0059] - Bei einer Alterung einer Generator-Wicklung kann eine geänderte Leitfähigkeit der Wicklung durch eine entsprechend geänderte Erreger-Spannung ausgeglichen werden. Die in diesem Beispiel die Schädigung S bildende geänderte Leitfähigkeit wird somit durch den hier den Betätigungsparameter P bildenden Wert einer geänderten Spannung ausgeglichen, um eine gewünschte Funktion F, hier eine magnetische Durchflutung, zu erreichen. Die Änderung der Spannung kann aus der Kompensationseinrichtung C auch hier einfach ausgelesen und zur Bestimmung der Schädigung S genutzt werden.

[0060] - Bei einem Wärmetauscher kann eine Verschmutzung als Schädigung S angesehen werden, welche eine Funktion F des Wärmetauschers beeinträchtigt. Um diese Funktionsbeeinträchtigung auszugleichen, kann eine Einschalt-Temperatur eines auf den Wärmetauscher wirkenden Ventilators reduziert werden, sodass der Ventilator bereits bei geringerer Temperatur des Wärmetauschers aktiviert wird, um einen Wärmeübergang zu erhöhen und somit die Funktion F auch bei einer Verschmutzung aufrechterhalten zu können. In diesem Beispiel bildet somit die Änderung der Einschalttemperatur den Betätigungsparameter P, mit welchem die Schädigung S bestimmt werden kann.

[0061] Es versteht sich, dass die Anwendung des Verfahrens nicht auf die genannten Beispiele beschränkt ist, sondern zur Bestimmung verschiedenster Arten von Schädigungen S bei unterschiedlichsten mechatronischen Komponenten K genutzt werden kann.

[0062] Mit einem erfindungsgemäßen Verfahren ist es auf einfache Weise, insbesondere ohne dem Erfordernis, einen weiteren Sensor vorzusehen, möglich, eine Schädigung S auch bei modernen mechatronischen Systemen zu bestimmen, welche eine Kompensationseinrichtung C zum Ausgleich der Auswirkungen von Schädigungen S aufweisen, wobei konventionelle Verfahren nicht mehr einsetzbar sind. Basierend auf den im erfindungsgemäßen Verfahren ermittelten Ausmaß der Schädigung S kann anschließend eine zustandsbasierte Wartung M rechtzeitig vor einem ungeplanten Stillstand durchgeführt werden.

Patentansprüche

1. Verfahren zur Bestimmung eines Ausmaßes einer Schädigung (S) einer Komponente (K) eines mechatronischen Systems, welches System eine Kompensationseinrichtung (C) zur Kompensation der Auswirkung der Schädigung (S) der Komponente (K) aufweist, sodass eine Ist-Funktion (F) des mechatronischen Systems auch bei einem Ausmaß der Schädigung (S) der Komponente (K) aufrechterhalten werden kann, welches geringer als ein Versagenschädigungsausmaß (V) ist, wobei die Kompensationseinrichtung (C) zur Beeinflussung einer Betätigung (B) der Komponente (K) sowie zur Erfassung einer Ist-Funktion (Fi) des Systems und zur Speicherung eines der Betätigung (B) entsprechenden Betätigungsparameters (P) eingerichtet ist, um bei einer Abweichung der Ist-Funktion (Fi) von einer Soll-Funktion (Fs), welche Abweichung durch eine zunehmende Schädigung (S) der Komponente (K) bewirkt ist und eine vordefinierte Toleranz überschreitet, die Betätigung (B) der Komponente (K) in der Weise zu beeinflussen, dass die Ist-Funktion (Fi) wieder der Soll-Funktion (Fs) entspricht, und anschließend die geänderte Betätigung (B) im Betätigungsparameter (P) zu speichern, wobei dieser Betätigungsparameter (P) die Basis für spätere Betätigungen (B) bildet, wobei das Ausmaß der Schädigung (S) mittels des Betätigungsparameters (P) bestimmt wird.
2. Verfahren nach Anspruch 1, **dadurch gekennzeichnet**, dass ein zeitlicher Verlauf des Betätigungsparameters (P) gespeichert wird und ein Ausmaß der Schädigung (S) basierend auf einer zeitlichen Änderung des Betätigungsparameters (P) bestimmt wird.
3. Verfahren nach Anspruch 1 oder 2, **dadurch gekennzeichnet**, dass ein zeitlicher Verlauf einer Belastung der Komponente (K) und ein zeitlicher Verlauf des Betätigungsparameters (P) gespeichert werden, wobei das Ausmaß der Schädigung (S) mittels einer Änderung des Betätigungsparameters (P) innerhalb eines definierten Zeitraumes relativ zu einer kumulierten Belastung der Komponente (K) innerhalb des definierten Zeitraumes bestimmt wird.
4. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 3, **dadurch gekennzeichnet**, dass mittels eines Zusammenhanges zwischen Betätigungsparameter (P) und Schädigung (S), welcher zuvor rechnerisch und/oder in Versuchen ermittelt wurde, die Schädigung (S) anhand des Betätigungsparameters (P) bestimmt wird.
5. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 4, **dadurch gekennzeichnet**, dass mittels eines Zusammenhanges zwischen Betätigungsparameter (P) und Schädigung (S), welcher zuvor rechnerisch und/oder in Versuchen ermittelt wurde, eine Restlebensdauer des Systems bestimmt wird.
6. Verfahren zum Warten eines mechatronischen Systems, wobei ein Ausmaß einer Schädigung (S) einer Komponente (K) des Systems in einem Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 5 bestimmt wird, wobei eine Wartung (M) durchgeführt wird, wenn die Schädigung (S) ein vordefiniertes Wartungsausmaß (SW) überschreitet.
7. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 6, **dadurch gekennzeichnet**, dass das Verfahren zur Wartung (M) einer Windkraftanlage oder eines Fahrzeuges eingesetzt wird.

Hierzu 2 Blatt Zeichnungen

1/2

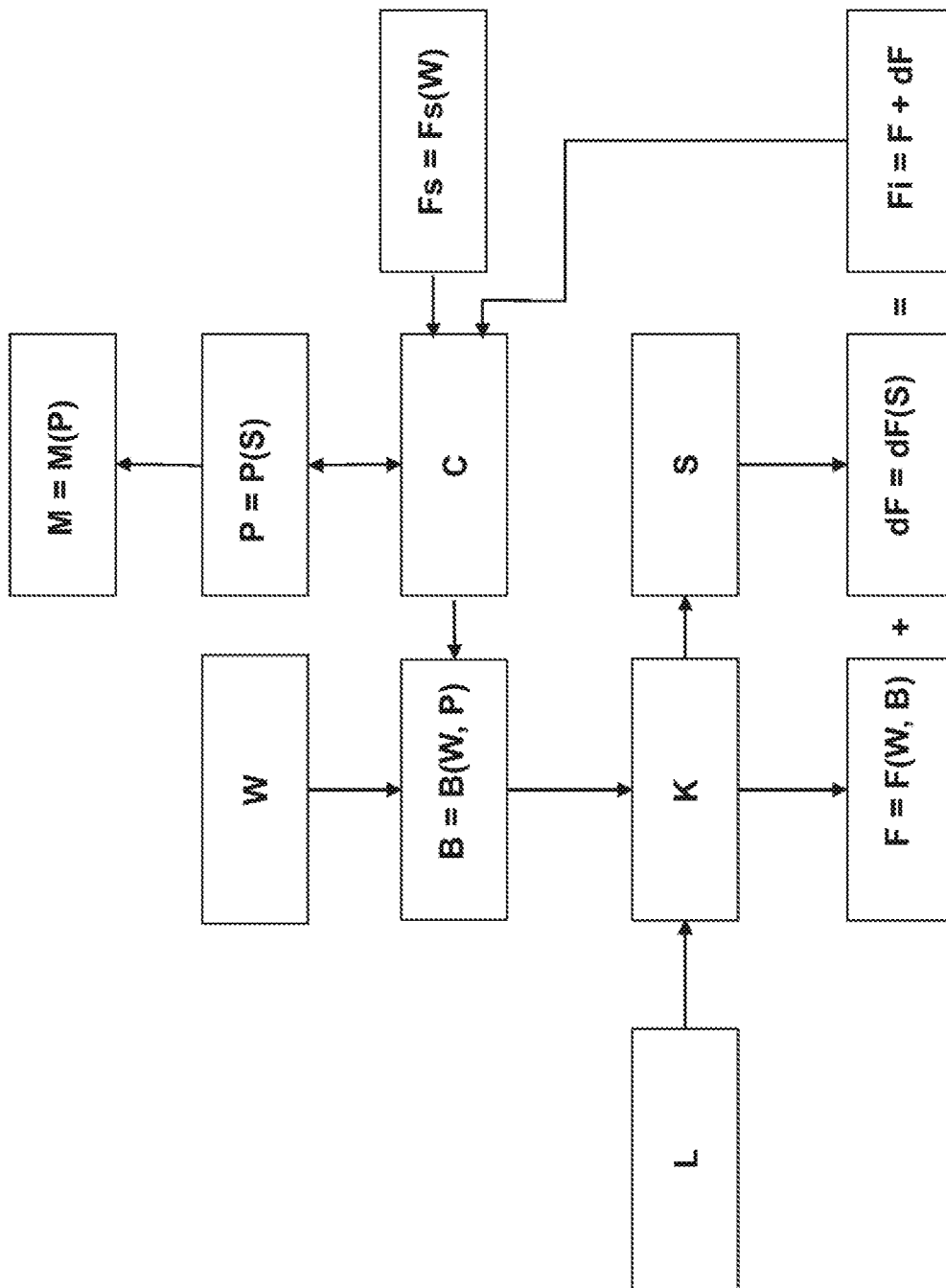


Fig. 1

2/2

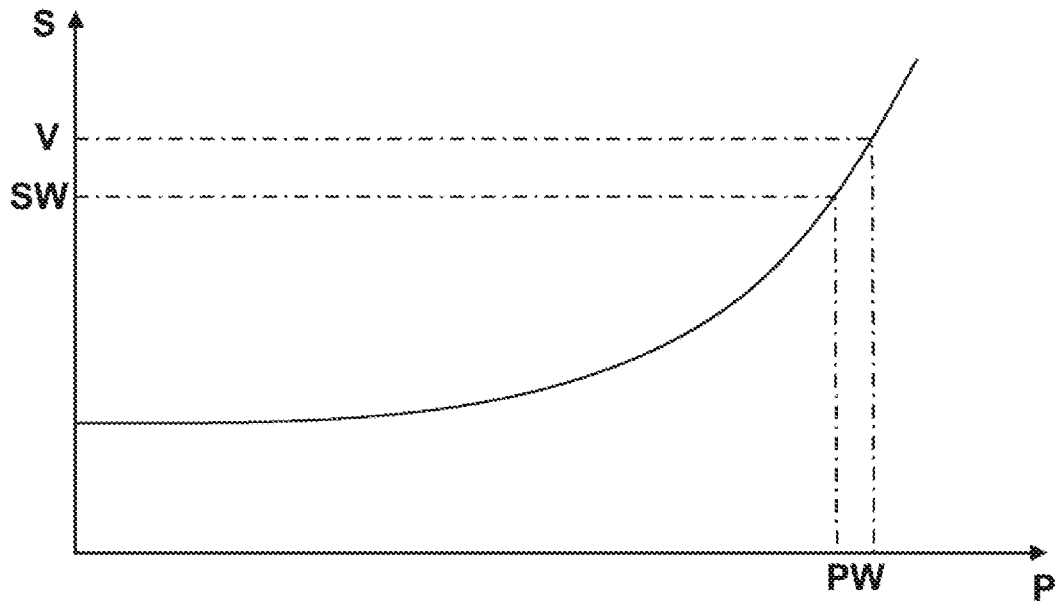


Fig. 2

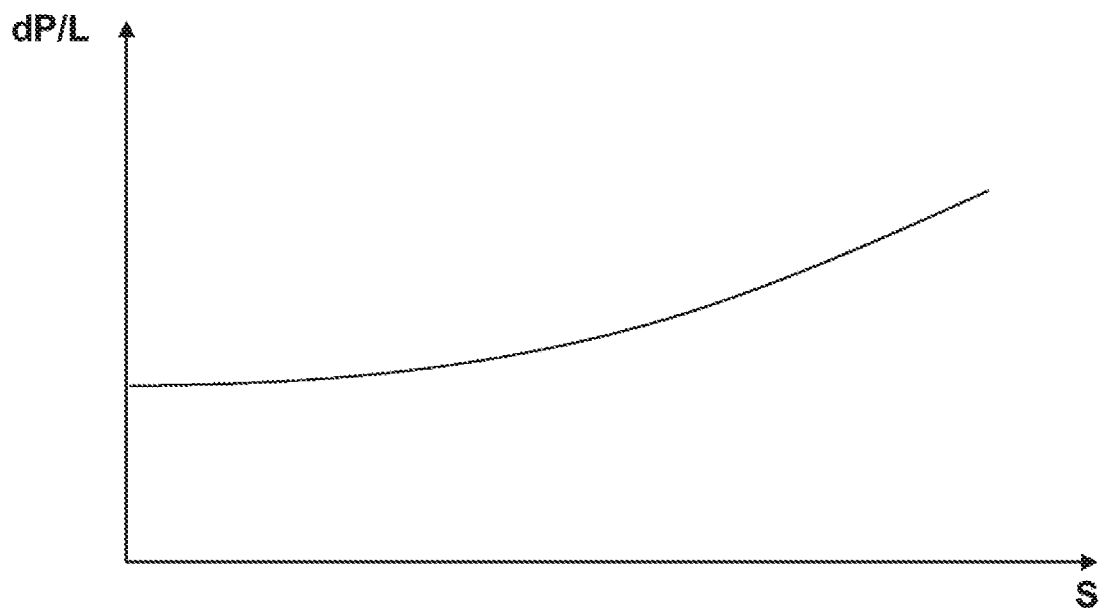


Fig. 3