



(10) **AT 515508 A1 2015-09-15**

(12) **Österreichische Patentanmeldung**

(21) Anmeldenummer: A 175/2014
(22) Anmeldetag: 11.03.2014
(43) Veröffentlicht am: 15.09.2015

(51) Int. Cl.: **G01L 1/04** (2006.01)
G01D 5/20 (2006.01)
G01L 3/10 (2006.01)
G01B 7/24 (2006.01)

(56) Entgegenhaltungen:
DE 10204916 A1
DE 10120976 A1
US 7437943 B2
DE 4420691 C1

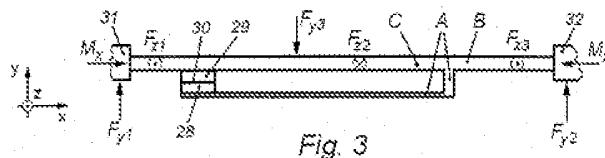
(71) Patentanmelder:
BRAUNSCHMID FRANZ DIPL.ING.
1100 WIEN (AT)

(72) Erfinder:
Braunschmid Franz Dipl.Ing.
1100 Wien (AT)
David Veronika
2452 Mannersdorf am Leithagebirge (AT)

(74) Vertreter:
ITZE P. DIPL.ING.
WIEN

(54) **Konstruktionselemente zur Erfassung von messgrößenverursachten Gestalts- oder Torsionsveränderungen**

(57) Die Erfindung betrifft eine dreiarmlige Grobgestalt (A, B, C) und aus ihr durch Veränderung von Abmessungen, Krümmungen oder Winkeln hergeleitete Varianten dreiarmliger Konstruktionselemente sowie deren Kombinationen mit oder deren Einbindungen in andere Körper zwecks magnetisch-induktiver Erfassung von Kräften, Drehmomenten, Biegemomenten oder Drücken aus messgrößenverursachten Gestaltsveränderungen oder Torsionsveränderungen.



AT 515508 A1 2015-09-15

PATENTANWALT
DIPL. ING. PETER ITZE
1060 WIEN, AMERLINGSTRASSE 8
CHWALLAGASSE 4

Zusammenfassung:

Die Erfindung betrifft eine dreiarmige Grobgestalt und aus ihr durch Veränderung von Abmessungen oder Krümmungen oder Winkeln hergeleitete Varianten dreiarmiger Konstruktionselemente sowie deren Kombinationen mit oder deren Einbindungen in andere Körper zwecks magnetisch-induktiver Erfassung von Kräften oder Drehmomenten oder Biegemomenten oder Drücken aus messgrößenverursachten Gestaltsveränderungen oder Torsionsveränderungen.

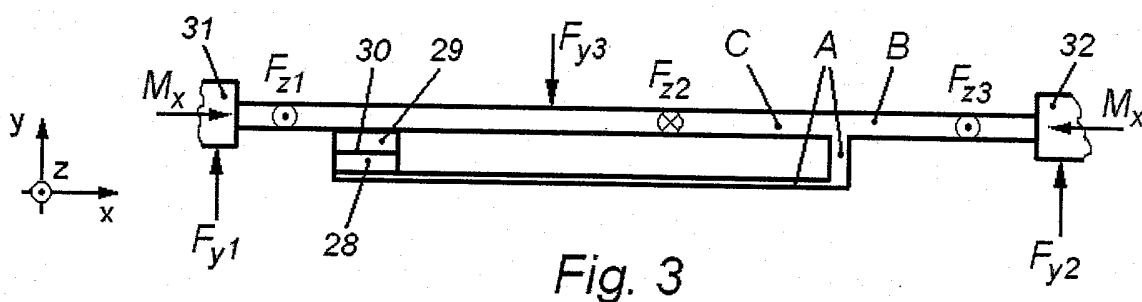


Fig. 3

FÜR D. ANMELDER(IN):

11. MRZ. 2014

PATENTANWALT

DIPL. ING. PETER ITZE

Gegenstand der Erfindung:

Die Erfindung betrifft Konstruktionselemente zur Erfassung von messgrößenverursachten Gestalts- oder Torsionsveränderungen.

Bekanntes Verfahren zur Erfassung messgrößenverursachter Gestalts- oder Torsionsveränderungen primärer Verzerrungskörper beschränken sich auf das Aufkleben sekundärer Verzerrungskörper in Form von Dehnungsmessstreifen in Oberflächenbereichen, welche im Betrieb der Messgröße folgende Verzerrungen erfahren.

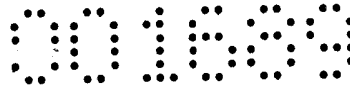
Die sehr geringe Messgrößenempfindlichkeit von Dehnungsmessstreifen gibt Anlass zur Schaffung künstlicher Schwachstellen in primären Verzerrungskörpern, aus denen die Notwendigkeit von sowohl zusätzlichen Platz erfordernden als auch zusätzliche Kosten verursachenden mechanischen Überlastungsschutzeinrichtungen resultiert.

Die Dehnungsmessstreifentechnik setzt Zugänglichkeit und eine in vielen potentiellen Anwendungsbereichen überhaupt nicht verfügbare Großflächigkeit der verzerrbaren Oberflächenbereiche voraus, und ihre Anwendung ist auf diese Oberflächenbereiche beschränkt.

Dehnungsmessstreifentechnik setzt Messkräfte voraus, welche sowohl den primären als auch die im Allgemeinen vier zu einer Wheatstoneschen Brücke zusammengeschalteten sekundären Verzerrungskörper zu verzerren im Stande sind. Auch dieses Charakteristikum schließt viele potentielle Anwendungsbereiche aus.

Notwendige akribische Vorbereitungsarbeiten an den im Betrieb langfristig verzerrten, kriechgefährdeten Klebeflächen sowie aufwändige störsignalsichere elektrische Verkabelung zur Versorgungs- und Auswertelektronik stellen ausgesprochen nachteilige Charakteristika dar.

Die Erfindung vermeidet diese essentiellen Nachteile dadurch, dass der mechanische Teil aus drei von einem gemeinsamen Zentrum oder Wurzelbereich ausgehenden Armen gebildet ist,



mindestens einer der Arme entweder an einem Trägerkörper starr angebracht oder in diesen Trägerkörper integriert ist, an einem der drei Arme der erste Teil und an einem anderen Arm oder am Trägerkörper der zweite Teil einer zweiteiligen Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination angebracht ist.

Damit wird durch Erfassung messgrößenverursachter gegenseitiger Positionsveränderungen zweier Oberflächenelemente an beliebig massiven oder zarten Körpern eine hohe Meßgenauigkeit erzielt, wobei diese Positionsveränderungen weitab von messgrößenbedingt verzerrten Oberflächenbereichen liegen können und ihre geometrischen Ausdehnungen lediglich etwa punktuelle Berührungen oder Materialübergänge zulassen müssen.

Die Erfindung betrifft somit eine dreiarmlige Grobgestalt und aus ihr durch Veränderung von Abmessungen oder Krümmungen oder Winkeln hergeleitete Varianten dreiarmliger Konstruktionselemente sowie deren Kombinationen mit oder deren Einbindungen in andere Körper zwecks magnetisch-induktiver Erfassung von Messgrößen aus messgrößenverursachten Gestaltsveränderungen oder Torsionsveränderungen.

Es ist mit sehr wenig Aufwand eine ausgesprochen hohe Messgrößenempfindlichkeit erreichbar, und die Generierung auf einfachste Weise störungssicher übertragbarer Signale kann direkt am Ort der Messgrößenerfassung erfolgen.

Da der Einsatz eines erfindungsgegenständlichen dreiarmligen Konstruktionselementes samt Elektronik an einer im Betrieb rotierenden Welle eine drahtlose Übertragung sowohl von elektrischer Energie als auch von Daten- oder Steuersignalen nahelegt, stellt die Erfindung auch eine für diese Erfordernisse geeignete Energie- und Signalübertragungslösung bereit.

Vorteilhafte Weiterbildungen und konstruktive Ausgestaltungen des Erfindungsgegenstandes sind in den Unteransprüchen gekennzeichnet.

Im Folgenden wird die Erfindung an Hand graphischer Darstellungen beispielsweise Ausführungs-Varianten und Kombinations-Varianten näher erläutert, wobei mit „Varianten“ im Sinne von DIN 199-1 oder REFA „Gegenstände ähnlicher Form und/oder Funktion“ gemeint sind.

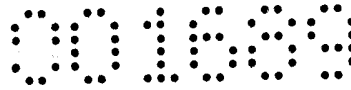


Fig. 1 zeigt zwecks grundsätzlicher Darlegung der Erfindungsidee ein besonders allgemein belastetes dreiarmiges Konstruktionselement A, B, C, 2, 6, 10, 15 mit drei von einem gemeinsamen Zentrum oder Wurzelbereich 21 unter beliebigen gegenseitigen Winkeln α , β , γ abstehenden und beliebig gestalteten Armen A, B, C, dessen erster Arm B an einem Trägerkörper 1 starr angebracht ist, und im Betrieb an ihm ihn verformende Messkraftkomponenten F_{Bx} , F_{By} , F_{Bz} angreifen können.

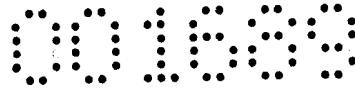
Der zweite Arm C kann gleichfalls starre Verbindung mit einem Trägerkörper 14 unterhalten, und auch an diesem Arm C können im Betrieb sowohl ihn als auch den Arm B verformende Messkraftkomponenten F_{Cx} , F_{Cy} , F_{Cz} angreifen. Der Trägerkörper 14 kann aber auch entfallen und der Arm C frei enden.

An beiden Armen B, C kann zwecks Erfassung ihrer messkraftbedingten gegenseitigen Abstands- oder Winkelveränderung je ein Teil 18, 19 einer zweiteiligen und im Betrieb über einen veränderbaren Luftspalt 20 hinweg magnetisch gekoppelten Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination angebracht sein, deren magnetische Kopplung der die beiden Arme verformenden Messgröße folgt und auf sie rückschließen lässt.

Der dritte Arm A, dessen betriebliche Auslenkung aus den an den drei Armen A, B, C angreifenden Kraftkomponenten oder aus gegenseitigen Positionsveränderungen der Ankopplungsstellen des dreiarmigen Konstruktionselementes am selben Trägerkörper oder an verschiedenen Körpern 1, 14 resultieren kann, endet frei.

Im Bereich seines freien Endes ist an ihm der eine Teil 2 oder 6 oder 10 oder 15 einer im Betrieb über einen seiner Auslenkung folgenden Luftspalt 3 oder 7 oder 11 hinweg magnetisch gekoppelten zweiteiligen Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination 2, 4 oder 6, 8 oder 10, 12 oder 15, 16 angebracht, und der jeweilige zweite Teil 4 oder 8 oder 12 oder 16 ist in Abhängigkeit von der erwartbaren Auslenkrichtung des dritten Armes A an geeigneter Stelle eines Trägerkörpers 5 oder 9 oder 13 oder 17 angebracht.

Aus der Veränderung der magnetischen Kopplung kann auf die Auslenkung des dritten Armes und damit auf die Messgröße rückgeschlossen werden. Eine Doppelanordnung 2, 3 bzw. 6, 7 ermöglicht eine differenzielle Erfassung.



Im Betrieb besteht zwischen erstem Teil und zweitem Teil eine durch ihre gegenseitigen Positionen bestimmte magnetische Kopplung, und mindestens einer der drei Arme (A, B, C) erfährt eine einer an ihm angreifenden Messgröße folgende elastische Gestaltsveränderung oder Torsionsveränderung mit damit einhergehender Veränderung der gegenseitigen Positionen und der magnetischen Kopplung der zwei Teile der zweiteiligen Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination.

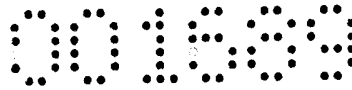
Fig. 2 zeigt einen Kraftsensor mit etwa U-förmig gestaltetem Trägerkörper 22, 23, 24, in dessen ersten Endabschnitt 22 der erste Arm C des dreiarmligen Konstruktionselementes A, B, C, 27 fließend übergeht, und in dessen zweiten Endabschnitt 24 der zweite Arm B fließend übergeht.

Am frei endenden dritten Arm A ist der erste Teil 27 einer zweiteiligen Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination 26, 27 angebracht, dessen betriebliche magnetische Kopplung mit dem zweiten Teil (26) über einen veränderbaren Luftspalt 25 hinweg der Messgröße F folgt, wenn aus deren Angriff eine Durchbiegung der in den Trägerkörper übergehenden Arme B, C und eine Auslenkung des frei endenden Armes A resultiert. In dem in Fig. 2 praxisnahe konkretisierten Ausführungsbeispiel korrespondieren die Arme A, B, C mit den ebenso benannten Armen der Allgemeindarstellung in Fig. 1, und die Endabschnitte 22, 23 des Trägerkörpers 22, 23, 24 korrespondieren mit den Trägerkörpern bzw. Trägerkörperbereichen 1, 14 in Fig. 1.

Der in Fig. 2 in den Trägerkörper fließend übergehende Endabschnitt des ersten Armes als Stelle der Anbringung des zweiten Teiles 26 der Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination korrespondiert mit dem Trägerkörper bzw. Trägerkörperbereich 5 in Fig. 1.

Der andere Endabschnitt 24 des Trägerkörpers in Fig. 2, in den der Endabschnitt des Armes C fließend übergeht, korrespondiert mit dem Trägerkörper bzw. Trägerkörperabschnitt 14 in Fig. 1.

Fig. 3 zeigt eine entweder als Kraftsensor oder als Drehmomentsensor oder als Biegemomentsensor nützliche praxisnahe Gestaltungsvariante mit einem dreiarmligen Konstruktionselement A, B, C, 28. Die Arme A, B, C in Fig. 3 korrespondieren mit den



ebenso benannten Armen in Fig. 1.

Bei Angriff von Messkräften F_{y1} , F_{y2} , F_{y3} in y-Richtung auf die Arme B, C korrespondiert der am frei endenden Arm A angebrachte erste Teil 28 der Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination mit dem Teil 6 in Fig. 1 und sein Pendant, Teil 29, mit Teil 8 in Fig. 1.

Bei Angriff von Messkräften F_{z1} , F_{z2} , F_{z3} in z-Richtung auf die Arme B, C, oder bei Torsion der Arme B, C zufolge Drehmomentangriffes M_x , korrespondieren der am frei endenden Arm A angebrachte erste Teil 28 und sein Pendant 29 der Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination 28, 29 von Fig. 3 mit der entsprechenden Kombination 15, 16 in Fig. 1.

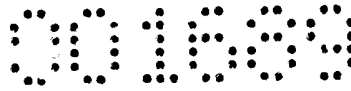
Die angeführten Messgrößenangriffe folgern jeweils Veränderungen des Luftspaltes 30 und damit einhergehend Veränderungen der magnetischen Kopplung, aus welcher auf die Messgröße rückgeschlossen werden kann.

Im Betrieb bewirkt der Angriff einer Messgröße in Form einer Kraft oder eines Drehmomentes an mindestens einem Arm eine dieser Messgröße folgende gestaltsmäßige oder torsionsmäßige Veränderung mindestens eines Armes (B, C) mit damit einhergehender Auslenkung des frei endenden dritten Armes (A),

wobei die magnetische Kopplung zwischen dem am frei endenden dritten Arm (A) angebrachten ersten Teil (28) der zweiteiligen Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination und dem zweiten Teil (29) eine der Messgröße folgende Veränderung erfährt.

Fig. 4 zeigt unter Bezugnahme auf die Darlegungen in und zu Fig. 1 ein entweder als Kraftsensor oder als Drehmomentsensor nutzbares praxisnahe gestaltetes dreiarmliges Konstruktionselement A, B, C, 36, 37, wenn sein erster Arm B als ortsfest arretiert oder mit einem ein Gegendrehmoment bereitstellenden Trägerkörper gekoppelt angenommen wird.

An jedem der zwei durch einen Schlitz 32 getrennten und wahlweise frei endenden Arme A, B ist je ein Teil 36, 37 einer im Betrieb magnetisch gekoppelten Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination angebracht, deren magnetische Kopplung durch deren gegenseitigen Abstand bestimmt ist. Jeder dieser Arme A, B ist unter Veränderung der magnetischen Kopplung auslenkbar, was beispielsweise mittels eines kurbelartig gestalteten und ein positives oder negatives Drehmoment M einbringenden kurbelartigen Gegenstandes 38 bis 41



bewerkstelligt werden kann, wenn dessen Zapfen 39, 40 in die hierfür vorgesehenen Ausnehmungen 35, 33, oder 34, 33, eingeführt sind.

Im Betrieb bewirkt ein Messdrehmoment, herbeigeführt durch den Angriff einer in Bezug auf einen Drehpunkt (35) etwa tangential angreifenden Kraftkomponente (F) auf einen der beiden die Teile der Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination (36, 37) tragenden Arme (A, C) eine Veränderung der gegenseitigen Positionen der zwei Teile und damit einhergehend eine Veränderung ihrer magnetischen Kopplung.

Fig. 5 zeigt ein dreiarmliges Konstruktionselement A, 49, B, C mit je einem Arm B, C in zwei einander gegenüberliegende und gegeneinander etwa parallelverschiebbare Rahmenabschnitte 44, 46 eines parallelogrammartig gestalteten Kraftsensor-Grundkörpers 44 bis 47 fließend übergehend.

Eine durch eine Messkraft F bewirkte Verformung des Grundkörpers folgert eine Auslenkung des frei endenden Armes A und damit einhergehend eine der Messkraft folgende Veränderung der magnetischen Kopplung zwischen dem an ihm angebrachten ersten Teil 49 einer im Betrieb magnetisch gekoppelten zweiteiligen Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination, und dem zweiten Teil 50, welcher an einem Rahmenabschnitt 44 angebracht sein kann.

Im Betrieb bewirkt eine zumindest näherungsweise Parallelverschiebung zweier Rahmenabschnitte (44, 46; 53, 55) eine dieser Parallelverschiebung folgende Auslenkung des dritten Armes (A) mit damit einhergehender Veränderung der magnetischen Kopplung zwischen dem ersten Teil (49; 57) und dem zweiten Teil (50; 60) der zweiteiligen Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination.

Fig. 6 zeigt ein dreiarmliges Konstruktionselement A, 57, B, C mit je einem Arm B, C in zwei einander gegenüberliegende und gegeneinander etwa parallelverschiebbare Rahmenabschnitte 53, 55 eines parallelogrammartig gestalteten Kraftsensor-Grundkörpers 53 bis 56 fließend übergehend.

Eine durch eine Messkraft F bewirkte Verformung des Grundkörpers folgert eine Auslenkung

des frei endenden Armes A und damit einhergehend zwei der Messkraft folgende Veränderungen der im Betrieb zwei magnetischen Kopplungen zwischen dem an ihm angebrachten ersten Teil 57 und den am E-Kern 60 als dem zweiten Teil angebrachten zwei Spulen 61, 62.

Der erste Teil 57 kann ein ferromagnetischer Anker sein. Dann verändert seine Auslenkung die Induktivitäten der beiden Spulen gegenläufig. Der erste Teil kann aber auch eine Spule sein, in welcher die im Betrieb von harmonischen Wechselströmen unterschiedlicher Frequenzen durchflossenen zwei Spulen des E-Kernes eine Spannung induzieren, deren spektrale Komponenten auf die Auslenkung des Armes A und damit auf die Messkraft F rückschließen lassen.

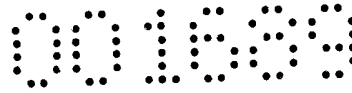
Fig. 7 zeigt einen Drehmoment- oder Biegungs- oder Axialkraftsensor mit einem dreiarmligen Konstruktionselement A, B, C, 69, welches im Inneren eines Rohrstückes 65 angebracht ist.

Erster Arm B und zweiter Arm C unterhalten starre Verbindungen mit der Innenwandung des Rohrstückes.

Der frei endende dritte Arm A ist wahlweise in einer seine radiale Position festlegenden Führungsscheibe 66 drehbar und axial verschiebbar aufgenommen. An seinem freien Ende ist der erste Teil 69 einer zweiteiligen und im Betrieb magnetisch gekoppelten Spulen-Anker- oder Spulen-Spulen-Kombination 67, 69 angebracht, deren zweiter Teil 67 starre Verbindung mit dem Rohrstück 64 unterhält. Mit einem dritten Teil 68 ist eine Differenzauswertung möglich.

Bei der Übertragung eines Drehmomentes erfährt das Rohrstück in seinem Längsabschnitt zwischen den an ihm starr angebrachten Armen B, C und der Stelle der Anbringung des zweiten Teiles 67 der Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination am Rohrstück eine dem Drehmoment folgende Torsion, welche eine Veränderung der magnetischen Kopplung der beiden Teile folgert.

Der gegenständliche Längsabschnitt des Rohrstückes kann vollwandig oder geschlitzt oder käfigartig oder als Metallbalg usw. ausgeführt sein.



Statt frei zu enden kann der dritte Arm A zur Drehmoment-Einleitung und das Rohrstück zur Drehmomentausleitung genützt sein, wobei dann die magnetische Kopplung der installierten Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination Auskunft über die dem Drehmoment folgende Torsion des dritten Armes A gibt.

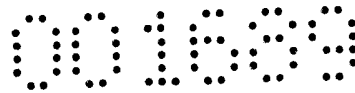
Unter Vernachlässigung der Führungsscheibe 66 kann die magnetische Kopplung auch einer das Rohrstück krümmenden Radialbelastung oder einem angreifenden Biegemoment folgen, und aus der Veränderung der magnetischen Kopplung kann auf die Veränderung der Radialbelastung oder Durchbiegung rückgeschlossen werden.

Die magnetische Kopplung kann auch der Längenänderung des Rohrabschnittes zwischen den Befestigungsstellen von erstem und zweitem Arm und der Stelle der Anbringung des zweiten Teiles der Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination folgen, was einen Zugkraft- oder Druckkraftsensor ergibt.

Im Betrieb bewirkt eine Veränderung der Torsion oder der Gestalt oder der Länge des Rohrstückes (65) in dem Axialabschnitt zwischen den an seiner Innenwandung starr angebrachten zwei Armen (B, C) und der Stelle der starren Verbindung des zweiten Teiles (67) der Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination mit dem Rohrstück eine dieser mechanischen Veränderung folgende Veränderung der magnetischen Kopplung zwischen den beiden Teilen der Spule-Anker- oder der Spule-Spule-Kombination.

Fig. 8 zeigt mit zwei dreiarmligen Konstruktionselementen A, 80, B, C bzw. A', 75, B', C', deren jeweils erste Arme C, C' mit ihren Enden mit zusammenfallenden Längsachsen fließend ineinander übergehen und deren Längsachsen auch mit den Längsachsen der in entgegengesetzte Richtungen abstehenden jeweiligen zweiten Arme B, B' zusammenfallen.

Die von den jeweiligen gemeinsamen Wurzelbereichen 78 bzw. 73 der beiden dreiarmligen Konstruktionselemente abstehenden dritten Arme A, A' enden frei, und an ihnen ist jeweils ein Teil einer ihnen individuell zugeordneten und im Betrieb magnetisch gekoppelten Spule-Anker oder Spule-Spule-Kombination angebracht, deren jeweilige zweite Teile 81 bzw. 76 jeweils etwa im Wurzelbereich des anderen Konstruktionselementes angebracht sind.



Diese redundante, oder aber eine differentielle Erfassung ermöglichende Gestaltungsvariante folgt bei Veränderung der Gestalt oder der Torsion der beiden ineinander übergehenden jeweiligen ersten Arme C, C' zufolge Veränderung des Drehmomentes M_x oder zufolge Veränderung mindestens eines der Biegemomente M_y oder M_z Veränderungen in den individuellen magnetischen Kopplungen der beiden installierten Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombinationen.

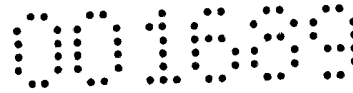
Veränderungen in den magnetischen Kopplungen können auch aus Axialkraft- bzw-Längenveränderungen resultieren.

Im Betrieb bewirkt eine Veränderung der Gestalt oder der Torsion oder der axialen Länge der beiden fließend ineinander übergehenden Arme (C; C') und zugleich Federkörper eine Veränderung der magnetischen Kopplung der einen Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination (80, 81) oder eine Veränderung der magnetischen Kopplung der anderen Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination (75, 76).

Fig. 9 zeigt eine Kombination zweier etwa gleichartiger dreiarmliger Konstruktionselemente A, B, C, 85 bzw. A', B', C', 86 zu einem Drehmomentsensor.

Die zwei ungleich langen Arme A, C des ersten Konstruktionselementes A, 85, B, C stehen von ihrem gemeinsamen Wurzelbereich in Richtung des Wurzelbereiches des zweiten Konstruktionselementes A', 86, B', C' ab, wobei der längere Arm C in den Wurzelbereich des zweiten Konstruktionselementes fließend übergeht und der kürzere Arm A vorher endet. Am kürzeren Arm ist der erste Teil 85 einer im Betrieb magnetisch gekoppelten zweiteiligen Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination angebracht.

Die zwei ungleich langen Arme A', C' des zweiten Konstruktionselementes A', 86, B', C' stehen von ihrem gemeinsamen Wurzelbereich in Richtung des Wurzelbereiches des ersten Konstruktionselementes A, 85, B, C ab, wobei der längere Arm C' in den Wurzelbereich des ersten Konstruktionselementes fließend übergeht und der kürzere Arm A' vorher endet. Am kürzeren Arm ist der zweite Teil 86 der im Betrieb magnetisch gekoppelten zweiteiligen Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination angebracht.



Die Längsachsen der jeweiligen dritten und in Bezug auf die jeweiligen ungleich langen Arme A, C bzw. A', C' jeweils in entgegengesetzte Richtungen abstehenden dritten Arme B, B' fallen zusammen.

Im Sinne aufwandsärmerer Fertigung können von den Wurzelbereichen abstehende funktionslose Butzen 87, 88 belassen sein.

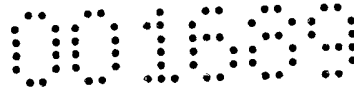
Bei der Übertragung eines Drehmomentes zwischen den axial äußeren Armen B, B' erfahren die beiden die mechanische Verbindung zwischen den zwei Konstruktionselementen unterhaltenden längeren Arme C, C' eine in Richtung Verdrillung tendierende Verformung bei gleichzeitiger Veränderung der gegenseitigen Positionen der kürzeren Arme A, A', womit eine dem Drehmoment folgende Veränderung der magnetischen Kopplung der beiden Teile 85, 86 der Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination einhergeht.

Die Gestalten der längeren Arme C, C' können, beispielsweise um radialen oder axialen oder winkelmäßigen Versatz der axial äußeren Arme B, B' tolerieren zu können, von der in Fig. 9 gezeichneten Geradlinigkeit abweichen.

Im Betrieb bewirkt die Übertragung eines Drehmomentes (M) vom einen einzeln abstehenden Arm (B) zum anderen einzeln abstehenden Arm (B') eine in Richtung Verdrillung tendierende Gestaltsveränderung der längeren zwei Arme (C; C'), welche die zwei Konstruktionselemente mechanisch verbinden, wobei mit dieser Gestaltsveränderung eine Veränderung der gegenseitigen Positionen der frei endenden kürzeren Arme und damit eine dem Drehmoment folgende Veränderung der magnetischen Kopplung der an ihnen angebrachten Teile (85; 86) der Spule-Anker- oder der Spule-Spule-Kombination einhergeht.

Fig 10 zeigt einen Kraftsensor oder Drehmomentsensor in Form eines dreiarmligen Konstruktionselementes A, B, C, 164 welches mit den Enden zweier Arme B, C etwa geradliniger Anordnung in einen verformungssteifen Kranz 160 übergeht.

Am frei endenden dritten Arm A ist der erste Teil 164 einer im Betrieb magnetisch gekoppelten zweiteiligen Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination angebracht, deren zweiter Teil 165 am Kranz angebracht ist.



Die beiden Arme B, C fungieren im Betrieb als Federkörper, wenn bei als fixiert angenommenem Kranz in ihrem Wurzelbereich 161 eine axiale Kraft (in z-Richtung) oder ein Drehmoment angreift.

Die Erzeugung eines Drehmomentes kann auch ähnlich wie in Fig. 4 mit einer kurbelartigen Einrichtung 38 bis 41 durch Angriff einer auf das Zentrum 159 bezogenen Tangentialkraft F_x erfolgen.

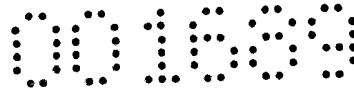
Aus Gründen der Unwichtigkeit einer im Betrieb rotierenden unsymmetrischen Ausführungsvariante mit lediglich einem dreiarmligen Konstruktionselement A, B, C, 164 kann eine spiegelsymmetrische Ausführung mit zwei zueinander parallelen und entlang der in der graphischen Darstellung horizontalen Symmetrieachse zusammengefügt dreiarmligen Konstruktionselementen A, B, C, 164 und A', B', C', 157 treten, wobei sich dann eine an zweitem frei endendem Arm A' und am Kranz angebrachte zweite zweiteilige Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination 157, 158 für eine differentielle Auswertung nützen lässt.

In Bezug auf den als ortsfest angenommenen Kranz folgert der Angriff einer axialen Kraft oder eines Drehmomentes im Wurzelbereich 161 eine der Messgröße folgende Auslenkung des ersten Teiles 164 der im Betrieb magnetisch gekoppelten zweiteiligen Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination gegenüber deren zweitem Teil 165, womit eine der Messgröße folgende Veränderung der magnetischen Kopplung einhergeht.

Im Saumbereich des Kranzes 160 oder an dessen Mantel 166 kann zwecks betrieblicher Erfassung seiner Winkelposition eine binäre serielle Codierung angebracht sein.

Im Betrieb kann der Angriff einer Messkraft oder eines Messkraftpaares im Wurzelbereich oder am frei endenden Arm (A) in Bezug auf den Kranz ein Drehmoment erzeugen, wobei eine der Messkraft oder dem Messkraftpaar folgende Auslenkung des frei endenden Armes eine Veränderung der magnetischen Kopplung der zwei Teile (164, 165) der zweiteiligen Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination bewirkt.

Fig. 11 zeigt eine redundante doppelte und zur differentiellen Auswertung geeignete, Integration zweier dreiarmliger Konstruktionselemente A, B, C, 103 bzw. A', B', C', 104 in



einen übergeordneten Trägerkörper 97 bis 102. Diese zentralsymmetrische Gesamtkonstruktion ist als Drehmomentsensor nützlich.

Die jeweiligen ersten Arme B, B' der beiden Konstruktionselemente unterhalten individuell starre Verbindungen mit den von den ersten beiden von einem Balken 97, 98 etwa normal abstehenden kraftfreien Armen 101, 102.

Unter der Annahme starrer Arretierung des Balkens 97, 98, was beispielsweise mittels ortsfester Zapfen in den Bohrungen 95, 96 erreicht sein kann, folgern in den Bohrungen 93, 94 der zweiten zwei vom Balken abstehenden Arme 99, 100 angreifende tangentielle Kräfte F_1, F_2 diesen Kräften folgende Krümmungen der zweiten Arme 99, 100 mit Auslenkungen ihrer zentrumsfernen Endabschnitte, wobei diese Auslenkungen auf die in sie jeweils fließend übergehenden Arme C bzw. C' der Konstruktionselemente übertragen werden. In Analogie zu dem zu Fig. 6 Dargelegten erfolgen dabei Veränderungen der magnetischen Kopplungen bzw. Veränderungen der Induktivitäten der an den E-Kernen 105, 106 angebrachten Spulen.

Diese Einrichtung ist ein differentiell erfassender Drehmomentsensor für einander entgegengesetzte Drehmomente zufolge der Kräftepaare F_1, F_1, F_2, F_2 .

Im Bereich der radialen Enden von Balken 97, 98 oder Armen 99, 100 kann ein mit dem Drehmomentsensor coaxialer Kranz 107 mit in seinem Saumbereich oder an seinem Mantel 108 angebrachter binärer serieller Codierung angebracht sein, aus welcher im Betrieb mittels einer stationären Leseinrichtung 109 seine aktuelle Winkelposition ermittelt werden kann.

Im Betrieb fungiert der auf der einen Seite des Balkens abstehende erste Arm (99) bei an ihm etwa tangential angreifender Kraft (F_2) als Federkörper und erfährt eine der Kraft folgende Krümmung, wobei in Bezug auf das Symmetriezentrum (92) sowohl am Balken (97, 98) als auch an den als Federkörper fungierenden Armen (99, 100) angreifende tangentielle Kräftepaare ($F_1, F_1; F_2, F_2$) Auslenkungen der frei endenden Arme (A; A') der beiden Konstruktionselemente und damit einhergehend Veränderungen der magnetischen Kopplungen der jeweiligen zwei Teile der jeweiligen Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombinationen bewirken.

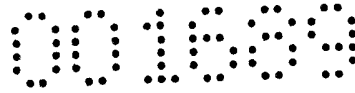


Fig. 12 zeigt eine etwa kreisringförmige Leiterplatte 111 zur drahtlosen Übertragung von elektrischer Energie und von Datensignalen zwischen einer stationären Baugruppe und einer Elektronik, welche an der im Betrieb rotierenden Scheibe 120 bis 126 oder an dem Trägerkörper, an welchem sie angebracht ist, angebracht sein kann.

Die Scheibe kann mit ihrem zentralen Freiraum 112 an einer im Betrieb rotierenden Welle angebracht sein, oder aber ähnlich dem Kranz 107 in Fig. 11 in ihrem zentralen Freiraum 112 einen Drehmomentsensor gemäß Fig. 3 oder 4 oder 8 bis 11 aufgenommen haben.

Die Leiterplatte 111 weist entlang eines konzentrischen Kreises 127 mehrere Durchbrüche oder Bohrungen auf, in welchen ferromagnetische Teile 113, 114, 115 usw. und um diese herum in der Scheibe oder auf deren Oberfläche Wicklungen angebracht sind.

Im Saumbereich 118 oder am Mantel 117 der Leiterplatte 111 kann eine absolutwertige binäre serielle Codierung angebracht sein, welche mittels einer entsprechenden Lesseeinrichtung 119 ihre Winkelposition feststellen lässt.

Bei schneller Bewegung der ferromagnetischen Teile durch einen Luftspalt 123 eines etwa C-förmigen Magnetsystems 120, 121, 122 kann auf die Scheibe Energie übertragen werden. Bei hierfür zu langsam drehender Scheibe können Energiezufuhr und Signalübertragung über einen bespulten geschlitzten Ringkern 124, 125, 126 erfolgen.

Im Empfangsbetrieb bewirken die mittels einer externen Einrichtung in die ferromagnetischen Kerne eingebrachten magnetischen Flussänderungen in den die Kerne umgebenden Wicklungen Induktionsspannungen und im Sendebetrieb bewirkt ein seitens der rotierenden Baugruppe in mindestens eine der Wicklungen eingebrachter zeitlich variierender elektrischer Strom in der Umgebung mindestens eines zugeordneten Kernes ein diesem Strom zeitlich folgendes Magnetfeld.

Fig. 13 zeigt einen Verformungssensor mit einem dreiarmligen Konstruktionselement A, B, C, 133, welches mit zwei von ihrem Wurzelbereich unter Aufspannung eines spitzen Winkels abstehenden Armen B, C unter schiefen Winkeln am Kraftsensor-Grundkörper 130, 131, 132 starr angebracht ist, wobei zwischen diesen beiden Stellen ihrer Anbringung ein Federkörperabschnitt 131 liegt.

Eine Federkörperverformung folgert eine Auslenkung des frei endenden Armes A und damit einhergehend eine Veränderung der magnetischen Kopplung zwischen dem an diesem Arm A angebrachten ersten Teil 133 der zweiteiligen Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination und dem anderswo angebrachten zweiten Teil 134.

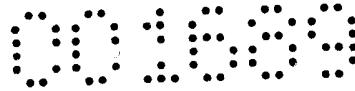
Im Betrieb bewirkt die Verformung des Federkörperabschnittes eine ihr folgende Auslenkung des frei endenden Armes und damit einhergehend auch eine ihr folgende Veränderung der magnetischen Kopplung der zwei Teile (133, 134) der Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination. Fig. 14 zeigt eine spiegelsymmetrische Zusammenfügung zweier dreiarmliger Konstruktionselemente A, 137, B, C und A', 138, B', C' zu einem oval profilierten Kraftsensor oder Drucksensor.

Die wahlweise nach innen oder außen abstehenden und jeweils frei endenden ersten Arme A, A' erfahren bei Kraftangriff $F_1, F_1; F_2, F_2$ auf die fließend in ihr jeweiliges spiegelsymmetrisches, oder aber zentralsymmetrisches, Pendant übergehenden zweiten und dritten Arme B, C; B', C' einander entgegengesetzte Auslenkungen und damit einhergehend die magnetische Kopplung der zweiteiligen Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination 137, 138, deren je ein Teil an einem frei endenden Arm angebracht ist, eine Veränderung.

Bei einem Rohr mit dem in Fig. 14 gezeichneten ovalen Profil als Querschnitt tendiert der Querschnitt in Richtung Kreisform, wenn der Innendruck des Rohres gegenüber dem Außendruck ansteigt, was diese Konstruktion zu einem Druckdifferenzsensor macht.

Im Betrieb bewirkt die Veränderung von an dem Gesamtkörper angreifenden Kräften ($F_1, F_1; F_2, F_2$), welche auch aus einer Veränderung der Druckdifferenz zwischen innen und außen der oval profilierten Gestalt herrühren können, dessen Verformung und damit einhergehend Auslenkungen der frei endenden Arme mit daraus resultierender Veränderung der magnetischen Kopplung der zwei Teile (137, 138) der zweiteiligen Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination.

Fig. 15 zeigt eine Gestaltungsvariante eines dreiarmligen Konstruktionselementes A, B, C, 151 als einen im Betrieb die Schnittkraft F_S oder die Vorschubkraft F_V erfassenden Drehmeißel.



Alle drei vom gemeinsamen Wurzelbereich 150 abstehenden Arme A, B, C enden frei. Der zu einer Schneide 149 ausgebildete oder eine Schneiplatte tragende oder anders gestaltete erste Arm C steht vom Wurzelbereich in entgegengesetzter Richtung zum zweiten Arm B ab, dessen Endabschnitt der Einspannung und Fixierung im Werkzeughalter dient. Diese beiden mit zusammenfallenden Längsachsen angeordneten Arme B, C bilden den sogenannten Schaft.

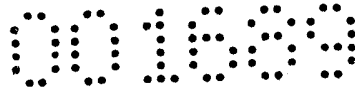
Der im Betrieb auskragende Schaftabschnitt des Drehmeißels erfährt zufolge Schnittkraft F_S oder zufolge Vorschubkraft F_V eine Biegung bei gleichzeitiger Auslenkung des kraftfreien frei endenden dritten Armes A, womit eine der Messgröße folgende Veränderung der magnetischen Kopplung zwischen dem am dritten Arm angebrachten ersten Teil 151 und dem am Schaft angebrachten zweiten Teil 153 der mindestens zweiteiligen Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination einhergeht.

Im Betrieb bewirken die Angriffe von Schnittkraft und Vorschubkraft an Schneidplatte oder Schneide (149) oder anders gestaltetem Krafteinleitungsbereich zwei zueinander orthogonale Biegungen mit zwei zueinander orthogonalen Auslenkungskomponenten des frei endenden dritten Armes (A) und damit einhergehend eine Veränderung der magnetischen Kopplung zwischen den Teilen der mindestens zweiteiligen Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination.

Fig. 16 zeigt eine Kombination zweier dreiarmer Konstruktionselemente A, B, C; A', B', C' zu einem Kräfte in drei Raumrichtungen erfassenden Drehmeißel oder zu einem ganz allgemeinen Kraftsensor.

Jeweils zwei Arme B, C; B', C', die im Betrieb als Federkörper fungieren, stehen von ihren Wurzelbereichen 170, 171 in entgegengesetzte Richtungen und gleichzeitig etwa normal auf den jeweiligen frei endenden dritten Arm A; A' ab und sind in ihren weiteren Verläufen jeweils zu einer C-ähnlichen Gestalt geformt.

Die Enden der einen C-ähnlichen Gestalt gehen individuell fließend in die Enden der anderen C-ähnlichen Gestalt über, wobei die Längsachsen der beiden frei endenden Arme A, A' zusammenfallen und alle Arme in einer Ebene liegen.



Je ein Teil 172, 173 einer im Betrieb magnetisch gekoppelten zweiteiligen Spulen-Anker- oder Spulen-Spulen-Kombination unterhält mit je einem Wurzelbereich 170, 171 starre Verbindung. Jedwede Positionsveränderung des einen frei endenden Armes A gegenüber dem anderen frei endenden Arm A' folgert eine auswertbare Veränderung der magnetischen Kopplung der zweiteiligen Spulen-Anker- oder Spulen- Spulen- Kombination 171, 172.

Im Betrieb bewirkt eine Positionsveränderung des ersten Armes des ersten Konstruktionselementes gegenüber dem ersten Arm des zweiten Konstruktionselementes eine Veränderung der magnetischen Kopplung der Spulen-Anker- oder Spulen-Spulen-Kombination.

Fig. 17 zeigt einen in drei aufeinanderfolgende Abschnitte 141, 142, 143 gegliederten Verschmutzungs-Schutzkörper, deren erster als Ankopplungsabschnitt 141 seiner fixen Anbringung an dem einer Messgröße folgend auslenkenden und frei endenden Arm A oder A' eines erfindungsgegenständlichen Kraft- oder Drehmomentsensors dient, deren dritter als Montageabschnitt 142 seiner eigenen Befestigung dient, und der Ankopplungsabschnitt mit Befestigungsabschnitt flexibel verbindende zweite Abschnitt 142, beispielsweise balgartig gestaltet, einen vor Verschmutzung geschützten Hohlraum 145 aufweist.

Im Hohlraum ist der erste Teil 143 einer im Betrieb magnetisch gekoppelten zweiteiligen Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination am Ankopplungsabschnitt und der zweite Teil 144 am Montageabschnitt angebracht.

Bei als ortsfest angenommenem Montageabschnitt 142 vermag der im Betrieb einer Messgröße folgend auslenkende Arm A den - ihm beispielsweise übergestülpten - Ankopplungsabschnitt 140 auszulenken, wobei die magnetische Kopplung zwischen erstem und zweitem Teil der Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination eine Veränderung erfährt.

Im Betrieb bewirkt die Auslenkung des Ankopplungsabschnittes gegenüber dem Montageabschnitt eine Auslenkung des ersten Teiles der magnetisch gekoppelten zweiteiligen Spule-Anker- oder Spule- Spule-Kombination gegenüber deren zweitem Teil und eine damit einhergehende Veränderung der magnetischen Kopplung der beiden Teile.

Patentansprüche

Anspruch 1:

Konstruktionselement zur Erfassung einer einer Messgröße folgenden und auf sie rückschließen lassenden Gestaltsveränderung oder Torsionsveränderung, dadurch gekennzeichnet, dass

der mechanische Teil aus drei von einem gemeinsamen Zentrum oder Wurzelbereich (21) ausgehenden Armen (A, B, C) gebildet ist,

mindestens einer (B) der Arme (A,B,C) entweder an einem Trägerkörper (1) starr angebracht oder in diesen Trägerkörper integriert ist,

an einem der drei Arme der erste Teil und an einem anderen Arm oder am Trägerkörper (1) der zweite Teil einer zweiteiligen Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination angebracht ist.

(Fig. 1)

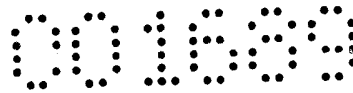
Anspruch 2:

Konstruktionselement nach Anspruch 1 , dadurch gekennzeichnet, dass zur Kraft- oder Drehmoment- oder Biegungserfassung in einem mechanischen System seiner Umgebung

zumindest der erste Arm (C) an einen Körper (31) der Umgebung mechanisch ankoppelbar ausgeführt oder angekoppelt ist,

der vom gemeinsamen Wurzelbereich etwa in entgegengesetzter Richtung zum ersten Arm abstehende zweite Arm (B) entweder mit einer anderen Stelle des selben Körpers (31) oder mit einem anderen Körper (32) mechanisch gekoppelt ist oder frei endet, und

am frei endenden dritten Arm (A), welcher bei hohlem erstem Arm oder hohlem zweitem Arm gegebenenfalls auch innen angebracht ist, der erste Teil (28) einer im Betrieb magnetisch



gekoppelten Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination angebracht ist, und deren zweiter Teil (29) an einem der anderen Arme oder am Trägerkörper (1) angebracht ist. (Fig. 3)

Anspruch 3:

Konstruktionselement nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass bei Einsatz als Drehmomentsensor

an zwei zueinander etwa parallel verlaufenden Armen (A, C), deren mindesten einer frei endet, je ein Teil einer im Betrieb magnetisch gekoppelten Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination (36, 37) angebracht ist,

der vom gemeinsamen Wurzelbereich abstehende dritte Arm (B) im Betrieb das Gegendrehmoment bereitstellt (Fig. 4).

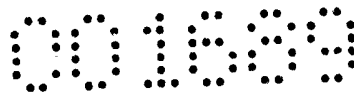
Anspruch 4:

Konstruktionselement nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass bei einem Einsatz als Kraftsensor

der Grundkörper (44 bis 47; 53 bis 56) mit zwei einander gegenüberliegenden und als Federkörper einer Parallelführung fungierenden Rahmenabschnitten (45, 47; 54, 56) und mit zwei anderen einander gegenüberliegenden und gegeneinander etwa parallel verschiebbaren Rahmenabschnitten (44, 46; 53, 55) parallelogrammartig gestaltet ist,

das Ende des ersten Armes (C) eines dreiarmligen Konstruktionselementes (A, 49, B, C; A, 57, B, C) am einen Rahmenabschnitt (46; 55) der beiden parallelverschiebbaren Rahmenabschnitte (44, 46; 53, 55) starr angebracht ist,

das Ende des zweiten Armes (B) an einem anderen Rahmenabschnitt (44; 53) starr angebracht ist, und



am frei endenden dritten Arm (A) der erste Teil (49; 57) einer im Betrieb magnetisch gekoppelten zweiteiligen Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination angebracht ist und deren zweiter Teil (50; 60) an einem anderen der Arme bzw. an einem Rahmenabschnitt angebracht ist (Fig. 5 oder Fig. 6).

Anspruch 5:

Konstruktionselement nach Anspruch 1 , dadurch gekennzeichnet, dass bei Einsatz als Drehmoment- oder Biegungs- oder Scherungs- oder Axialkraftsensor

die vom gemeinsamen Wurzelbereich etwa in entgegengesetzte Richtungen abstehenden zwei Arme (B, C) des Konstruktionselementes (A, 69, B, C) mit ihren Enden an der Innenwandung des Rohrstückes (65) starr angebracht sind,

der frei endende dritte Arm (A) über einen axialen Teilabschnitt hinweg etwa achsparallel zum Rohrstück (65) vom gemeinsamen Wurzelbereich absteht und wahlweise mittels eines Führungselementes (66) axial verschiebbar aber radial fixierend geführt ist, und

im Bereich des freien Endes des dritten Armes (A) der erste Teil (69) einer im Betrieb magnetisch gekoppelten zweiteiligen Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination angebracht ist, deren zweiter Teil (67) mit der Innenwandung des Rohrstückes (65) starre Verbindung unterhält (Fig. 7).

Anspruch 6:

Konstruktionselemente nach Anspruch 1 oder 2 , dadurch gekennzeichnet, dass bei Einsatz als Drehmoment- oder Biegungs- oder Scherungssensor zwei dreiarmlige Konstruktionselemente kombiniert sind, wobei

jeweils zwei Arme (B, C; B', C') der jeweils drei von gemeinsamen Wurzelbereichen (78; 73) abstehenden Arme (A, B, C; A', B', C') mit etwa zusammenfallenden Längsachsen in entgegengesetzte Richtungen abstehen,

einer dieser Arme (C) des einen Konstruktionselementes (A, 80, B, C) mit zusammenfallenden Längsachsen in einen Arm (C') des anderen Konstruktionselementes (A', 75, B', C') fließend übergeht und diese Kombination im Betrieb als Federkörper fungiert,

am einen frei endenden Arm (A) der zwei frei endenden Arme (A; A') der erste Teil (80) der ersten im Betrieb magnetisch gekoppelten zweiteiligen Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination (80, 81) angebracht ist und ihr zweiter Teil (81) an einem der anderen Arme (A) oder dem Trägerkörper (1) angebracht ist, und

gegebenenfalls am anderen frei endenden Arm (A') der erste Teil (75) einer zweiten im Betrieb magnetisch gekoppelten zweiteiligen Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination (75, 76) angebracht ist und ihr zweiter Teil (76) an einem der anderen Arme oder dem Trägerkörper (1) angebracht ist (Fig. 8).

Anspruch 7:

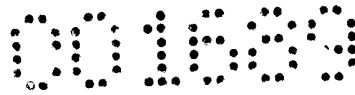
Konstruktionselement nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass zwei etwa übereinstimmend gestaltete dreiarmlige Konstruktionselemente zu einem Drehmomentsensor kombiniert sind, wobei

zwei ungleich lange Arme (A, C) des ersten Konstruktionselementes (A, 85, B, C) von ihrem gemeinsamen Wurzelbereich etwa in Richtung des Wurzelbereiches des zweiten dreiarmligen Konstruktionselementes (A', 86, B', C') abstehen,

der dritte Arm (B) etwa in die entgegengesetzte Richtung absteht,

zwei ungleich lange Arme (A', C') des zweiten Konstruktionselementes (A', 86, B', C') von ihrem gemeinsamen Wurzelbereich etwa in Richtung des Wurzelbereiches des ersten dreiarmligen Konstruktionselementes (A, 85, B, C) abstehen,

der dritte Arm (B') etwa in die entgegengesetzte Richtung absteht und seine Längsachse mit



der Längsachse des dritten Armes (B) des ersten dreiarmligen Konstruktionselementes zusammenfällt,

die beiden Konstruktionselemente jeweils mit ihren längeren Armen (C; C') der ungleich langen Arme (A, C; A', C') in den Wurzelbereich des jeweils anderen Konstruktionselementes fließend übergehen, und ihre kürzeren Arme (A; A') unter geeignetem Axialabstand zum jeweiligen Gegenüber (87; 88) frei enden, wobei das jeweilige Gegenüber jeweils in einem wegen einfacherer Fertigung belassenen funktionslosen Butzen bestehen kann,

im Bereich des freien Endes des einen kürzeren Armes (A) der eine Teil (85) einer im Betrieb magnetisch gekoppelten zweiteiligen Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination angebracht ist,

im Bereich des freien Endes des anderen kürzeren Armes (A') der zweite Teil (86) angebracht ist (Fig. 9).

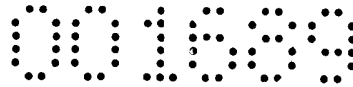
Anspruch 8:

Ausgestaltung gemäß Fig. 10 eines dreiarmligen Konstruktionselemente nach Anspruch 1 ,
dadurch gekennzeichnet, dass bei Einsatz als Kraftsensor oder Drehmomentsensor

die Längsachse des ersten vom gemeinsamen Wurzelbereich (161) abstehenden und frei endenden Armes (A) mit einem Hauptdurchmesser des das dreiarmlige Konstruktionselement (A, B, C, 164) umgebenden verformungssteifen ebenen Kranzes (160) zusammenfällt,

in Bezug auf diesen Hauptdurchmesser ein zweiter Arm (B) und ein dritter Arm (C), welche beide im Betrieb als Federkörper fungieren, zueinander spiegelbildlich vom gemeinsamen Wurzelbereich abstehen und mit ihren Enden fließend in den Kranz übergehen,

mit gemeinsamem Wurzelbereich (161) auch noch gleichartig gestaltete weitere dreiarmlige Konstruktionselemente (A', B', C', 157) angebracht sein können,



gegebenenfalls der Wurzelbereich eine zentrale Ausnehmung (159) oder einen axial ausgerichteten Betätigungszapfen (159) aufweist ,

am frei endenden ersten Arm der erste Teil (164) einer im Betrieb magnetisch gekoppelten Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination angebracht ist und der zweite Teil (165) am Kranz angebracht ist,

wobei gegebenenfalls im Saumbereich des Kranzes oder an dessen Mantel (166) eine binäre serielle Codierung angebracht ist (Fig. 10).

Anspruch 9:

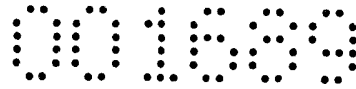
Konstruktionselement nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass für einen Drehmomentsensor zwei Konstruktionselemente kombiniert sind, wobei

der etwa ebene und in Bezug auf ein Zentrum (92) zentralsymmetrische Grundkörper aus einem biegesteifen Balken (97, 98) mit an seinen beiden Längsseiten je zwei etwa normal auf ihn abstehenden Armen (99, 101; 100, 102) besteht,

der erste Arm (C) des auf der selben Seite des Balkens (97, 98) angebrachten ersten Konstruktionselementes (A, B, C, 103) fließend in den zentrumsfernen Bereich des ersten Armes (99), zugleich Federkörper, des Grundkörpers übergeht,

der zweite Arm (B) des selben ersten Konstruktionselementes fließend in den zentrumsfernen Bereich des zweiten vom Balken abstehenden Armes (101) übergeht,

am zentrumsnahe frei endenden dritten Arm (A) des ersten Konstruktionselementes der erste Teil (103) einer im Betrieb magnetisch gekoppelten zweiteiligen Spule-Anker- oder Spule-Spule- Kombination angebracht ist und ihr zweiter Teil (105) starre Verbindung mit dem Balken (97, 98) unterhält,



auf der anderen Seite des Balkens eine zentralsymmetrisch analoge Anordnung mit dem zweiten dreiarmligen Konstruktionselement (A', 104, B', C') vorliegt,

im Zentrumsbereich der zentralsymmetrischen Anordnung gegebenenfalls eine Ausnehmung vorliegt oder ein axial ausgerichteter Betätigungszapfen angebracht ist,

der zentralsymmetrische Aufbau gegebenenfalls von einem mit dem Grundkörper (97 bis 100) koaxialen und mit dem Grundkörper starre Verbindung unterhaltenden Kranz (107) mit binärer serieller Codierung an seinem Mantel (108) oder in seinem Saumbereich umgeben ist (Fig. 11).

Anspruch 10:

Als rotierender Drehmomentsensor einsetzbares Konstruktionselement nach einem der Ansprüche 1 bis 3 oder 5 bis 11, dadurch gekennzeichnet, dass

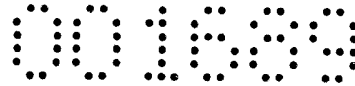
koaxial um den Drehmomentsensor herum eine etwa kreisringförmige Scheibe (111 in Fig. 12) mit etwa kreisförmiger Anordnung mehrerer ferromagnetischer Kerne (113, 114, 115, ...) angebracht ist,

in der Scheibe oder an ihrer Oberfläche um die einzelnen ferromagnetischen Kerne herum, oder um Gruppen ferromagnetischer Kerne herum, Wicklungen angebracht sind,

und wahlweise im Saumbereich (118) der Scheibe (111) oder an ihrem Mantel (117) eine binäre serielle Codierung angebracht ist.

Anspruch 11:

Konstruktionselement nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass zur Verwendung als Verformungssensor



an dem frei endenden Arm (A) der eine Teil (133) einer im Betrieb magnetisch gekoppelten zweiteiligen Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination angebracht ist, und der zweite Teil (134) an einem der anderen Arme oder am Trägerkörper angebracht ist,

die Enden der zwei anderen Arme (B,C) an zwei verschiedenen Stellen des Kraftsensor-Grundkörpers 130, 131, 132 starr angebracht sind, wobei zwischen diesen Stellen ihrer Anbringung ein Federkörperabschnitt (131) liegt (Fig. 13).

Anspruch 12:

Konstruktionselement nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass zwei dreiarmlige Konstruktionselemente zu einem Kraftsensor oder Druckdifferenzsensor kombiniert sind, wobei

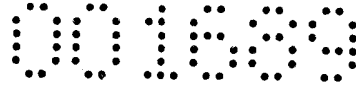
ein erster Arm (B) und ein zweiter Arm (C) des ersten dreiarmligen Konstruktionselementes (A, 137, B, C) von ihrem gemeinsamen Wurzelbereich etwa in entgegengesetzte Richtungen abstehen und gemeinsam eine etwa C-förmige Gestalt bilden,

am frei endenden dritten Arm (A) der erste Teil (137) einer zweiteiligen und im Betrieb eine magnetische Kopplung unterhaltenden Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination (137, 138) angebracht ist, und

die Enden von erstem Arm (B) und zweitem Arm (C) des ersten Konstruktionselementes individuell fließend in das zum ersten Konstruktionselement spiegelsymmetrische oder zentralsymmetrische zweite dreiarmlige Konstruktionselement (A', 138, B', C') übergehen, an dessen frei endendem dritten Arm (A') der zweite Teil (138) der zweiteiligen Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination angebracht ist (Fig. 14).

Anspruch 13:

Konstruktionselement nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass bei Anwendung in Form eines Drehmeißels zur Erfassung zweier orthogonaler Kraftkomponenten



ein erster Arm (C) und ein zweiter Arm (B) mit zusammenfallenden Längsachsen in einander entgegengesetzte Richtungen vom gemeinsamen Wurzelbereich (150) abstehen und den sogenannten Schaft bilden,

am freien Ende des ersten Armes (C) entweder eine Schneidplatte angebracht oder dieses Ende zu einer Schneide (149) oder zu einem anders gestalteten Krafteinleitungsbereich ausgebildet ist,

der im Betrieb mit seinem Endabschnitt in einer Werkzeughalterung fixierte zweite Arm (B) frei endet,

am frei endenden dritten Arm (A) der erste Teil (152) einer im Betrieb magnetisch gekoppelten mindestens zweiteiligen Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination (152, 153) angebracht ist, deren zweiter Teil (153) am Schaft (B, C) angebracht ist,

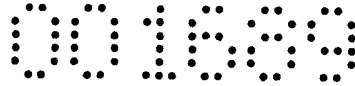
zur getrennten Erfassung von Schnittkraft (F_S) und Vorschubkraft (F_V) gegebenenfalls am Schaft ein zweiter frei endender Arm mit an ihm angebrachtem Anker oder mit an ihm angebrachter Spule angebracht ist (Fig. 15).

Anspruch 14:

Konstruktionselement nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass bei Anwendung in Form eines Drehmeißels gemäß Fig. 15 zur Erfassung dreier orthogonaler Kraftkomponenten zwei dreiarmlige Konstruktionselemente kombiniert sind, wobei

am freien Ende (174) des ersten Armes (A) des ersten dreiarmligen Konstruktionselementes (A, B, C, 172) entweder eine Schneidplatte angebracht oder dieses Ende zu einer Schneide oder zu einem anders gestalteten Krafteinleitungsbereich ausgebildet ist,

der zweite Arm (B) und der dritte Arm (C) des ersten Konstruktionselementes in entgegengesetzte Richtungen und etwa normal zum ersten Arm vom gemeinsamen



Wurzelbereich (170) abstehen und in weiterer Folge etwa zu einer C-Form gekrümmt sind und im Betrieb als Federkörper fungieren,

der erste Arm (A') des zweiten dreiarmigen Konstruktionselementes (A', B', C', 173) frei endet und im Betrieb sein Endabschnitt zur Fixierung an einem Trägerkörper und zur Kraftausleitung an diesen gestaltet ist,

der zweite Arm (B') und der dritte Arm (C') des zweiten dreiarmigen Konstruktionselementes in entgegengesetzte Richtungen und etwa normal zum ersten Arm vom gemeinsamen Wurzelbereich (171) abstehen und in weiterer Folge etwa zu einer C-Form gekrümmt sind und im Betrieb als Federkörper fungieren,

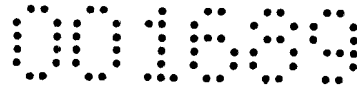
die Enden der aus zweitem und drittem Arm gebildeten C-Gestalt (B, C) des ersten Konstruktionselementes individuell in die Enden der aus zweitem und drittem Arm gebildeten C-Gestalt (B', C') des zweiten Konstruktionselementes fließend übergehen, wobei alle sechs Arme in einer Ebene liegen und die Längsachsen der beiden ersten Arme etwa zusammenfallen,

der erste Teil (172) der im Betrieb magnetisch gekoppelten Spulen-Anker- oder Spulen-Spulen-Kombination mit dem Wurzelbereich des ersten Konstruktionselementes starre Verbindung unterhält, und der zweite Teil (173) mit dem Wurzelbereich des zweiten Konstruktionselementes starre Verbindung unterhält (Fig. 16).

Anspruch 15:

Konstruktionselemente nach den Ansprüchen 1 bis 8 oder 11 bis 13, dadurch gekennzeichnet, dass für eine verschmutzungssichere Ausgestaltung der zweiteiligen Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination an einem frei endenden Arm eines dreiarmigen Konstruktionselements

der erste Teil (143) der zweiteiligen Spule-Anker- oder Spule-Spule-Kombination im Hohlraum (145) eines balgartig gestalteten und Ankopplungsabschnitt (140) mit



Montageabschnitt (142) verbindenden flexiblen Abschnittes (141) am Ankopplungsabschnitt (140) angebracht ist,

der zweite Teil (144) im Hohlraum (145) des flexiblen Abschnittes (141) am Montageabschnitt (140) angebracht ist, und

der Ankopplungsabschnitt am frei endenden Arm (A) angebracht ist (Fig. 17).

FÜR D. ANMELDER(IN):

11. MRZ. 2014

PATENTANWALT

DIPL. ING. PETER ITZE

001699

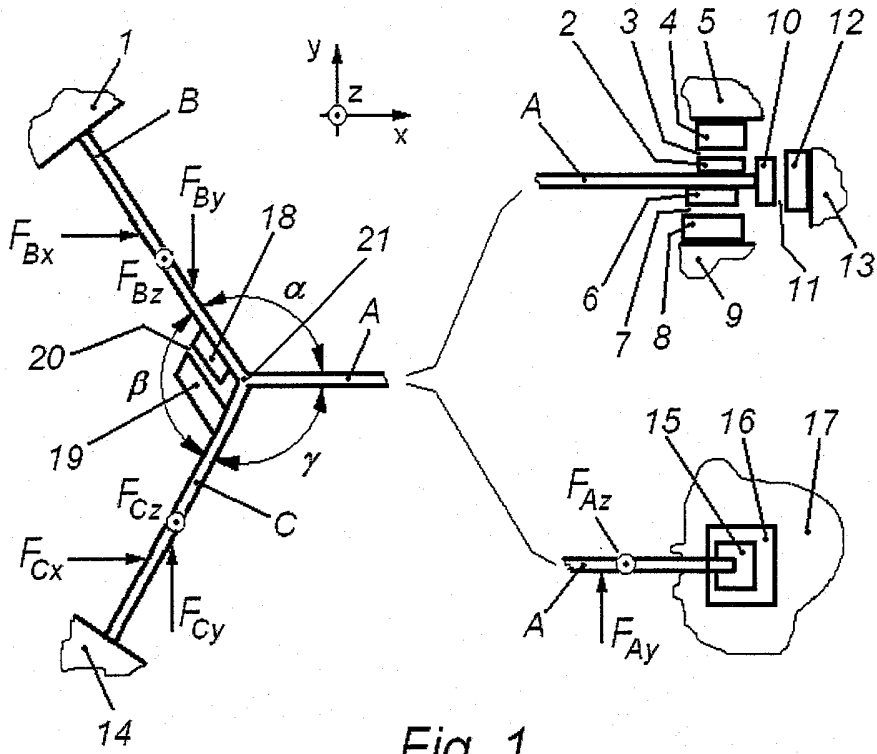


Fig. 1

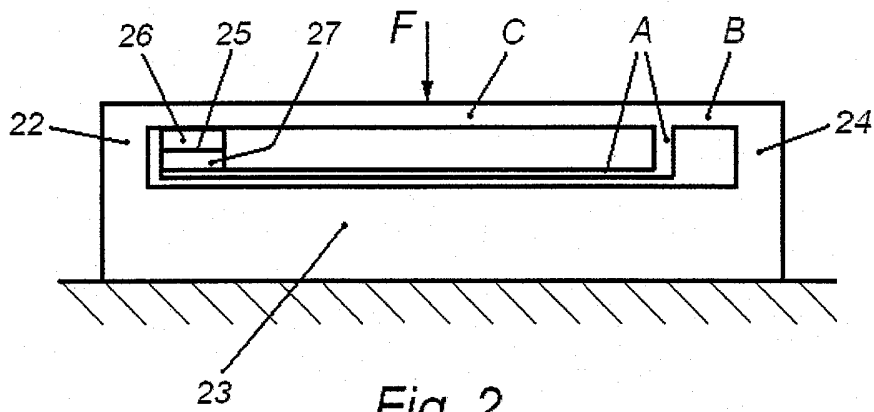


Fig. 2

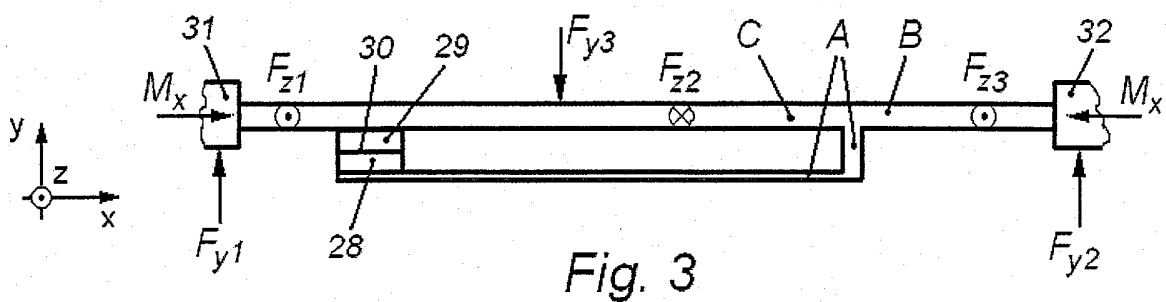


Fig. 3

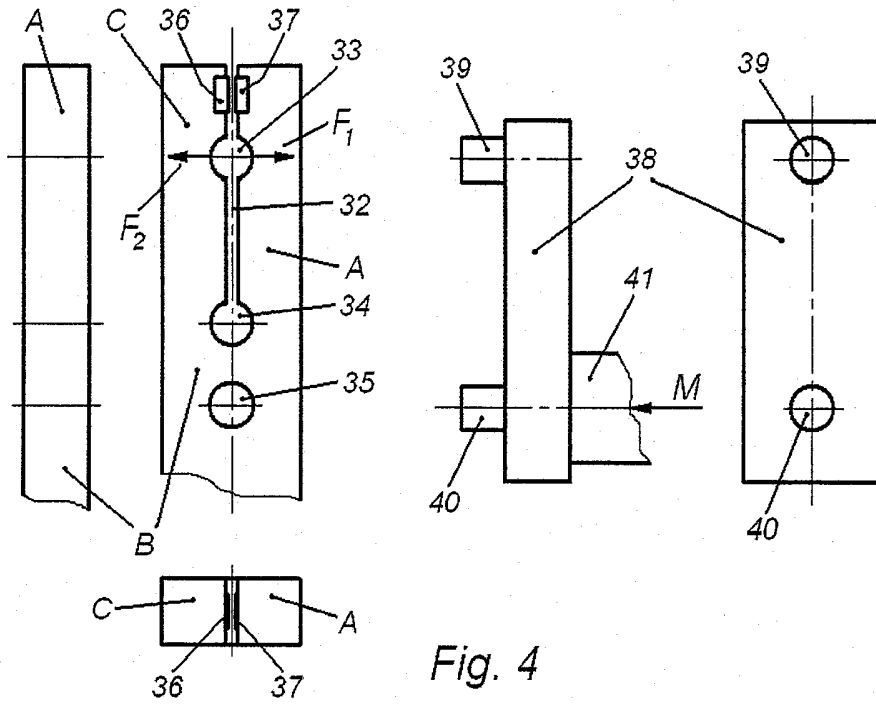


Fig. 4

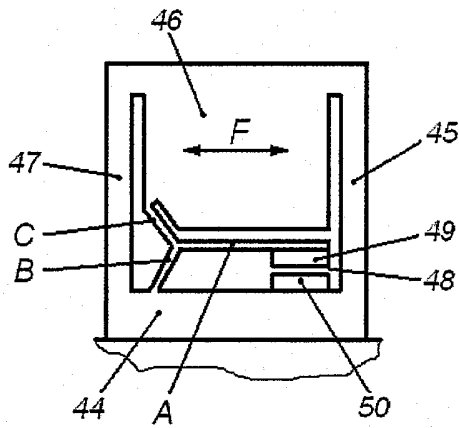


Fig. 5

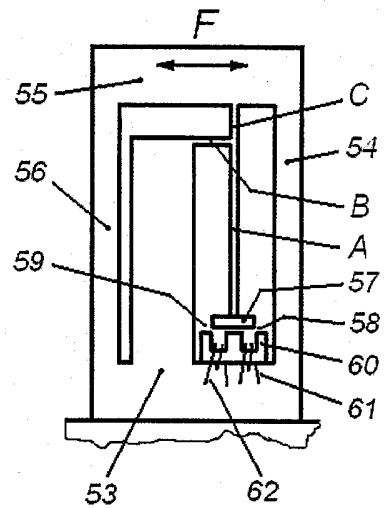


Fig. 6

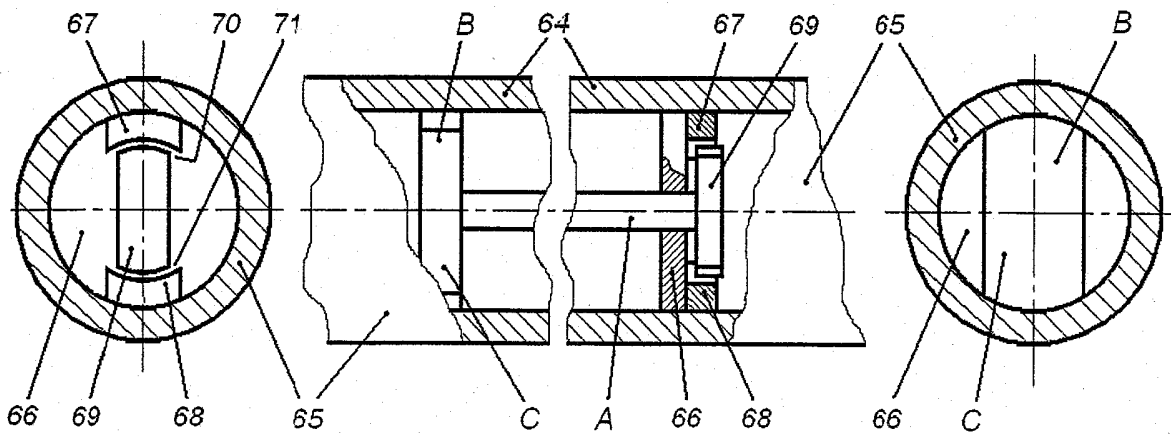


Fig. 7

001599

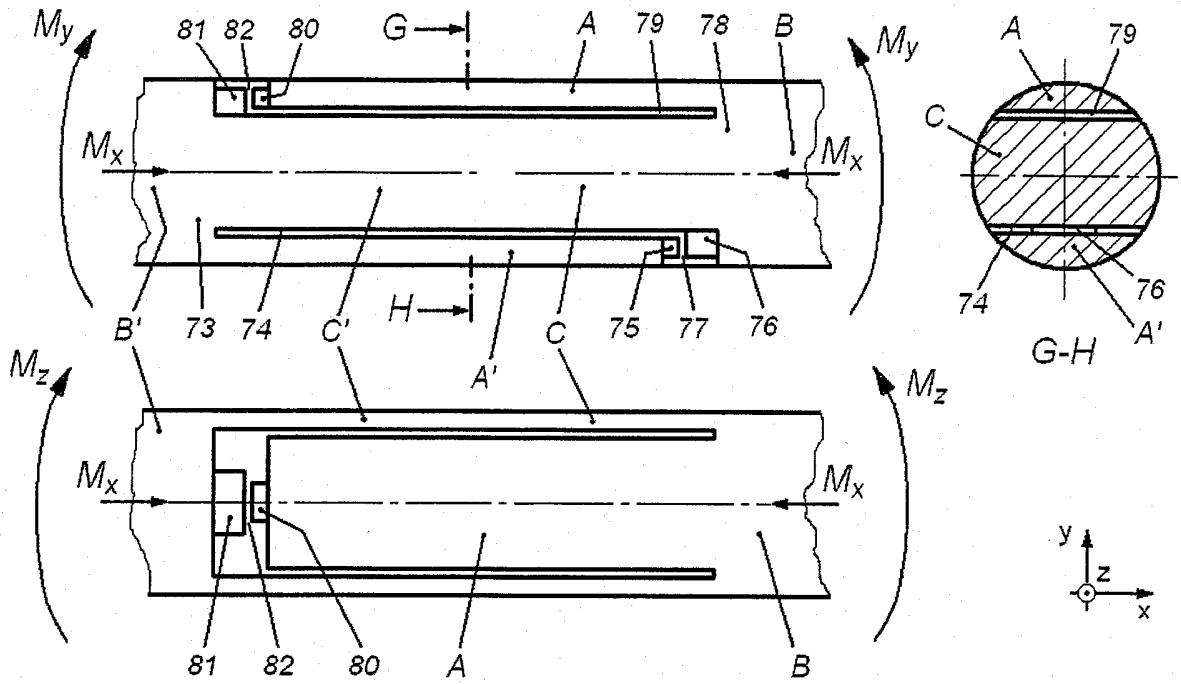


Fig. 8

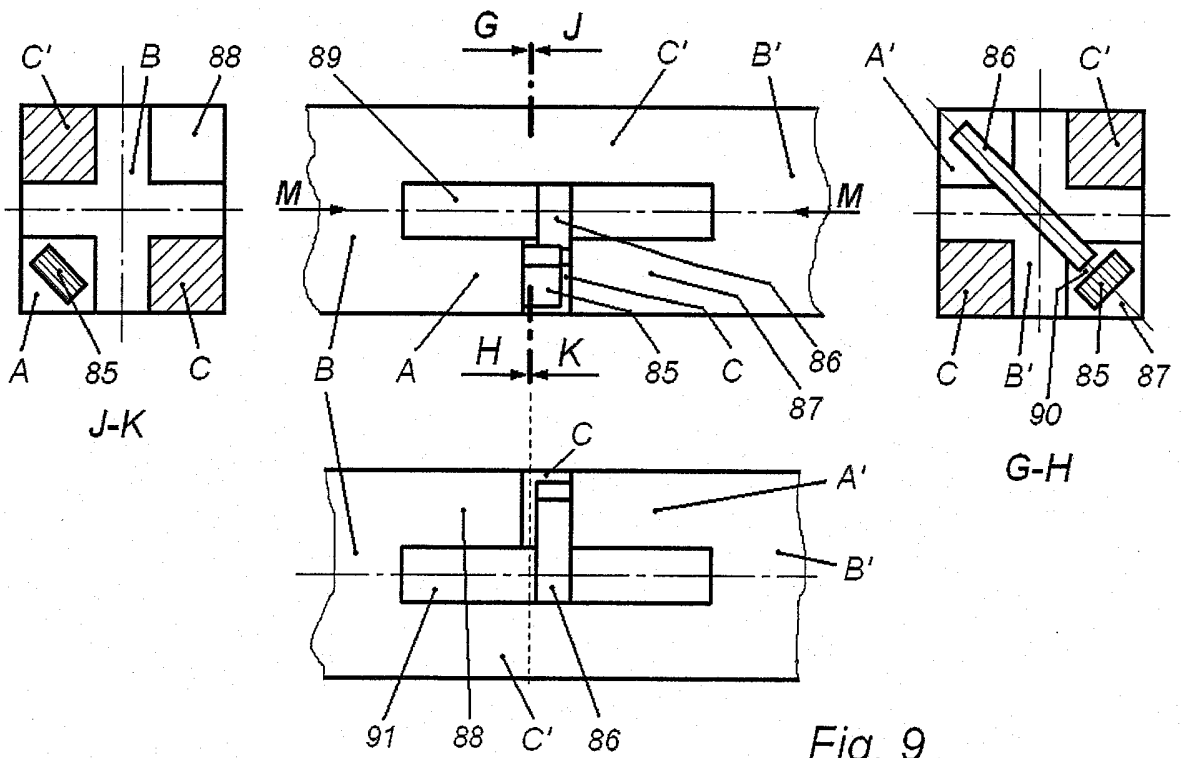


Fig. 9

001899

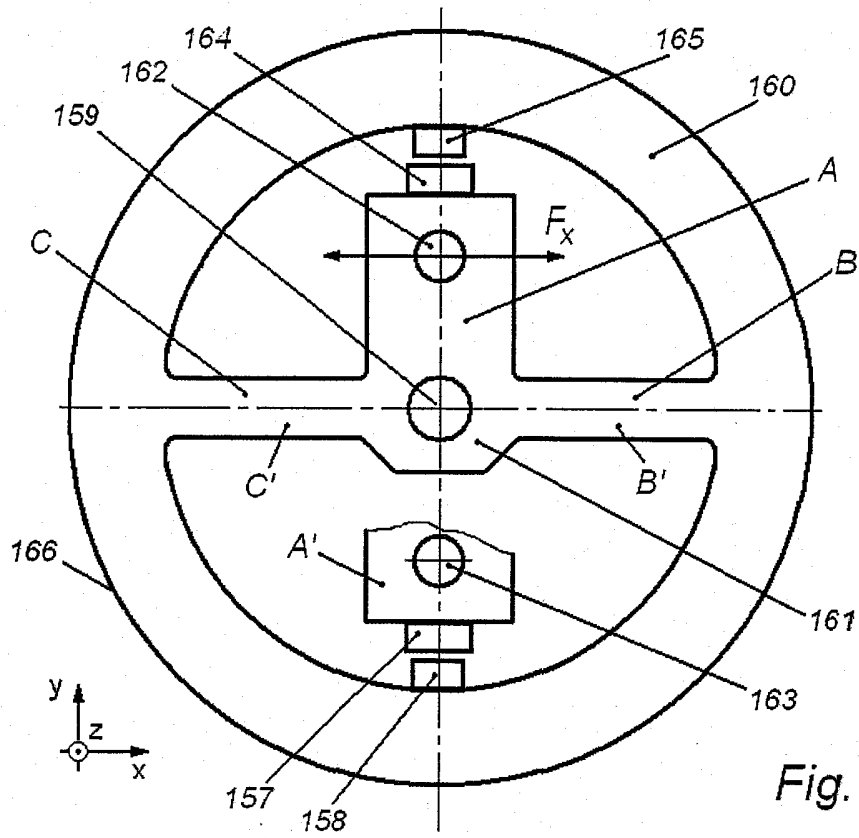


Fig. 10

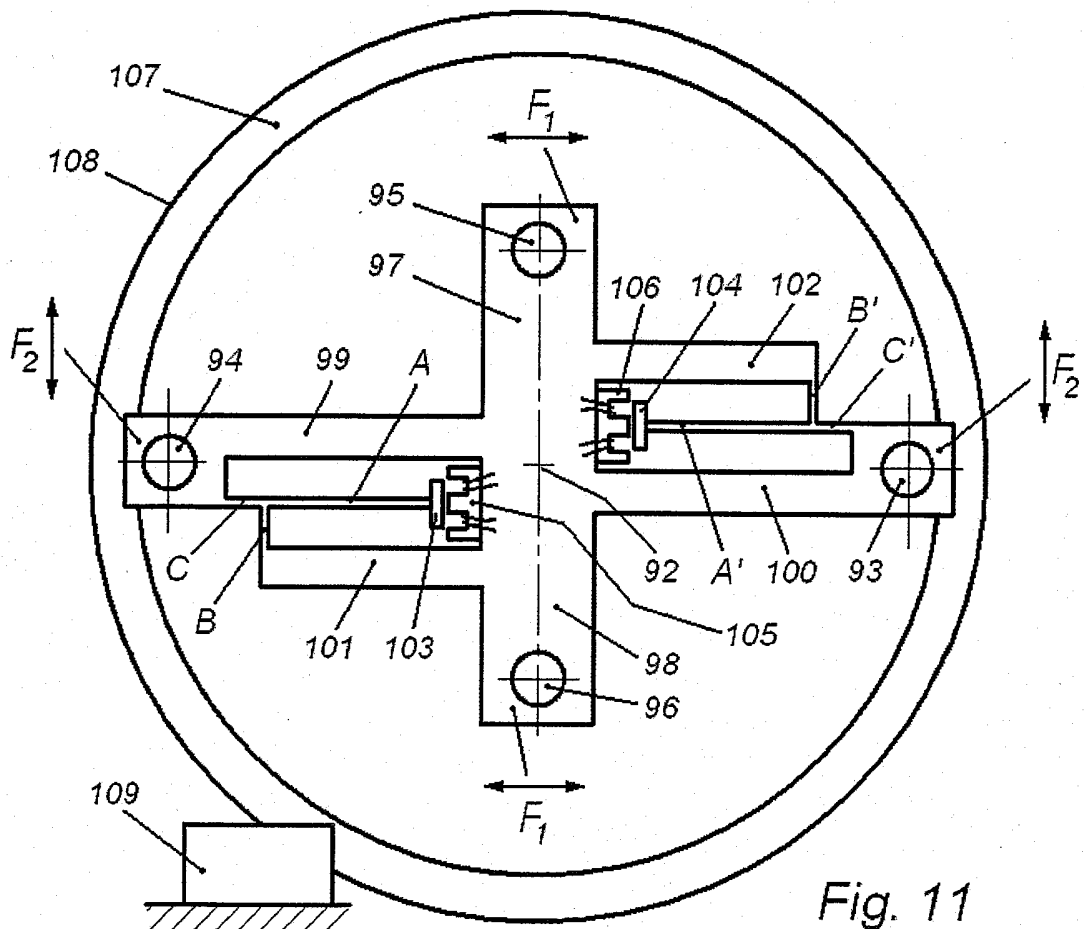


Fig. 11

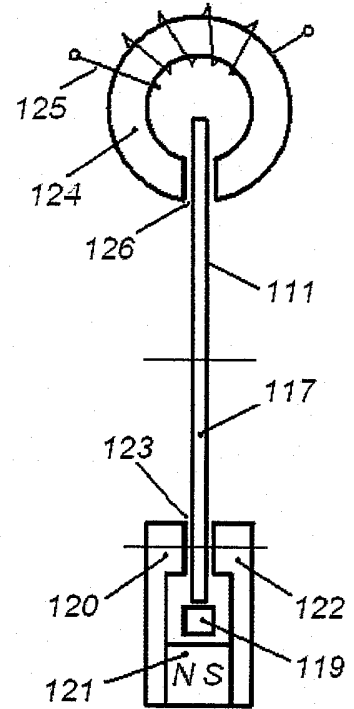
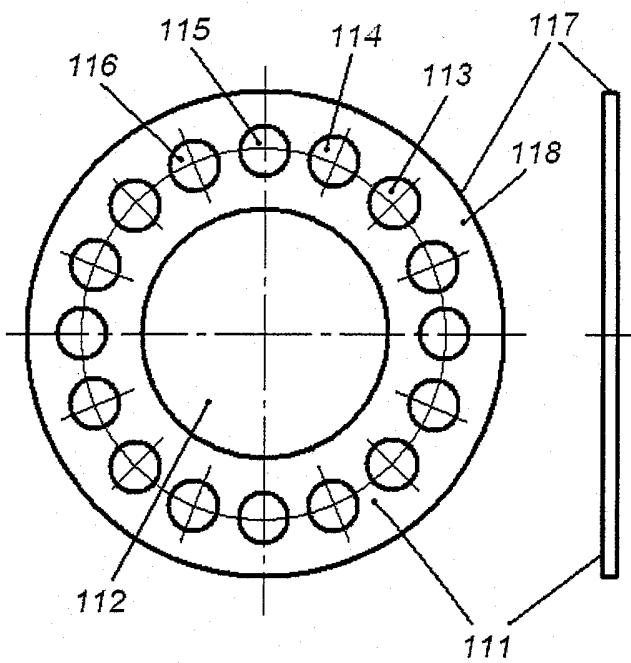


Fig. 12

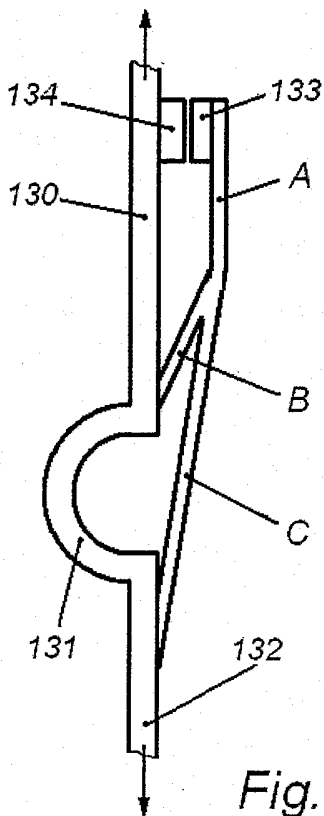


Fig. 13

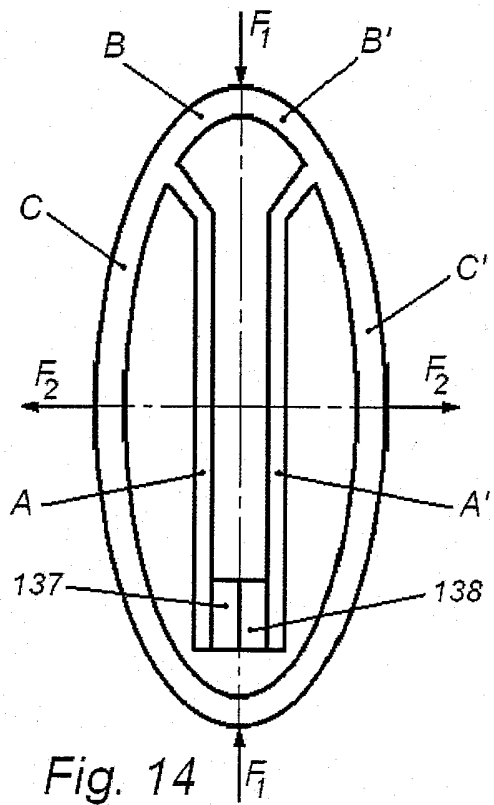


Fig. 14

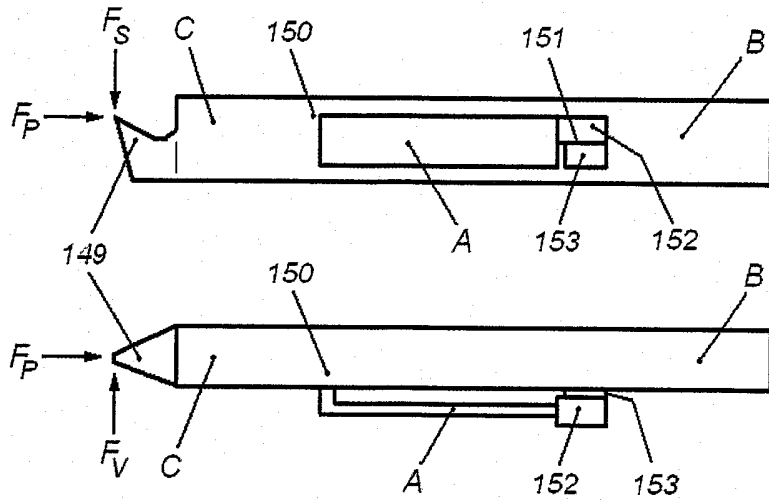


Fig. 15

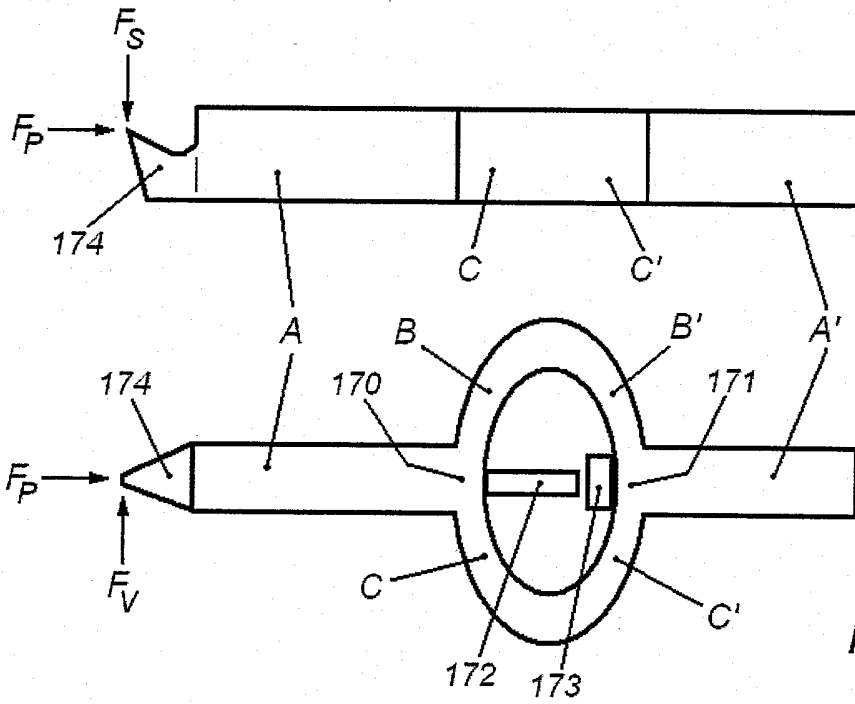


Fig. 16

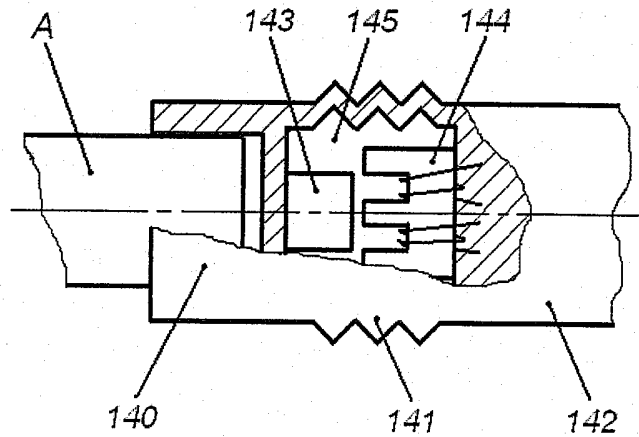


Fig. 17

Klassifikation des Anmeldegegenstands gemäß IPC: G01L 1/04 (2006.01); G01D 5/20 (2006.01); G01L 3/10 (2006.01) ; G01B 7/24 (2006.01)
Klassifikation des Anmeldegegenstands gemäß CPC: G01L 1/04 (2013.01); G01D 5/20 (2013.01); G01L 3/105 (2013.01); G01B 7/24 (2013.01)
Recherchierte Prüfsubstanz (Klassifikation): G01B, G01D, G01G, G01L, G01M
Konsultierte Online-Datenbank: EPODOC, WPI, TXNnn (X-Full)

Dieser Recherchenbericht wurde zu den am **11.03.2014** eingereichten Ansprüchen **1-15** erstellt.

Kategorie ¹⁾	Bezeichnung der Veröffentlichung: Ländercode, Veröffentlichungsnummer, Dokumentart (Anmelder), Veröffentlichungsdatum, Textstelle oder Figur soweit erforderlich	Betreffend Anspruch
X	DE 10204916 A1 (O-TEC GMBH) 28. August 2003 (28.08.2003) Anspruch 1, Fig. 6 bis 16	1, 8
X	DE 10120976 A1 (BIZERBA GMBH & CO. KG) 14. November 2002 (14.11.2002) Ansprüche 1 und 9, Fig. 1 bis 3	1
A	US 7437943 B2 (MUNZ MICHAEL et al.) 21. Oktober 2008 (21.10.2008) Ansprüche 5 bis 7, Fig. 1 und 8	1
A	DE 4420691 C1 (BIZERBA GMBH & CO KG) 18. Jänner 1996 (18.01.1996) Anspruch 1, Fig. 1	1

Datum der Beendigung der Recherche: 14.01.2015	Seite 1 von 1	Prüfer(in): KAMENIK Boris
---	---------------	------------------------------

¹⁾ Kategorien der angeführten Dokumente: X Veröffentlichung von besonderer Bedeutung : der Anmeldegegenstand kann allein aufgrund dieser Druckschrift nicht als neu bzw. auf erfinderischer Tätigkeit beruhend betrachtet werden. Y Veröffentlichung von Bedeutung : der Anmeldegegenstand kann nicht als auf erfinderischer Tätigkeit beruhend betrachtet werden, wenn die Veröffentlichung mit einer oder mehreren weiteren Veröffentlichungen dieser Kategorie in Verbindung gebracht wird und diese Verbindung für einen Fachmann naheliegend ist.	A Veröffentlichung, die den allgemeinen Stand der Technik definiert. P Dokument, das von Bedeutung ist (Kategorien X oder Y), jedoch nach dem Prioritätstag der Anmeldung veröffentlicht wurde. E Dokument, das von besonderer Bedeutung ist (Kategorie X), aus dem ein „ älteres Recht “ hervorgehen könnte (früheres Anmeldedatum, jedoch nachveröffentlicht, Schutz ist in Österreich möglich, würde Neuheit in Frage stellen). & Veröffentlichung, die Mitglied der selben Patentfamilie ist.
---	---