



(12) **Offenlegungsschrift**

(21) Aktenzeichen: **10 2010 044 179.1**

(22) Anmeldetag: **19.11.2010**

(43) Offenlegungstag: **16.05.2012**

(51) Int Cl.: **G01F 1/84 (2006.01)**

(66) Innere Priorität:

10 2010 050 927.2 11.11.2010

(72) Erfinder:

Drahm, Wolfgang, 85435, Erding, DE; Zhu, Hao, 85354, Freising, DE; Rieder, Alfred, 84032, Landshut, DE; Wiesmann, Michael, 85356, Freising, DE; Oudoire, Patrick, Soultz, FR

(71) Anmelder:

Endress + Hauser Flowtec AG, Reinach, CH

(56) Für die Beurteilung der Patentfähigkeit in Betracht
gezogene Druckschriften:
siehe Folgeseiten

(74) Vertreter:

Andres, Angelika, 79576, Weil am Rhein, DE

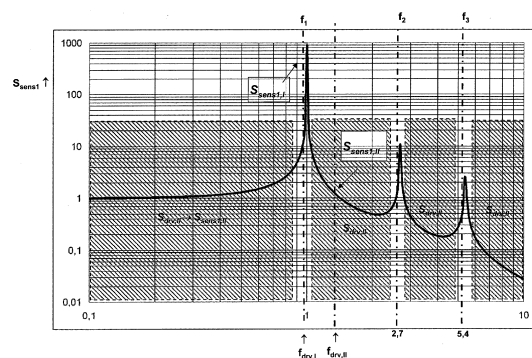
Rechercheantrag gemäß § 43 Abs. 1 Satz 1 PatG ist gestellt.

Die folgenden Angaben sind den vom Anmelder eingereichten Unterlagen entnommen

(54) Bezeichnung: **Meßsystem mit einem Meßwandler von Vibrationstyp**

(57) Zusammenfassung: Das Meßsystem umfaßt einen Meßwandler (MW) vom Vibrationstyp zum Erzeugen von mit Mediumparametern eines strömenden Mediums, insb. einer Massendurchflußrate, einer Dichte und/oder einer Viskosität, korrespondierenden Schwingungssignalen sowie eine mit dem Meßwandler elektrisch gekoppelte Umformer-Elektronik (ME) zum Ansteuern des Meßwandlers und zum Auswerten von vom Meßwandler gelieferten Schwingungssignalen. Der Meßwandler (MW) weist wenigstens ein sich zwischen einem einlaßseitigen ersten Meßrohrende und einem auslaßseitigen zweiten Meßrohrende mit einer Nutz-Schwinglänge erstreckendes Meßrohr (10; 10'), dem eine Vielzahl von natürlichen Schwingungsmoden innewohnen, zum Führen von strömendem Medium, wenigstens einen Schwingungserreger (41) zum Konvertieren von elektrischer Erregerleistung in Vibrationen des wenigstens einen Meßrohrs und wenigstens einen Schwingungssensor (51; 52) zum Erfassen von Vibrationen des wenigstens einen Meßrohrs und zum Erzeugen eines Vibrationen zumindest des wenigstens einen Meßrohrs repräsentierenden Schwingungssignals ($s_{sens,1}$) des Meßwandlers auf. Die die Umformer-Elektronik (ME) liefert im Betrieb ein dem Einspeisen von elektrischer Erregerleistung in den wenigstens einen Schwingungserreger (41), mithin dem Bewirken von Vibrationen des wenigstens einen Meßrohrs dienendes Treibersignal (s_{drv}) für den wenigstens einen Schwingungserreger (41), und zwar derart, daß das Treibersignal (s_{drv}) zumindest zeitweise eine sinusförmige Signalkomponente ($s_{drv,I}$) erster Art mit einer Signalfrequenz, $f_{drv,I}$, aufweist, die einer momentanen Eigenfrequenz, f_1 , eines natürlichen Schwingungsmodes erster Ordnung des wenigstens einen Meßrohrs entspricht, in dem das wenigstens eine Meßrohr Eigenschwingungen um eine Ruhelage ausführen kann bzw. ausführt, welche Eigenschwingungen im Bereich des ersten und zweiten Meßrohrendes jeweils einen Schwingungsknoten und im Bereich der Nutz-Schwinglänge genau einen Schwingungsbauch aufweisen, und, daß das Treibersignal (s_{drv}) zumindest zeitweise eine sinusförmige Signalkomponente ($s_{drv,II}$) zweiter Art mit ei-

ner Signalfrequenz, $s_{drv,II}$, aufweist, die von jeder momentanen Eigenfrequenz jedes natürlichen Schwingungsmodes des wenigstens einen Meßrohrs jeweils um mehr als 1 Hz und/oder um mehr als 1% nämlicher Eigenfrequenz, abweicht.



(56) Für die Beurteilung der Patentfähigkeit in Betracht
gezogene Druckschriften:

DE 10 2005 044 008 A1
DE 10 2007 024 275 A1
DE 10 2007 061 690 A1
WO 2009/ 134 830 A1

Beschreibung

[0001] Die Erfindung betrifft ein, insb. als ein Kompakt-Meßgerät und/oder ein Coriolis-Massedurchfluß-Meßgerät ausgebildetes, Meßsystem für fließfähige, insb. fluide, Medien, das einen im Betrieb zumindest zeitweise von Medium durchströmten, von wenigstens einer das strömende Medium charakterisierenden Meßgröße, insb. einem Massendurchfluß, einer Dichte, einer Viskosität etc., beeinflusste Schwingungssignale generierenden Meßwandler vom Vibrationstyp sowie eine mit dem Meßwandler elektrisch gekoppelte und vom Meßwandler gelieferte Schwingungssignale zu Meßwerten verarbeitende Umformer-Elektronik umfaßt.

[0002] In der industriellen Meßtechnik werden, insb. auch im Zusammenhang mit der Regelung und Überwachung von automatisierten verfahrenstechnischen Prozessen bzw. Prozeßanlagen, zur Ermittlung von charakteristischen Meßgrößen von in einer Prozeßleitung, beispielsweise einer Rohrleitung, strömenden Medien, beispielsweise Flüssigkeiten und/oder Gasen, Pasten oder Pulver oder anderen fließfähigen Meßstoffen, oftmals solche Meßsysteme verwendet, die mittels eines Meßwandlers vom Vibrationstyp und einer daran angeschlossenen, zumeist in einem separaten Elektronik-Gehäuse untergebrachten, Umformer-Elektronik, im strömenden Medium Reaktionskräfte, beispielsweise Corioliskräfte, induzieren und von diesen abgeleitet wiederkehren die wenigstens eine Meßgröße, beispielsweise eine Massedurchflußrate, einer Dichte, einer Viskosität oder einem anderen das Medium entsprechend charakterisierenden Mediumsparameter, entsprechend repräsentierende Meßwerte erzeugen.

[0003] Derartige – oftmals mittels eines In-Line-Meßgeräts in Kompaktbauweise mit integriertem Meßwandler, wie etwa einem Coriolis-Massedurchflußmesser, gebildete – Meßsysteme sind seit langem bekannt und haben sich im industriellen Einsatz bewährt. Beispiele für solche Meßsysteme mit einem Meßwandler vom Vibrationstyp oder auch einzelnen Komponenten davon, sind z. B. in der EP-A 317 340, der EP-A 816 807, der JP-A 8-136311, der JP-A 9-015015, der US-A 2006/0112774, der US-A 2007/0062308, der US-A 2007/0113678, der US-A 2007/0119264, der US-A 2007/0119265, der US-A 2007/0151370, der US-A 2007/0151371, der US-A 2007/0186685, der US-A 2008/0034893, der US-A 2008/0041168, der US-A 2008/0141789, der US-A 2010/0050783, der US-A 2010/0139416, der US-A 2010/0139417, der US-A 2010/0236338, der US-A 2010/0242623, der US-A 2010/0242624, der US-A 2010/0011882, der US-A 2010/0251830, der US-A 46 80 974, der US-A 47 38 144, der US-A 47 77 833, der US-A 48 01 897, der US-A 48 23 614, der US-A 48 79 911, der US-A 50 09 109, der US-A 50 24 104, der US-A 50 50 439, der US-A 52 91 792, der US-A 53 59 881, der US-A 53 98 554, der US-A 54 76 013, der US-A 55 31 126, der US-A 56 02 345, der US-A 56 91 485, der US-A 57 34 112, der US-A 57 96 010, der US-A 57 96 011, der US-A 57 96 012, der US-A 58 04 741, der US-A 58 61 561, der US-A 58 69 770, der US-A 59 45 609, der US-A 59 79 246, der US-A 60 47 457, der US-A 60 92 429, der US-A 60 73 495, der US-A 63 111 36, der US-B 62 23 605, der US-B 63 30 832, der US-B 63 97 685, der US-B 65 13 393, der US-B 65 57 422, der US-B 66 51 513, der US-B 66 66 098, der US-B 66 91 583, der US-B 68 40 109, der US-B 68 68 740, der US-B 68 83 387, der US-B 70 17 424, der US-B 70 40 179, der US-B 70 73 396, der US-B 70 77 014, der US-B 70 80 564, der US-B 71 34 348, der US-B 72 16 550, der US-B 72 99 699, der US-B 73 05 892, der US-B 73 60 451, der US-B 73 92 709, der US-B 74 06 878, der US-B 75 62 586, der WO-A 00/14485, der WO-A 01/02816, der WO-A 03/021205, der WO-A 2004/072588, der WO-A 2005/040734, der WO-A 2005/050145, der WO-A 2007/097760, der WO-A 2008/013545, der WO-A 2008/077574, der WO-A 95/29386, der WO-A 95/16897, der WO-A 96/05484, der WO-A 99/40394 oder den eigenen, nicht veröffentlichten deutschen Patentanmeldungen DE 10 2009 055 069.0 bzw. DE 10 2010 039 627.3 beschreiben. Jeder der darin gezeigten Meßwandler umfaßt wenigstens ein in einem Meßwandler-Gehäuse untergebrachtes, im wesentlichen gerades oder gekrümmtes Meßrohr zum Führen des, gegebenenfalls auch extrem schnell oder extrem langsam strömenden, Mediums. Das wenigstens eine Meßrohr, das an einem mit der jeweiligen Prozeßleitung kommunizierenden einlaßseitigen ersten Meßrohrende und einem gleichermaßen mit der Prozeßleitung kommunizierenden auslaßseitigen zweiten Meßrohrende jeweils mit dem Meßwandler-Gehäuse mechanischen gekoppelt ist und das sich zwischen den beiden Meßrohrenden mit einer im wesentlichen freien Nutz-Schwinglänge erstreckt, wird zwecks Generierung von durch das hindurchströmende Medium, mithin dem davon jeweils zu messenden Mediumsparameter beeinflussten Schwingungen bzw. zwecks Generierung von damit entsprechend korrespondierenden Schwingungssignalen im Betrieb in dem Fachmann an und für sich bekannter Weise aktiv zu Vibrationen um eine Ruhelage in einer für die jeweilige Messung geeigneten Schwingungsform – dem sogenannten Nutzmode – angeregt.

[0004] Bei Meßwandlern mit zwei oder mehr Meßrohren sind diese zumeist über ein sich zwischen den Meßrohren und einem einlaßseitigen Anschlußflansch erstreckenden einlaßseitig Strömungsteiler sowie über ein sich zwischen den Meßrohren und einem auslaßseitigen Anschlußflansch erstreckenden auslaßseitig Strömungsteiler in die Prozeßleitung eingebunden. Bei Meßwandlern mit einem einzigen Meßrohr kommuniziert

letzteres zumeist über ein einlaßseitig einmündendes im wesentlichen gerades Verbindungsrohrstück sowie über ein auslaßseitig einmündendes im wesentlichen gerades Verbindungsrohrstück mit der Prozeßleitung. Ferner umfaßt jeder der gezeigten Meßwandler mit einem einzigen Meßrohr jeweils wenigstens einen einstückigen oder mehrteilig ausgeführten, beispielsweise rohr-, kasten- oder plattenförmigen, Gegenschwinger, der unter Bildung einer ersten Kopplungszone einlaßseitig an das Meßrohr gekoppelt ist und der unter Bildung einer zweiten Kopplungszone auslaßseitig an das Meßrohr gekoppelt ist, und der im Betrieb im wesentlichen ruht oder zum Meßrohr gegengleich, also gleichfrequent und gegenphasig, oszilliert. Das mittels Meßrohr und Gegenschwinger gebildete Innenteil des Meßwandlers ist zumeist allein mittels der zwei Verbindungsrohrstücke, über die das Meßrohr im Betrieb mit der Prozeßleitung kommuniziert, in einem schutzgebenden Meßwandler-Gehäuse gehalten, insb. in einer Schwingungen des Innenteil relativ zum Meßrohr ermöglichenden Weise. Bei den beispielsweise in der US-A 52 91 792, der US-A 57 96 010, der US-A 59 45 609, der US-B 70 77 014, der US-A 2007/0119264, der WO-A 01 02 816 oder auch der WO-A 99 40 394 gezeigten Meßwandler mit einem einzigen, im wesentlichen geraden Meßrohr sind letzteres und der Gegenschwinger, wie bei herkömmlichen Meßwandlern durchaus üblich, zueinander im wesentlichen koaxial ausgerichtet. Bei marktgängigen Meßwandlern der vorgenannten Art ist zumeist auch der Gegenschwinger im wesentlichen rohrförmig und als im wesentlichen gerader Hohlzylinder ausgebildet, der im Meßwandler so angeordnet ist, daß das Meßrohr zumindest teilweise vom Gegenschwinger ummantelt ist. Als Materialien für solche Gegenschwinger kommen, insb. auch bei Verwendung von Titan, Tantal oder Zirkonium für das Meßrohr, zumeist vergleichsweise kostengünstige Stahlsorten, wie etwa Baustahl oder Automatenstahl, zum Einsatz.

[0005] Bei Meßsystemen der in Rede stehenden Art dient als Nutzmode üblicherweise einer von einer Vielzahl von dem Meßrohr innewohnenden natürlichen Schwingungsmoden, d. h. das wenigstens eine Meßrohr wird vornehmlich zu Schwingungen in Resonanz aktiv angeregt, so daß es im Nutzmode überwiegend Eigenschwingungen mit einer seiner momentanen Eigenfrequenzen ausführt. Zumeist dient als Nutzmode ein natürlicher Schwingungsmodus erster Ordnung, der sogenannte Grundmode, des wenigstens einen Meßrohrs, in dem das wenigstens eine Meßrohr Eigenschwingungen um seine Ruhelage ausführen kann bzw. ausführt, welche Eigenschwingungen im Bereich des ersten und zweiten Meßrohrendes jeweils einen Schwingungsknoten und im Bereich der Nutz-Schwinglänge genau einen Schwingungsbauch aufweisen. Im besonderen wird bei Meßwandlern mit gekrümmtem, z. B. U-, V- oder Ω -artig geformtem, Meßrohr bzw. gekrümmten Meßrohren als Nutzmode üblicherweise jene, auch als Biegeschwingungsgrundmode bezeichnete, Eigenschwingungsform gewählt, bei denen das jeweilige Meßrohr zumindest anteilig um eine gedachte Längsachse des Meßwandlers nach Art eines lediglich endseits eingespannten Auslegers pendelt, wodurch im hindurchströmenden Medium vom Massendurchfluß abhängige Corioliskräfte induziert werden. Diese wiederum führen dazu, daß den angeregten Schwingungen des Nutzmodes, im Falle gekrümmter Meßrohre also pendelartigen Auslegerschwingungen, dazu gleichfrequente Biegeschwingungen gemäß eines natürlichen Schwingungsmodus höherer Ordnung, dem sogenannten Coriolismode, überlagert werden. Bei Meßwandlern mit gekrümmtem Meßrohr entsprechen diese durch Corioliskräfte erzwungenen Auslegerschwingungen im Coriolismode üblicherweise jenem Schwingungsmodus, in dem das wenigstens eine Meßrohr auch Drehschwingungen um eine senkrecht zur Längsachse ausgerichtete gedachte Hochachse ausführt. Bei Meßwandlern mit geradem Meßrohr hingegen wird zwecks Erzeugung von massendurchflußabhängigen Corioliskräften oftmals ein solcher natürlicher Schwingungsmodus als Nutzmode gewählt, bei dem das Meßrohr zumindest anteilig Biegeschwingungen im wesentlichen in einer einzigen gedachten Schwingungsebene ausführt, beispielsweise wiederum einem einzigen Schwingungsbauch aufweisenden Biegeschwingungsgrundmode, so daß die Schwingungen im Coriolismode dementsprechend als komplanare, mithin zu den Nutzmodeschwingungen frequenzgleiche Biegeschwingungen ausgebildet sind, die hinsichtlich ihrer Schwingungsform im wesentlichen einem Biegeschwingungsmodus zweiter Ordnung entsprechen. Aufgrund der Überlagerung von Nutz- und Coriolismode weisen die mittels der Sensoranordnung einlaßseitig und auslaßseitig erfaßten Schwingungen des vibrierenden Meßrohrs eine auch vom Massedurchfluß abhängige, meßbare Phasendifferenz auf.

[0006] Üblicherweise werden die Meßrohre derartiger, z. B. in Coriolis-Massedurchflußmessern eingesetzte, Meßwandler im Betrieb ausschließlich oder zumindest überwiegend auf einer momentanen Eigenfrequenz der für den Nutzmode gewählten Schwingungsform angeregt, beispielsweise also einer niedrigsten Eigenfrequenz, mithin also in Resonanz vibrieren gelassen, dies zumeist auch bei konstant geregelter Schwingungsamplitude. Da die Eigenfrequenz jedes natürlichen Schwingungsmodus des wenigstens einen Meßrohrs im besonderen auch von der momentanen Dichte des Mediums abhängig ist, kann mittels marktüblicher Coriolis-Massedurchflußmesser neben dem Massedurchfluß zusätzlich so auch die Dichte von strömenden Medien gemessen werden. Ferner ist es auch möglich, wie beispielsweise in der US-B 66 51 513 oder der US-B 70 80 564 gezeigt, mittels Meßwandlern vom Vibrationstyp, Viskosität des hindurchströmenden Mediums direkt zu messen, beispielsweise basierend auf einer für die Aufrechterhaltung der Schwingungen erforderlichen Erregerenergie bzw. Erregerleistung und/oder basierend auf einer aus einer Dissipation von Schwingungsenergie

resultierenden Dämpfung von Schwingungen des wenigstens einen Meßrohrs, insb. denen im vorgenannten Nutzmode. Darüberhinaus können auch weitere, aus den vorgenannten, als primäre Meßwerte dienende Mediumsparameter Massendurchflußrate, Dichte und Viskosität abgeleitete Meßgrößen, wie etwa gemäß der US-B 65 13 393 die Reynoldszahl zu ermittelt werden.

[0007] Zum aktiven Anregen von Schwingungen des wenigstens einen Meßrohrs weisen Meßwandler vom Vibrationstyp des weiteren eine im Betrieb von einem von einer in der erwähnten Umformer-Elektronik vorgesehenen Treiberschaltung generierten und entsprechend konditionierten elektrischen Treibersignal, z. B. mit einem hinsichtlich Frequenz, Phasenlage und Amplitude geregelten Strom, angesteuerte Erregeranordnung auf, die das Meßrohr mittels wenigstens eines im Betrieb von einem Strom durchflossenen, auf das Meßrohr praktisch direkt einwirkenden elektro-mechanischen, insb. elektro-dynamischen, Schwingungserregers zu Schwingungen im Nutzmode, mithin zu Schwingungen in Resonanz anregt. Desweiteren umfassen derartige Meßwandler eine Sensoranordnung mit, insb. elektro-dynamischen, Schwingungssensoren zum zumindest punktuellen Erfassen einlaßseitiger und/oder auslaßseitiger Schwingungen des wenigstens einen Meßrohrs, insb. denen im Coriolismode, und zum Erzeugen von vom zu erfassenden Mediumsparameter, wie etwa dem Massedurchfluß oder der Dichte, beeinflussen, als Schwingungssignale des Meßwandlers dienenden elektrischen Spannungen. Wie beispielsweise in der US-B 72 16 550 beschrieben können bei Meßwandlern der in Rede stehenden Art gegebenenfalls auch der Schwingungserreger zumindest zeitweise als Schwingungssensor und/oder ein Schwingungssensor zumindest zeitweise als Schwingungserreger verwendet werden. Zwecks Antreiben des erwähnten Nutzmodes in der eingangs erwähnten Weise weist bei den meisten, nicht zuletzt auch marktgängigen, konventionellen Meßsystemen der in Rede stehenden Art das von der Umformer-Elektronik gelieferte Treibersignal zumindest zeitweise eine einzige oder zumindest dominierende Signalkomponente mit einer Signalfrequenz auf, die einer momentanen Eigenfrequenz des erwähnten natürlichen Schwingungsmodes erster Ordnung, beispielsweise also des Biegeschwingungsgrundmodes, des wenigstens einen Meßrohrs entspricht. Im Ergebnis dessen führt somit das wenigstens eine Meßrohr, angeregt vom wenigstens einen Schwingungserreger, zumindest anteilig, zumeist auch überwiegend, Schwingungen in Resonanz, nämlich mit einer der momentanen Eigenfrequenz des Schwingungsmodes erster Ordnung entsprechenden Schwingungsfrequenz aus, und weist auch das wenigstens eine Schwingungssignal dementsprechend zumindest zeitweise eine Signalkomponente mit einer Signalfrequenz auf, die der Signalfrequenz der Signalkomponente des Treibersignals, mithin der momentanen Eigenfrequenz des damit angeregten Schwingungsmodes erster Ordnung entspricht.

[0008] Die Erregeranordnung von Meßwandlern der in Rede stehenden Art weist üblicherweise wenigstens einen elektrodynamischen und/oder differentiell auf das wenigstens eine Meßrohr und den ggf. vorhandenen Gegenschwinger oder ein ggf. vorhandenes anderes Meßrohr einwirkenden Schwingungserreger zum Konvertieren von elektrischer Erregerleistung in Vibrationen des wenigstens einen Meßrohrs auf, während die Sensoranordnung wenigstens einen, zumeist ebenfalls elektrodynamischen, Schwingungssensor zum Erfassen von Vibrationen des wenigstens einen Meßrohrs, beispielsweise also einlaßseitigen oder auslaßseitigen Biegeschwingungen, und zum Erzeugen eines nämliche – etwa einlaßseitige bzw. auslaßseitige – Vibrationen zumindest des wenigstens einen Meßrohrs repräsentierenden Schwingungssignals umfaßt. Überwiegend, nicht zuletzt aber für den erwähnten Fall, daß das Meßsystem als ein dem Erfassen von Massendurchflußraten bzw. Massendurchflüssen dienendes Coriolis-Massendurchfluß-Meßgerät ausgebildet ist, weist die Sensoranordnung zusätzlich zu dem einen – einlaßseitigen – Schwingungssensor wenigstens einen dazu im wesentlichen baugleichen – auslaßseitigen – Schwingungssensor auf. Solche elektrodynamischen und/oder differentiellen Schwingungserreger marktgängiger Meßwandler vom Vibrationstyp, mithin marktgängiger Meßsysteme der in Rede stehenden Art sind mittels einer zumindest zeitweise von einem Wechselstrom durchflossenen – bei Meßwandlern mit einem Meßrohr und einem daran gekoppelten Gegenschwinger zumeist an letzterem fixierten – Magnetspule sowie einen mit der wenigstens einen Magnetspule wechselwirkenden, insb. in diese eintauchenden, als Anker dienenden eher länglichen, insb. stabförmig ausgebildeten, Dauermagneten gebildet, der entsprechend am zu bewegenden Meßrohr fixiert ist. Der Dauermagnet und die als Erregerspule dienende Magnetspule sind dabei üblicherweise so ausgerichtet, daß sie zueinander im wesentlichen koaxial verlaufen. Zudem ist bei herkömmlichen Meßwandlern die Erregeranordnung üblicherweise derart ausgebildet und im Meßwandler plazierte, daß sie im wesentlichen mittig an das wenigstens eine Meßrohr angreift. Dabei ist der Schwingungserreger und insoweit die Erregeranordnung, wie beispielsweise auch bei den in der US-A 57 96 010, der US-B 68 40 109, der US-B 70 77 014 oder der US-B 70 17 424 vorgeschlagenen Meßwandlern gezeigt, zumeist zumindest punktuell entlang einer gedachten mittigen Umfangslinie des Meßrohrs außen an diesem fixiert. Alternativ zu einer mittels eher zentral und direkt auf das Meßrohr wirkenden Schwingungserregern gebildeten Erregeranordnung können, wie u. a. in der US-B 65 57 422, der US-A 60 92 429 oder der US-A 48 23 614 vorgeschlagen, beispielsweise auch mittels zweier nicht im Zentrum des Meßrohres, sondern eher ein- bzw. auslaßseitig an diesem fixierten Schwingungserreger gebildete Erregeranordnungen

verwendet werden oder, wie u. a. in der US-B 62 23 605 oder der US-A 55 31 126 vorgeschlagen, beispielsweise auch mittels eines zwischen dem ggf. vorhandenen Gegenschwinger und dem Meßwandler-Gehäuse wirkenden Schwingungserreger gebildete Erregeranordnungen verwendet werden. Bei den meisten marktgängigen Meßwandlern vom Vibrationstyp sind die Schwingungssensoren der Sensoranordnung, wie bereits angedeutet, zumindest insoweit im wesentlichen baugleich ausgebildet wie der wenigstens eine Schwingungserreger, als sie nach dem gleichen Wirkprinzip arbeiten. Dementsprechend sind auch der wenigstens eine Schwingungssensor bzw. die Schwingungssensoren einer solchen Sensoranordnung zumeist jeweils mittels wenigstens einer – üblicherweise am ggf. vorhandene Gegenschwinger fixierten –, zumindest zeitweise von einem veränderlichen Magnetfeld durchsetzte und damit einhergehend zumindest zeitweise mit einer induzierten Meßspannung beaufschlagten sowie einem am Meßrohr fixierten, mit der wenigstens eine Spule zusammenwirkenden dauermagnetischen Anker gebildet, der das Magnetfeld liefert. Jede der vorgenannten Spulen ist zudem mittels wenigstens eines Paares elektrischer Anschlußleitungen mit der erwähnten Umformer-Elektronik des In-Line-Meßgeräts verbunden, die zumeist auf möglichst kurzem Wege von den Spulen über den Gegenschwinger hin zum Meßwandler-Gehäuse geführt sind.

[0009] Wie u. a. in den eingangs erwähnten der US-B 73 92 709, der US-B 75 62 586, der US-A 2007/0113678, der WO-A 99/39164 bzw. der WO-A 03/021205 diskutiert, können Meßwandler vom Vibrationstyp, mithin die damit gebildeten Meßsysteme während ihrer, zumeist mehrere Jahre umfassenden, Laufzeit einer Vielzahl von Belastungen ausgesetzt sein, die erhebliche Abweichungen des Meßsystems von einem dafür vorab, etwa bei einer Kalibrierung im Herstellerwerk und/oder bei einer Inbetriebnahme des Meßsystems, ermittelten Referenzzustand bewirken und damit einhergehend die Meßgenauigkeit des Meßsystems, mit der dieses die zu erfassenden Mediumsparameter in die entsprechenden Meßwerte schlußendlich abbildet, signifikant herabsetzen können. Als Beispiele für solche, im Ergebnis ein Schwingungsverhalten des wenigstens einen Meßrohrs insgesamt irreversible verändernde Belastungen, seien sie nun einmalig oder mehrfach wiederkehrend bzw. dauerhaft oder nur kurzzeitig auftretend, können exemplarisch Übertemperaturen, hohe Temperaturschocks oder andere thermisch bedingte Überbelastungen des wenigstens einen Meßrohrs, hohe Druckstöße im Medium, seitens der Prozeßleitung auf den Meßwandler ausgeübte zu hohe Einspannkräfte und/oder Rüttelkräfte und damit einhergehende Reißbildung und/oder plastische Deformation im wenigstens einen Meßrohr, seitens des im Meßwandler geführten Mediums, beispielsweise durch Korrosion und/oder Abrasion, bewirkte Erodierung des wenigstens einen Meßrohrs von Innen heraus, mithin eine Reduzierung von dessen Wandstärke, die Bildung von Belag auf der mediumsberührenden Innenseite des wenigstens einen Meßrohrs, Materialermüdung oder andere Abnutzungerscheinungen am wenigstens einen Meßrohr zu nennen. Darüberhinaus können während der Laufzeit des Meßsystems auch der wenigstens einen Schwingungserreger wie auch jeder der Schwingungssensoren, etwa durch thermisch bedingte Überlastung bzw. Alterung, für die Meßgenauigkeit relevanten Veränderungen unterworfen sein, etwa derart, daß im Ergebnis auch eine elektrische Impedanz des Meßwandlers verändert ist. Im Ergebnis solcher Belastungen variiert schlußendlich stets eine dem Meßwandler immanente Meßwandler-Übertragungsfunktion, gemäß der der vom wenigstens einen Treibersignal angesteuerte Meßwandler letztlich den jeweils zu erfassenden Mediumsparameter in die jeweiligen Schwingungssignale konvertiert, in einer zunächst nicht ohne weiteres erkenn- oder vorhersehbaren, jedoch gelegentlich hinsichtlich der angestrebten hohen Meßgenauigkeit nicht mehr zu vernachlässigenden Weise, arbeitet also das Meßsystem insgesamt fehlerhaft. Zudem müssen infolge solcher, nicht zuletzt auch die strukturelle Integrität des Meßwandlers insgesamt beeinflussende Überlastungen, Beeinträchtigungen der Funktionstüchtigkeit des Meßsystems oder unter Umständen sogar auch zu Leckage oder Explosion führende Zerstörungen des Meßwandlers besorgt werden. Solche auch die Betriebssicherheit von Meßsystemen der in Rede stehenden Art betreffenden Veränderungen gegenüber dem Referenzzustand, können, nicht zuletzt im Falle toxischer und/oder leicht entflammbarer Medien bzw. im Falle von unter hohem Druck stehenden Gasen, durchaus auch katastrophale Folgen für die gesamte Prozeßanlage sowie sich dann aufhaltende Personen haben. Dem Rechnung tragend werden Meßsysteme der in Rede stehenden Art üblicherweise wiederkehrend entsprechenden Nachprüfungen unterzogen, etwa im Zuge von mit der vorausschauenden Instandhaltung verbundenen Maßnahmen, und bei Bedarf, etwa bei diagnostizierte erhöhter Meßgenauigkeit, gelegentlich entsprechend nachkalibriert oder ausgetauscht.

[0010] Zwecks möglichst frühzeitiger Erkennung einer ein vorgegebenes Toleranzmaß überschreitenden Abweichung des Meßsystems vom dafür vorab ermittelten Referenzzustand, mithin einer Diagnose von seitens des Meßwandlers bedingten Fehlern des Meßsystems, und der damit einhergehend sich anbahnenden signifikanten Verringerung der Meßgenauigkeit bzw. der Betriebssicherheit von Meßsystemen der in Rede stehenden Art ist beispielsweise in der US-A2010/0011882, der US-A 2007/0062308, der US-A 2007/0113678, WO-A 96/05484, WO-A 99/39164, der WO-A 03/021205 oder der EP-A 816 807 Meßsystem vorgeschlagen, vorgenannte Veränderungen von solchen Meßsystemen anhand von Vergleichen aktueller, nämlich im Betrieb ermittelter, Schwingungsantworten ausgewählter Komponenten des Meßwandlers bzw. nämliche Schwin-

gungsantworten repräsentierender Systemparameter, beispielsweise eine Meßrohrsteifigkeit, eine Vielzahl von, ggf. auch frequenzselektiv erfaßten, Dämpfungsfaktoren, Verhältnisse von mechanischen Eigenfrequenzen des wenigstens Meßrohrs oder andere, vorbestimmte Meßwandler-Übertragungsfunktionen beschreibende, mithin das Meßsystem charakterisierende Systemparameter etc., auf ausgewählte – breitbandige bzw. frequenzselektive – Schwingungsanregungen, wie etwa eine Schlag oder eine kontinuierliche, ggf. auch multi-modale, Schwingungsanregung einer bzw. mehrerer der Eigenfrequenzen des wenigstens Meßrohrs, mit dafür zuvor im Referenzzustand des Meßsystems passend ermittelten Meßwandler-Übertragungsfunktionen bzw. diese repräsentierende Referenz-Systemparameter zu vergleichen, um beispielsweise bei Überschreiten eines entsprechend vorgegebenen, ein noch akzeptables Toleranzmaß repräsentierenden, Schwellenwerts, mithin bei Diagnostizieren eines Fehlers, eine dies entsprechend signalisierende Systemstatusmeldung, beispielsweise ein Alarm, zu generieren.

[0011] Alternativ zu solchen, schlußendlich jeweils immer auf Messungen von Resonanz-Schwingungen des wenigstens einen Meßrohrs beruhenden, mithin in erheblichem Maße auch von Mediumsparametern, insb. Dichte und Viskosität, abhängigen Diagnoseverfahren ist darüberhinaus in der US-A 2007/0113678 ferner vorgeschlagen, eine – nicht näher spezifizierte – Komponente des Meßsystems, etwa das Meßwandler-Gehäuse, mit einer erzwungene Schwingung anzuregen, nämlich auf genau einer Schwingungsfrequenz, die außerhalb einer Resonanzfrequenz nämlicher Komponenten liegt, um bestimmte – allerdings ebenfalls nicht näher spezifizierte – Charakteristiken des Meßsystems zu ermitteln, die ansonsten, nämlich über die Beobachtung von Eigenfrequenzen, nur schwer zugänglich sind. Ob oder inwieweit bzw. anhand welcher Faktoren damit schlußendlich eine Abweichung des Meßsystems vom Referenzzustand überhaupt festzustellen, nicht zuletzt aber auch ein Fehlerzustand des Meßsystems im Betrieb desselben tatsächlich zu diagnostizieren wäre, ist allerdings nicht offenbart.

[0012] Ein Aufgabe der Erfindung besteht daher darin, mittels Meßwandler vom Vibrationstyp gebildet Meßsysteme dahingehend zu verbessern, daß damit – nicht zuletzt aber auch mit den bereits konventionellen, mithin etablierten Meßsystemen der in Rede stehenden Art "bordeigenen" Schwingungserregern und -sensoren und möglichst auch ohne den eigentlichen Meßbetrieb nennenswert zu beeinflussen oder gar unterbrechen zu müssen – das Auftreten von die Meßgenauigkeit und/oder die Betriebssicherheit herabsetzenden Verschleiß- bzw. Alterungserscheinungen des jeweiligen Meßwandlers möglichst frühzeitig und zuverlässig detektiert, ggf. auch signalisiert werden können; dies im besonderen auch weitgehend unabhängig vom im Meßwandler strömenden Medium sowie unter weitgehender, ggf. auch ausschließlicher Verwendung der für solche Meßsystemen, nicht zuletzt auch für die darin bis anhin verbauten Meßwandler, bewährten Designs wie auch unter gleichermaßen weitgehender Beibehaltung bewährten Technologien und Architekturen etablierter Umformer-Elektroniken.

[0013] Zur Lösung der Aufgabe besteht die Erfindung in einem Meßsystem für, beispielsweise in Rohrleitungen, strömende Medien, welches Meßsystem einen im Betrieb von einem Medium, beispielsweise einem Gas und/oder einer Flüssigkeit, einer Paste oder einem Pulver oder einem anderen fließfähigem Material, durchströmten Meßwandler vom Vibrationstyp zum Erzeugen von mit Mediumsparametern des strömenden Mediums, beispielsweise einer Massendurchflußrate, einer Dichte und/oder einer Viskosität, korrespondierenden Schwingungssignalen sowie eine mit dem Meßwandler elektrisch gekoppelte Umformer-Elektronik zum Ansteuern des Meßwandlers und zum Auswerten von vom Meßwandler gelieferten Schwingungssignalen umfaßt. Der Meßwandler weist wenigstens ein, beispielsweise V-förmiges, U-förmiges oder gerades, sich zwischen einem einlaßseitigen ersten Meßrohrende und einem auslaßseitigen zweiten Meßrohrende mit einer Nutz-Schwinglänge erstreckendes Meßrohr, dem eine Vielzahl von natürlichen Schwingungsmoden innewohnen, zum Führen von strömendem Medium, wenigstens einen, beispielsweise elektrodynamischen, Schwingungserreger zum Konvertieren von elektrischer Erregerleistung in Vibrationen des wenigstens einen Meßrohrs, beispielsweise derart, daß das wenigstens eine Meßrohrs zumindest anteilig und/oder zumindest zeitweise Schwingungen um eine Ruhelage, mit einer momentanen Eigenfrequenz eines dem Meßrohr immanenten natürlichen Schwingungsmodes ausführt, und wenigstens einen, beispielsweise elektrodynamischen, Schwingungssensor zum Erfassen von, beispielsweise einlaßseitigen oder auslaßseitigen, Vibrationen des wenigstens einen Meßrohrs und zum Erzeugen eines, beispielsweise einlaßseitige bzw. auslaßseitige, Vibrationen zumindest des wenigstens einen Meßrohrs repräsentierenden Schwingungssignals des Meßwandlers auf. Die Umformer-Elektronik liefert ein dem Einspeisen von elektrischer Erregerleistung in den wenigstens einen Schwingungserreger, mithin dem Bewirken von Vibrationen des wenigstens einen Meßrohrs dienendes Treibersignal für den wenigstens einen Schwingungserreger, derart, daß das Treibersignal zumindest zeitweise eine, beispielsweise mehrere Schwingungsperioden aufweisende, sinusförmige Signalkomponente erster Art mit einer Signalfrequenz, $f_{dr,1}$, aufweist, die einer momentanen Eigenfrequenz, f_1 , eines natürlichen Schwingungsmodes erster Ordnung des wenigstens einen Meßrohrs entspricht, in dem das wenigstens eine

Meßrohr Eigenschwingungen um eine Ruhelage ausführen kann bzw. ausführt, welche Eigenschwingungen im Bereich des ersten und zweiten Meßrohrendes jeweils einen Schwingungsknoten und im Bereich der Nutzlänge genau einen Schwingungsbauch aufweisen, wodurch das wenigstens eine Meßrohr, angeregt vom wenigstens einen Schwingungserreger, zumindest anteilig, beispielsweise auch überwiegend, Schwingungen in Resonanz, nämlich mit einer der momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung entsprechenden Schwingungsfrequenz, $f_{\text{drv,I}} = f_1$, ausführt, und das wenigstens eine Schwingungssignal zumindest zeitweise eine, beispielsweise mehrere Schwingungsperioden aufweisende, sinusförmige Signalkomponente erster Art mit einer Signalfrequenz, $f_{\text{sens,I}}$, aufweist, die der Signalfrequenz, $f_{\text{drv,I}}$, der Signalkomponente erster Art des Treibersignals, mithin der momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung entspricht, und, derart daß das Treibersignal zumindest zeitweise eine, beispielsweise hinsichtlich einer Signalleistung momentan dominierende und/oder mehrere Schwingungsperioden aufweisende, sinusförmige Signalkomponente zweiter Art mit einer Signalfrequenz, $f_{\text{drv,II}}$, aufweist, die von jeder momentanen Eigenfrequenz jedes natürlichen Schwingungsmodes des wenigstens einen Meßrohres jeweils um mehr als 1 Hz, beispielsweise auch um mehr als 10 Hz, und/oder um mehr als 1%, beispielsweise auch mehr als 10%, nämlich der Eigenfrequenz, abweicht, wodurch das wenigstens eine Meßrohr, angeregt vom wenigstens einen Schwingungserreger, zumindest anteilig erzwungene Schwingungen außer Resonanz ausführt, und das wenigstens eine Schwingungssignal zumindest zeitweise eine, beispielsweise mehrere Schwingungsperioden aufweisende, sinusförmige Signalkomponente zweiter Art mit einer Signalfrequenz, $f_{\text{sens,II}}$, aufweist, die der Signalfrequenz, $f_{\text{drv,II}}$, der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals, mithin keiner momentanen Eigenfrequenz irgendeines natürlichen Schwingungsmodes des wenigstens einen Meßrohres entspricht.

[0014] Nach einer ersten Ausgestaltung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Umformer-Elektronik die Signalfrequenz der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals in Abhängigkeit von der Signalkomponente erster Art des Treibersignals und/oder in Abhängigkeit von der Signalkomponente erster Art des Schwingungssignals einstellt, beispielsweise derart, daß die Umformer-Elektronik die Signalfrequenz der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals in einem, beispielsweise bereits seitens des Herstellers fest, vorgegebenen Frequenz-Verhältnis zur momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung bzw. zur momentanen Signalfrequenz der Signalkomponente erster Art des Treibersignals einstellt. Diese Ausgestaltung der Erfindung weiterbildend ist ferner vorgesehen, daß die Umformer-Elektronik die Signalfrequenz der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals in einem vorgegebenen, beispielsweise in einem nichtflüchtigen Datenspeicher für als einen Referenzzustand des Meßsystems repräsentierende Referenzwerte dienende Meßwerte vorgehaltenen, Frequenz-Verhältnis zur momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung bzw. zur momentanen Signalfrequenz der Signalkomponente erster Art des Treibersignals einstellt.

[0015] Nach einer zweiten Ausgestaltung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Umformer-Elektronik mittels der Signalkomponente zweiter Art des wenigstens einen Schwingungssignals eine, beispielsweise als ein Alarm deklarierte, Systemstatusmeldung generiert, die eine, beispielsweise durch Alterung des Meßsystems bedingte und/oder durch ein Schwingungsverhalten des wenigstens einen Meßrohres irreversible verändernde Belastungen des Meßwandlers bedingte und/oder durch eine elektrische Impedanz und/oder eine elektro-mechanische Wandlerkonstante des wenigstens einen Schwingungserregers verändernde thermische Belastungen des Meßwandlers bedingte und/oder durch eine elektrische Impedanz und/oder eine elektro-mechanische Wandlerkonstante des wenigstens einen Schwingungssensors verändernde thermische Belastungen des Meßwandlers bedingte, ein vorgegebenes Toleranzmaß überschreitende Abweichung des Meßsystems von einem dafür vorab, beispielsweise bei einer Kalibrierung und/oder bei einer Inbetriebnahme des Meßsystems, ermittelten Referenzzustand, beispielsweise visuell und/oder akustisch wahrnehmbar, signalisiert.

[0016] Nach einer dritten Ausgestaltung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Umformer-Elektronik mittels der Signalkomponente zweiter Art des wenigstens einen Schwingungssignals eine, beispielsweise als ein Alarm deklarierte, Systemstatusmeldung generiert, die eine ein vorgegebenes Toleranzmaß überschreitende Abnutzung des Meßrohres, beispielsweise visuell und/oder akustisch wahrnehmbar, signalisiert. Diese Ausgestaltung der Erfindung weiterbildend ist ferner vorgesehen, daß die von der Systemstatusmeldung signalisierte Abweichung daraus resultiert, daß auf einer das zu messende Medium im Betrieb kontaktierenden Innenseite des Meßrohres ein daran haftender Belag gebildet ist, und/oder daß eine strukturelle Integrität des wenigstens einen Meßrohres nicht mehr gewährleistet ist, beispielsweise infolge von Materialabtragung und/oder infolge von Überlastung und/oder infolge von Rißbildung und/oder infolge von Materialermüdung.

[0017] Nach einer vierten Ausgestaltung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Umformer-Elektronik mittels der Signalkomponente zweiter Art des wenigstens einen Schwingungssignals eine, beispielsweise als ein Alarm deklarierte, Systemstatusmeldung generiert, die, beispielsweise visuell und/oder akustisch wahr-

nehmbar, signalisiert, daß eine strukturelle Integrität des wenigstens einen Meßrohrs nicht mehr gewährleistet ist, beispielsweise infolge von Materialabtragung und/oder infolge von Überlastung und/oder infolge von Rißbildung und/oder infolge von Materialermüdung.

[0018] Nach einer fünften Ausgestaltung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Umformer-Elektronik mittels der Signalkomponente zweiter Art des wenigstens einen Schwingungssignals eine, beispielsweise als ein Alarm deklarierte, Systemstatusmeldung generiert, die, beispielsweise visuell und/oder akustisch wahrnehmbar, signalisiert, daß auf einer das zu messende Medium im Betrieb kontaktierenden Innenseite des Meßrohrs ein daran haftender Belag gebildet ist.

[0019] Nach einer sechsten Ausgestaltung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Umformer-Elektronik mittels der Signalkomponente zweiter Art des wenigstens Schwingungssignals eine, beispielsweise als ein Alarm deklarierte, Systemstatusmeldung generiert, die eine ein vorgegebenes Toleranzmaß überschreitende Abtragung von Material des Meßrohrs, beispielsweise visuell und/oder akustisch wahrnehmbar, signalisiert.

[0020] Nach einer siebenten Ausgestaltung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Umformer-Elektronik mittels der Signalkomponente zweiter Art des wenigstens Schwingungssignals eine, beispielsweise als ein Alarm deklarierte, Systemstatusmeldung generiert, die Rißbildung im wenigstens einen Meßrohr, beispielsweise visuell und/oder akustisch wahrnehmbar, signalisiert.

[0021] Nach einer achten Ausgestaltung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Umformer-Elektronik mittels der Signalkomponente zweiter Art des wenigstens Schwingungssignals eine, beispielsweise als ein Alarm deklarierte, Systemstatusmeldung generiert, die eine ein vorgegebenes Toleranzmaß überschreitende Veränderung der Schwingungseigenschaften des wenigstens einen Meßrohrs, beispielsweise infolge Deformation und/oder infolge von Materialabtragung und/oder infolge von Rißbildung und/oder infolge von Materialermüdung, signalisiert.

[0022] Nach einer neunten Ausgestaltung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Umformer-Elektronik mittels der Signalkomponente zweiter Art des wenigstens Schwingungssignals eine, beispielsweise als ein Alarm deklarierte, Systemstatusmeldung generiert, die eine ein vorgegebenes Toleranzmaß überschreitende Veränderung einer elektrischen Impedanz des Meßwandlers, beispielsweise visuell und/oder akustisch wahrnehmbar, signalisiert.

[0023] Nach einer zehnten Ausgestaltung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Umformer-Elektronik mittels der Signalkomponente zweiter Art des wenigstens Schwingungssignals eine, beispielsweise als ein Alarm deklarierte, Systemstatusmeldung generiert, die eine ein vorgegebenes Toleranzmaß überschreitende Veränderung einer elektrischen Impedanz und/oder eine elektro-mechanische Wandlerkonstante des wenigstens einen Schwingungserregers und/oder einer elektrischen Impedanz und/oder eine elektro-mechanische Wandlerkonstante des wenigstens einen Schwingungssensors, beispielsweise visuell und/oder akustisch wahrnehmbar, signalisiert.

[0024] Nach einer elften Ausgestaltung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Umformer-Elektronik mittels der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals, beispielsweise basierend auf einem im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals dienenden Strom oder einer diesen treibende, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals dienende Spannung, und mittels der Signalkomponente zweiter Art des wenigstens einen Schwingungssignals, beispielsweise basierend auf einer mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals dienenden Spannung und/oder basierend auf einer Phasendifferenz der Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals relativ zur Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals, detektiert, ob und/oder inwieweit das Meßsystem im Vergleich zu einem dafür vorab, beispielsweise bei einer Kalibrierung und/oder bei einer Inbetriebnahme des Meßsystems, ermittelten Referenzzustand, beispielsweise infolge Alterung und/oder infolge Belastung des Meßwandlers, verändert ist, beispielsweise derart, daß ein im Betrieb des Meßsystems anhand der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals und/oder anhand der Signalkomponente zweiter Art des wenigstens einen Schwingungssignals ermittelter Systemparameter-Meßwert für wenigstens einen das Meßsystem charakterisierenden Systemparameter von einem im Referenzzustand des Meßsystems für nämlichen Systemparameter ermittelten Systemparameter-Referenzwert um mehr als ein vorgegebenes Toleranzmaß, beispielsweise um mehr als 0.1% des nämlichen Referenzwerts, abweicht.

[0025] Nach einer zwölften Ausgestaltung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß das Treibersignal die Signalkomponente erster Art und die Signalkomponente zweiter Art gleichzeitig aufweist, wodurch das wenig-

tens eine Meßrohr, angeregt vom wenigstens einen Schwingungserreger, gleichzeitig sowohl anteilig Schwingungen in Resonanz, nämlich mit einer der momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung entsprechenden Schwingungsfrequenz, $f_{drv,I} = f_1$, als auch anteilig erzwungene Schwingungen außer Resonanz ausführt.

[0026] Nach einer dreizehnten Ausgestaltung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Signalfrequenz, $f_{drv,II}$, der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals größer als 5 Hz, beispielsweise größer als 10 Hz, ist und/oder daß die Signalfrequenz, $f_{drv,II}$, der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals größer als ein 0.1-faches der momentanen Eigenfrequenz des Schwingungsmodes erster Ordnung ist.

[0027] Nach einer vierzehnten Ausgestaltung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Signalfrequenz der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals mehr als einem 1.01-fachen, beispielsweise mehr als einem 1.15-fachen, und weniger als einem 2.7-fachen, beispielsweise weniger als einem 2.4-fachen, einer momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung entspricht, wodurch das wenigstens eine Meßrohr, angeregt vom wenigstens einen Schwingungserreger zumindest anteilig erzwungene Schwingungen außer Resonanz mit einer in einem Frequenzbereich, $|1.01 \cdot f_1 < f_{drv,II} < 2.7 \cdot f_1|$, oberhalb des 1.01-fachen, beispielsweise oberhalb des 1.15-fachen, und unterhalb des 2.7-fachen, beispielsweise unterhalb des 2.4-fachen, der momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung liegenden Schwingungsfrequenz ausführt, und die Signalfrequenz der zweiten Signalkomponente des Schwingungssignals oberhalb des 1.01-fachen, beispielsweise oberhalb des 1.15-fachen, und unterhalb des 2.7-fachen, beispielsweise unterhalb des 2.4-fachen, der momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung liegt. Diese Ausgestaltung der Erfindung weiterbildend ist ferner vorgesehen, daß die Umformer-Elektronik die Signalfrequenz der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals innerhalb des Frequenzbereichs, $|1.01 \cdot f_1 < f_{drv,II} < 2.7 \cdot f_1|$, oberhalb des 1.01-fachen, beispielsweise oberhalb des 1.15-fachen, und unterhalb des 2.7-fachen, beispielsweise unterhalb des 2.4-fachen, der momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung schrittweise verändert, beispielsweise derart, daß die Umformer-Elektronik nämliche Signalfrequenz, $f_{drv,II}$, beginnend bei einem dafür vorgegebenen Startwert innerhalb nämlichen Frequenzbereichs, $|1.01 \cdot f_1 < f_{drv,II} < 2.7 \cdot f_1|$, bis zum Erreichen eines für die Signalfrequenz vorgegebenen Endwerts innerhalb nämlichen Frequenzbereichs schrittweise um einen vorgebbaren Betrag erhöht oder schrittweise um einen vorgebbaren Betrag verringert; und/oder daß die Umformer-Elektronik die Signalfrequenz der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals innerhalb des Frequenzbereichs, $|1.01 \cdot f_1 < f_{drv,II} < 2.7 \cdot f_1|$, oberhalb des 1.01-fachen, beispielsweise oberhalb des 1.15-fachen, und unterhalb des 2.7-fachen, beispielsweise unterhalb des 2.4-fachen, der momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung kontinuierlich verändert, beispielsweise derart, daß die Umformer-Elektronik nämliche Signalfrequenz, beginnend bei einem dafür vorgegebenen Startwert innerhalb nämlichen Frequenzbereichs, bis zum Erreichen eines für die Signalfrequenz vorgegebenen Endwerts innerhalb nämlichen Frequenzbereichs linear erhöht oder linear verringert, oder daß die Umformer-Elektronik nämliche Signalfrequenz abwechselnd linear erhöht bzw. linear verringert.

[0028] Nach einer fünfzehnten Ausgestaltung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Signalfrequenz der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals kleiner als eine momentane Eigenfrequenz, f_2 , eines Schwingungsmodes zweiter Ordnung des wenigstens einen Meßrohrs ist, in dem das wenigstens eine vibrierende Meßrohr Schwingungen um eine Ruhelage ausführen kann bzw. ausführt, die im Bereich des ersten und zweiten Meßrohrendes jeweils einen Schwingungsknoten und im Bereich der Nutz-Schwinglänge einen weiteren Schwingungsknoten sowie genau zwei Schwingungsbäuche aufweisen, wodurch das wenigstens eine Meßrohr, angeregt vom wenigstens einen Schwingungserreger zumindest anteilig erzwungene Schwingungen außer Resonanz, nämlich in einem Frequenzbereich, $|f_{drv,II} < f_2|$, der unterhalb der momentane Eigenfrequenz des Schwingungsmodes zweiter Ordnung liegt, ausführt, und das wenigstens eine Schwingungssignal zumindest zeitweise eine Signalkomponente zweiter Art mit einer Signalfrequenz aufweist, die unterhalb der momentane Eigenfrequenz des Schwingungsmodes zweiter Ordnung liegt, beispielsweise derart, daß das wenigstens eine Meßrohr, angeregt vom wenigstens einen Schwingungserreger zumindest anteilig erzwungene Schwingungen außer Resonanz, nämlich in einem Frequenzbereich, $|f_1 < f_{drv,II} < f_2|$, der oberhalb der momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung und unterhalb der momentane Eigenfrequenz, f_2 , des Schwingungsmodes zweiter Ordnung liegt, ausführt und das wenigstens eine Schwingungssignal zumindest zeitweise eine Signalkomponente zweiter Art mit einer Signalfrequenz aufweist, die oberhalb der momentanen Eigenfrequenz des Schwingungsmodes erster Ordnung und unterhalb der momentane Eigenfrequenz des Schwingungsmodes zweiter Ordnung liegt. Diese Ausgestaltung der Erfindung weiterbildend ist ferner vorgesehen, daß die Signalfrequenz, $f_{drv,II}$, der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals kleiner als ein 0.95-faches der momentanen Eigenfrequenz des Schwingungsmodes zweiter Ordnung ist.

[0029] Nach einer sechzehnten Ausgestaltung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Umformer-Elektronik mittels der Signalkomponente erster Art des wenigstens einen Schwingungssignals und/oder mittels der Signalkomponente erster Art des Treibersignals, beispielsweise wiederkehrend, einen einen zu messenden Parameter des strömenden Mediums, beispielsweise eine Massendurchflußrate, eine Dichte und/oder eine Viskosität, repräsentierenden Mediumsparameter-Meßwert ermittelt.

[0030] Nach einer siebzehnten Ausgestaltung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Signalfrequenz der Signalkomponente erster Art des Treibersignals einer momentanen Eigenfrequenz eines natürlichen Biegeschwingungsmodes entspricht, in dem das wenigstens eine vibrierende Meßrohr Biegeschwingungen um die Ruhelage ausführt, die im Bereich des ersten und zweiten Meßrohrendes jeweils einen Schwingungsknoten und im Bereich der Nutz-Schwinglänge genau einen Schwingungsbauch aufweisen (Biegeschwingungsgrundmode), wodurch das wenigstens eine Meßrohr, angeregt vom wenigstens einen Schwingungserreger, zumindest anteilig, beispielsweise überwiegend, Biegeschwingungen in Resonanz, nämlich mit einer der momentanen Eigenfrequenz des nämlichen Biegeschwingungsmodes entsprechenden Schwingungsfrequenz, ausführt, und die Signalfrequenz der Signalkomponente erster Art des wenigstens einen Schwingungssignals der momentanen Eigenfrequenz des nämlichen Biegeschwingungsmodes entspricht.

[0031] Nach einer achtzehnten Ausgestaltung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß das wenigstens eine Meßrohr gerade ist.

[0032] Nach einer neunzehnten Ausgestaltung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß das wenigstens eine Meßrohr gerade ist, und daß die Signalfrequenz der Signalkomponente erster Art des Treibersignals einer momentanen Eigenfrequenz eines natürlichen Torsionsschwingungsmodes entspricht, in dem das wenigstens eine vibrierende Meßrohr Torsionsschwingungen um die Ruhelage, nämlich um eine das einlaßseitige erste Meßrohrende und das auslaßseitige zweite Meßrohrende imaginär verbindende gedachte Schwingungsachse ausführt, welche Torsionsschwingungen im Bereich des ersten und zweiten Meßrohrendes jeweils einen Schwingungsknoten und im Bereich der Nutz-Schwinglänge genau einen Schwingungsbauch aufweisen (Torsionsschwingungsgrundmode), wodurch das wenigstens eine Meßrohr, angeregt vom wenigstens einen Schwingungserreger, zumindest anteilig, beispielsweise überwiegend, Torsionsschwingungen in Resonanz, nämlich mit einer der momentanen Eigenfrequenz des nämlichen Torsionsschwingungsmodes entsprechenden Schwingungsfrequenz, ausführt und die Signalfrequenz der Signalkomponente erster Art des wenigstens einen Schwingungssignals der momentanen Eigenfrequenz des nämlichen Torsionsschwingungsmodes entspricht.

[0033] Nach einer zwanzigsten Ausgestaltung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß der Meßwandler wenigstens zwei mechanisch miteinander gekoppelte, beispielsweise baugleiche und/oder zueinander zumindest abschnittsweise parallel verlaufende, Meßrohre zum Führen von strömendem Medium aufweist, von denen sich jedes zwischen einem jeweiligen einlaßseitigen ersten Meßrohrende und einem jeweiligen auslaßseitigen zweiten Meßrohrende mit einer Nutz-Schwinglänge erstreckt und von denen jedes jeweils einen natürlichen Schwingungsmodes erster Ordnung aufweist, in dem es Eigenschwingungen um eine jeweilige Ruhelage ausführen kann bzw. ausführt, welche Eigenschwingungen im Bereich des jeweiligen ersten und zweiten Meßrohrendes jeweils einen Schwingungsknoten und im Bereich der Nutz-Schwinglänge genau einen Schwingungsbauch aufweisen, und welche Eigenschwingungen jeweils eine Eigenfrequenz, f_1 , aufweisen, die gleich der Eigenfrequenz, f_1 , des natürlichen Schwingungsmodes erster Ordnung des jeweils anderen Meßrohres ist. Diese Ausgestaltung der Erfindung weiterbildend ist ferner vorgesehen, daß der wenigstens eine, beispielsweise differentiell zwischen den wenigstens zwei Meßrohren wirkende, Schwingungserreger dem Konvertieren von elektrischer Erregerleistung in Vibrationen jedes der wenigstens zwei Meßrohre dient, beispielsweise derart, daß das jedes der wenigstens zwei Meßrohre gleichzeitig zumindest anteilig Schwingungen um eine Ruhelage, mit einer momentanen Eigenfrequenz eines ihm immanenten natürlichen Schwingungsmodes ausführt, und daß die Signalfrequenz, $f_{\text{drv},i}$, der Signalkomponente erster Art des Treibersignals einer momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des natürlichen Schwingungsmodes erster Ordnung jedes wenigstens zwei Meßrohre entspricht, wodurch jedes der wenigstens zwei Meßrohre, angeregt vom wenigstens einen Schwingungserreger, zumindest anteilig, beispielsweise überwiegend, Schwingungen in Resonanz, nämlich mit einer der momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung entsprechenden Schwingungsfrequenz, $f_{\text{exc},i} = f_1$, ausführt, beispielsweise derart, daß die Schwingungen der wenigstens zwei Meßrohre zueinander gegengleich sind.

[0034] Nach einer einundzwanzigsten Ausgestaltung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß der Meßwandler vier mechanisch miteinander gekoppelte, beispielsweise baugleiche und/oder zueinander zumindest paarweise abschnittsweise parallel verlaufende, Meßrohre zum Führen von strömendem Medium aufweist.

[0035] Nach einer ersten Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Umformer-Elektronik mittels der Signalkomponente zweiter Art des wenigstens einen Schwingungssignals sowie mittels der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals, beispielsweise wiederkehrend, einen Systemparameter-Meßwert für einen eine dem Meßwandler immanente Meßwandler-Übertragungsfunktion, mithin das Meßsystem charakterisierenden Systemparameter ermittelt, gemäß welcher Meßwandler-Übertragungsfunktion das Treibersignal oder einzelne Signalkomponente davon, beispielsweise einen im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals dienenden Strom oder eine diesen treibende, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals dienende Spannung, in das wenigstens eine Schwingungssignal oder einzelne Signalkomponenten davon, beispielsweise eine mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals dienenden Spannung, konvertiert.

[0036] Nach einer ersten Ausgestaltung der ersten Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß nämlicher Systemparameter einem, beispielsweise einen Real- und einen Imaginärteil aufweisenden komplexen, Verhältnis einer mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals dienenden Spannung zu einem im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals dienenden Strom entspricht.

[0037] Nach einer zweiten Ausgestaltung der ersten Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß der Systemparameter-Meßwert für nämlichen Systemparameter ein Verhältnis einer mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals dienenden Spannung zu einem im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals dienenden Strom repräsentiert.

[0038] Nach einer dritten Ausgestaltung der ersten Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß nämlicher Systemparameter einem, beispielsweise einen Real- und einen Imaginärteil aufweisenden komplexen, Verhältnis einer mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals dienenden Spannung zu einer einen im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden Strom treibenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals dienenden Spannung entspricht.

[0039] Nach einer vierten Ausgestaltung der ersten Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß der Systemparameter-Meßwert für nämlichen Systemparameter ein Verhältnis einer mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals dienenden Spannung zu einer einen im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden Strom treibenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals dienenden Spannung repräsentiert bzw. basierend auf nämlichem Amplituden-Verhältnis von der Umformer-Elektronik ermittelt ist.

[0040] Nach einer fünften Ausgestaltung der ersten Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß der Systemparameter-Meßwert für nämlichen Systemparameter eine Phasendifferenz zwischen einer mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals dienenden, Spannung und einem im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals dienenden Strom repräsentiert.

[0041] Nach einer sechsten Ausgestaltung der ersten Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß der Systemparameter-Meßwert für nämlichen Systemparameter eine Phasendifferenz zwischen einer mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals dienenden, Spannung und einer den im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden Strom treibenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals dienenden, Spannung repräsentiert.

[0042] Nach einer siebenten Ausgestaltung der ersten Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Umformer-Elektronik den Systemparameter-Meßwert für nämlichen Systemparameter basierend auf einem Verhältnis der Signalfrequenz der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals zur der Signalfrequenz der Signalkomponente erster Art des Treibersignals ermittelt.

[0043] Nach einer achten Ausgestaltung der ersten Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß der Systemparameter-Meßwert für nämlichen Systemparameter ein Verhältnis einer Amplitude einer mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals dienenden, Spannung zu einer Amplitude einer den im wenigstens einen Schwingungserreger fließen-

den Strom treibenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals dienenden, Spannung repräsentiert bzw. basierend auf nämlichem Verhältnis von der Umformer-Elektronik ermittelt ist.

[0044] Nach einer neunten Ausgestaltung der ersten Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß der Systemparameter-Meßwert für nämlichen Systemparameter ein Verhältnis einer Amplitude einer mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals dienenden, Spannung zu einer Amplitude einer den im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden Strom treibenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals dienenden, Spannung, multipliziert mit einem eine für die Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals wirksame elektrische Impedanz, $Z_{\text{drv,II}}$, des wenigstens einen Schwingungserregers repräsentierenden Parameter-Meßwert, repräsentiert bzw. basierend auf nämlichem Verhältnis von der Umformer-Elektronik ermittelt ist.

[0045] Nach einer zehnten Ausgestaltung der ersten Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß der Systemparameter-Meßwert für nämlichen Systemparameter ein Verhältnis einer Amplitude einer mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals dienenden, Spannung zu einer Amplitude einer im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals dienenden, Stroms repräsentiert bzw. basierend auf nämlichem Verhältnis von der Umformer-Elektronik ermittelt ist.

[0046] Nach einer elften Ausgestaltung der ersten Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Umformer-Elektronik den Systemparameter-Meßwert für nämlichen Systemparameter basierend auf einem Verhältnis der Signalfrequenz der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals zur der Signalfrequenz der Signalkomponente erster Art des Treibersignals sowie einem Verhältnis einer Amplitude einer mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals dienenden, Spannung zu einer Amplitude einer den im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden Strom treibenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals dienenden, Spannung.

[0047] Nach einer zwölften Ausgestaltung der ersten Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Umformer-Elektronik den Systemparameter-Meßwert für nämlichen Systemparameter basierend auf einem Verhältnis der Signalfrequenz der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals zur der Signalfrequenz der Signalkomponente erster Art des Treibersignals sowie einem Verhältnis einer Amplitude einer mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals dienenden, Spannung zu einer Amplitude einer im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals dienenden.

[0048] Nach einer dreizehnten Ausgestaltung der ersten Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Umformer-Elektronik mittels des nämlichen, die Meßwandler-Übertragungsfunktion charakterisierenden, Systemparameters detektiert, ob und/oder inwieweit das Meßsystem im Vergleich zu einem dafür vorab, beispielsweise bei einer Kalibrierung und/oder bei einer Inbetriebnahme des Meßsystems, ermittelten Referenzzustand, beispielsweise infolge Alterung und/oder infolge Belastung des Meßwandlers, verändert ist, beispielsweise derart, daß die Umformer-Elektronik mittels des nämlichen, die Meßwandler-Übertragungsfunktion charakterisierenden, Systemparameters ggf. eine, beispielsweise als ein Alarm deklarierte, Systemstatusmeldung generiert, die eine ein vorgegebenes Toleranzmaß überschreitende Abweichung des Meßsystems von einem dafür vorab ermittelten Referenzzustand, beispielsweise visuell und/oder akustisch wahrnehmbar, signalisiert.

[0049] Nach einer vierzehnten Ausgestaltung der ersten Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Umformer-Elektronik mittels der Signalkomponente erster Art des wenigstens einen Schwingungssignals und/oder mittels der Signalkomponente erster Art des Treibersignals, beispielsweise wiederkehrend, einen einen zu messenden Parameter des strömenden Mediums, beispielsweise eine Massendurchflußrate, eine Dichte und/oder eine Viskosität, repräsentierenden Mediumsparameter-Meßwert ermittelt.

[0050] Nach einer fünfzehnten Ausgestaltung der ersten Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Umformer-Elektronik mittels der Signalkomponente zweiter Art des wenigstens einen Schwingungssignals sowie mittels der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals, beispielsweise wiederkehrend, einen Systemparameter-Meßwert für einen eine dem Meßwandler immanente Meßwandler-Übertragungsfunktion, mithin das Meßsystem charakterisierenden Systemparameter ermittelt, gemäß welcher Meßwandler-Übertragungsfunktion das Treibersignal oder einzelne Signalkomponente davon, beispielsweise einen im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals dienenden Strom oder eine diesen treibende, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals dienende Spannung, in das

wenigstens eine Schwingungssignal oder einzelne Signalkomponenten davon, beispielsweise eine mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals dienenden Spannung, konvertiert, und daß die Umformer-Elektronik den wenigstens einen Mediumsparameter-Meßwert unter Verwendung auch des Systemparameter-Meßwerts ermittelt, beispielsweise derart, daß die Umformer-Elektronik einen Einfluß einer unter Verwendung des Systemparameter-Meßwerts ermittelten Abweichung des Meßsystems von einem dafür vorab ermittelten Referenzzustand auf eine Meßgenauigkeit des Meßsystems, mit Mediumsparameter-Meßwerte ermittelt werden, kompensiert.

[0051] Nach einer zweiten Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Umformer-Elektronik einen, beispielsweise flüchtigen, Datenspeicher für mittels des Meßsystems erzeugte Meßwerte aufweist, in welchem Datenspeicher wenigstens ein mittels im Betrieb des Meßsystems erzeugter Meßwerte gebildeter, einen Betriebszustand des Meßsystems, beispielsweise vorübergehend, repräsentierender Meßdatensatz vorgehalten ist, der basierend auf der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals und/oder basierend auf der Signalkomponente zweiter Art des wenigstens einen Sensorsignals erzeugte Systemparameter-Meßwerte für verschiedene, das Meßsystem charakterisierende Systemparameter umfaßt.

[0052] Nach einer ersten Ausgestaltung der zweiten Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß der Meßdatensatz einen Systemparameter-Meßwert für die Signalkomponente zweiter Art des dem wenigstens einen Schwingungserreger im Betrieb des Meßsystems zugeführten Treibersignals und/oder einen Systemparameter-Meßwert für die Signalkomponente zweiter Art des wenigstens einen vom Meßwandler im Betrieb des Meßsystems gelieferten Schwingungssignals und/oder einen von der Signalkomponente zweiter Art des der im Betrieb des Meßsystems Erregeranordnung zugeführten Treibersignals und von der Signalkomponente zweiter Art des wenigstens einen im Betrieb des Meßsystems vom Meßwandler gelieferten Schwingungssignals abgeleiteten Systemparameter-Meßwert umfaßt.

[0053] Nach einer zweiten Ausgestaltung der zweiten Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß im Datenspeicher für mittels des Meßsystems erzeugte Meßwerte ein mittels im Betrieb des Meßsystems erzeugter Meßwerte gebildeter, im Meßwandler geführtes Medium repräsentierender Meßdatensatz vorgehalten ist, der basierend auf der Signalkomponente erster Art des Treibersignals und/oder basierend auf der Signalkomponente erster Art des wenigstens einen Sensorsignals erzeugte Mediumsparameter-Meßwerte für verschiedene, das strömende Medium charakterisierende Mediumsparameter, beispielsweise eine Massendurchflußrate, eine Dichte und/oder eine Viskosität, umfaßt.

[0054] Nach einer dritten Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Umformer-Elektronik einen, beispielsweise nicht-flüchtigen, Datenspeicher für als einen Referenzzustand des Meßsystems repräsentierende Referenzwerte dienende Meßwerte aufweist, in welchem Datenspeicher wenigstens ein einen Referenzzustand des, beispielsweise bereits in einer Rohrleitung installierten, Meßsystems repräsentierender Referenzdatensatz vorgehalten ist, der, beispielsweise im Zuge einer Kalibrierung des Meßsystems im Herstellerwerk und/oder während einer Inbetriebnahme des Meßsystems mittels desselben erzeugte, Systemparameter-Referenzwerte für verschiedene, nämlich das Meßsystem charakterisierende Systemparameter umfaßt, beispielsweise derart, daß nämliche Systemparameter-Referenzwerte mittels des im Referenzzustand befindlichen Meßsystems selbst und/oder mittels des Medium von bekannter Temperatur führenden Meßwandlers erzeugte Meßwerte sind.

[0055] Nach einer ersten Ausgestaltung der dritten Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß der Referenz-Datensatz einen Systemparameter-Referenzwert für eine Signalkomponente zweiter Art des dem wenigstens einen Schwingungserreger bei im Referenzzustand befindlichem Meßsystem zugeführten Treibersignals und/oder einen Systemparameter-Referenzwert für eine Signalkomponente zweiter Art des wenigstens einen vom Meßwandler bei im Referenzzustand befindlichem Meßsystem gelieferten Schwingungssignals und/oder einen von einer Signalkomponente zweiter Art des bei im Referenzzustand befindlichem Meßsystem der Erregeranordnung zugeführten Treibersignals und von einer Signalkomponente zweiter Art des wenigstens einen vom Meßwandler bei im Referenzzustand befindlichem Meßsystem gelieferten Schwingungssignal abgeleiteten Systemparameter-Referenzwert umfaßt.

[0056] Nach einer zweiten Ausgestaltung der dritten Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Umformer-Elektronik mittels der Signalkomponente zweiter Art des wenigstens einen Schwingungssignals sowie mittels der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals, beispielsweise wiederkehrend, einen Systemparameter-Meßwert für einen eine dem Meßwandler immanente Meßwandler-Übertragungsfunktion, mithin das Meßsystem charakterisierenden Systemparameter ermittelt, gemäß welcher Meßwandler-Übertragungsfunktion das Treibersignal oder einzelne Signalkomponente davon, beispielsweise einen im wenigstens einen

Schwingungserreger fließenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals dienenden Strom oder eine diesen treibende, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals (s_{drv}) dienende Spannung, in das wenigstens eine Schwingungssignal oder einzelne Signalkomponenten davon, beispielsweise eine mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals dienenden Spannung, konvertiert, und daß der Referenz-Datensatz einen, beispielsweise mittels des im Referenzzustand befindlichen Meßsystems selbst und/oder mittels des Medium von bekannter Temperatur führenden Meßwandlers ermittelten, die Meßwandler-Übertragungsfunktion des im Referenzzustand befindlichen Meßsystems repräsentierender Systemparameter-Referenzwert für den die Meßwandler-Übertragungsfunktion charakterisierenden Systemparameter umfaßt.

[0057] Nach einer dritten Ausgestaltung der dritten Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß der Referenz-Datensatz einen die Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung bei im Referenzzustand befindlichem Meßsystem repräsentierenden Systemparameter-Referenzwert sowie einen die Signalfrequenz der Signalkomponente zweiter Art des dem wenigstens einen Schwingungserreger bei im Referenzzustand befindlichem Meßsystem zugeführten Treibersignals repräsentierenden Systemparameter-Referenzwert umfaßt.

[0058] Nach einer vierten Ausgestaltung der dritten Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß der Referenz-Datensatz einen ein Verhältnis der Signalfrequenz der Signalkomponente zweiter Art des dem wenigstens einen Schwingungserreger bei im Referenzzustand befindlichem Meßsystem zugeführten Treibersignals zur Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung bei im Referenzzustand befindlichem Meßsystem repräsentierenden Systemparameter-Referenzwert umfaßt.

[0059] Nach einer vierten Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Umformer-Elektronik mittels der Signalkomponente zweiter Art des wenigstens einen Schwingungssignals sowie mittels der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals, beispielsweise wiederkehrend, einen Systemparameter-Meßwert für einen eine dem Meßwandler immanente Meßwandler-Übertragungsfunktion, mithin das Meßsystem charakterisierenden Systemparameter ermittelt, gemäß welcher Meßwandler-Übertragungsfunktion das Treibersignal oder einzelne Signalkomponente davon, beispielsweise einen im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals dienenden Strom oder eine diesen treibende, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals (s_{drv}) dienende Spannung, in das wenigstens eine Schwingungssignal oder einzelne Signalkomponenten davon, beispielsweise eine mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals dienenden Spannung, konvertiert, und daß der Referenz-Datensatz einen, beispielsweise mittels des im Referenzzustand befindlichen Meßsystems selbst und/oder mittels des Medium von bekannter Temperatur führenden Meßwandlers ermittelten, die Meßwandler-Übertragungsfunktion des im Referenzzustand befindlichen Meßsystems repräsentierender Systemparameter-Referenzwert für den die Meßwandler-Übertragungsfunktion charakterisierenden Systemparameter umfaßt.

[0060] Nach einer ersten Ausgestaltung der vierten Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß der Systemparameter-Referenzwert für nämlichen Systemparameter ein Verhältnis einer bei im Referenzzustand befindlichen Meßsystem mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals dienenden Spannung zu einer bei im Referenzzustand befindlichen Meßsystem einen im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden Strom treibenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals dienenden Spannung repräsentiert.

[0061] Nach einer zweiten Ausgestaltung der vierten Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß der Systemparameter-Meßwert für nämlichen Systemparameter ein Verhältnis einer bei im Referenzzustand befindlichen Meßsystem mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals dienenden Spannung zu einer bei im Referenzzustand befindlichen Meßsystem einen im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden Strom treibenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals dienenden Spannung repräsentiert.

[0062] Nach einer dritten Ausgestaltung der vierten Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß der Systemparameter-Meßwert für nämlichen Systemparameter eine Phasendifferenz zwischen einer bei im Referenzzustand befindlichen Meßsystem mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals dienenden, Spannung und einer bei im Referenzzustand befindlichen Meßsystem den im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden Strom treibenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals dienenden Spannung repräsentiert.

[0063] Nach einer vierten Ausgestaltung der vierten Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß der Systemparameter-Meßwert für nämlichen Systemparameter ein Verhältnis, einer Amplitude einer bei im Referenzzustand befindlichen Meßsystem mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals dienenden, Spannung zu einer Amplitude einer bei im Referenzzustand befindlichen Meßsystem im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden Strom treibenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals dienenden Spannung repräsentiert.

[0064] Nach einer fünften Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Umformer-Elektronik einen, beispielsweise flüchtigen, Datenspeicher für mittels des Meßsystems erzeugte Meßwerte aufweist, in welchem Datenspeicher wenigstens ein mittels im Betrieb des Meßsystems erzeugter Meßwerte gebildeter, einen Betriebszustand des Meßsystems, beispielsweise vorübergehend, repräsentierender Meßdatensatz vorgehalten ist, der basierend auf der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals und/oder basierend auf der Signalkomponente zweiter Art des wenigstens einen Sensorsignals erzeugte Systemparameter-Meßwerte für verschiedene, das Meßsystem charakterisierende Systemparameter umfaßt, und daß die Umformer-Elektronik einen, beispielsweise nicht-flüchtigen, Datenspeicher für als einen Referenzzustand des Meßsystems repräsentierende Referenzwerte dienende Meßwerte aufweist, in welchem Datenspeicher wenigstens ein Referenzzustand des, beispielsweise bereits in einer Rohrleitung installierten, Meßsystems repräsentierender Referenzdatensatz vorgehalten ist, der, beispielsweise im Zuge einer Kalibrierung des Meßsystems im Herstellerwerk und/oder während einer Inbetriebnahme des Meßsystems mittels desselben erzeugte, Systemparameter-Referenzwerte für verschiedene, nämlich das Meßsystem charakterisierende Systemparameter umfaßt, beispielsweise derart, daß nämliche Systemparameter-Referenzwerte mittels des im Referenzzustand befindlichen Meßsystems selbst und/oder mittels des Medium von bekannter Temperatur führenden Meßwandlers erzeugte Meßwerte sind.

[0065] Nach einer ersten Ausgestaltung der fünften Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Umformer-Elektronik basierend auf dem Referenzdatensatz und dem Meßdatensatz, beispielsweise anhand einer zwischen Referenzdatensatz und Meßdatensatz ermittelten Abweichung, ΔG_{ME} , detektiert, ob und/oder inwieweit das Meßsystem im Vergleich zu dem dafür vorab ermittelten Referenzzustand verändert ist, und/oder daß die Umformer-Elektronik anhand einer zwischen Referenzdatensatz und Meßdatensatz ermittelten Abweichung, ΔG_{ME} , detektiert, ob und/oder inwieweit das Meßsystem im Vergleich zu dem dafür vorab ermittelten Referenzzustand verändert ist, beispielsweise derart, daß die Umformer-Elektronik den Referenzdatensatz mit dem Meßdatensatz, beispielsweise wiederkehrend, vergleicht.

[0066] Nach einer zweiten Ausgestaltung der fünften Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Umformer-Elektronik den Referenzdatensatz mit dem Meßdatensatz, beispielsweise wiederkehrend, vergleicht, indem die Umformer-Elektronik von wenigstens einem der den Meßdatensatz bildenden Systemparameter-Meßwerte eine Abweichung, ΔG_{ME} , von einem entsprechenden, nämlich den selben Systemparameter repräsentierenden, Systemparameter-Referenzwert bestimmt, beispielsweise derart, daß die Umformer-Elektronik eine Differenz zwischen nämlichem Systemparameter-Meßwert und dem entsprechenden Systemparameter-Referenzwert ermittelt, und/oder daß die Umformer-Elektronik ein Verhältnis, von nämlichem Systemparameter-Meßwert und zum entsprechenden Systemparameter-Referenzwert ermittelt.

[0067] Nach einer dritten Ausgestaltung der fünften Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Umformer-Elektronik basierend auf einem Vergleich von Referenz- und Meßdatensatz eine, beispielsweise als ein Alarm deklarierte, Systemstatusmeldung generiert, die eine, beispielsweise durch Alterung des Meßsystems bedingte und/oder durch ein Schwingungsverhalten des wenigstens einen Meßrohrs irreversible verändernde Belastungen des Meßwandlers bedingte Abweichung des Meßsystems von einem dafür vorab, beispielsweise bei einer Kalibrierung und/oder bei einer Inbetriebnahme des Meßsystems, ermittelten Referenzzustand, beispielsweise visuell und/oder akustisch wahrnehmbar, signalisiert.

[0068] Nach einer vierten Ausgestaltung der fünften Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Umformer-Elektronik die Umformer-Elektronik anhand der ermittelten Abweichung, ΔG_{ME} , zwischen dem wenigstens einen Systemparameter-Meßwert und dem entsprechenden Systemparameter-Referenzwert eine, beispielsweise als ein Alarm deklarierte, Systemstatusmeldung generiert, die eine, beispielsweise durch Alterung des Meßsystems bedingte und/oder durch ein Schwingungsverhalten des wenigstens einen Meßrohrs irreversible verändernde Belastungen des Meßwandlers bedingte und/oder durch eine elektrische Impedanz und/oder eine elektro-mechanische Wandlerkonstante des wenigstens einen Schwingungserregers verändernde thermische Belastungen des Meßwandlers bedingte und/oder durch eine elektrische Impedanz und/oder eine elektro-mechanische Wandlerkonstante des wenigstens einen Schwingungssensors verändernde thermische Belastungen des Meßwandlers bedingte, ein vorgegebenes Toleranzmaß überschreitende Abwei-

chung des Meßsystems von dem dafür vorab ermittelten Referenzzustand, beispielsweise visuell und/oder akustisch wahrnehmbar, signalisiert.

[0069] Nach einer fünften Ausgestaltung der fünften Weiterbildung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Umformer-Elektronik die Umformer-Elektronik anhand der ermittelten Abweichung, ΔG_{ME} , zwischen dem wenigstens einen Systemparameter-Meßwert und dem entsprechenden Systemparameter-Referenzwert eine, beispielsweise als ein Alarm deklarierte, Systemstatusmeldung generiert, sofern die ermittelte Abweichung, ΔG_{ME} , einen ein dafür vorgegebenes Toleranzmaß repräsentierenden Schwellenwert überschreitet, beispielsweise derart, daß die ermittelte Abweichung, ΔG_{ME} , mehr als 0.1% des zugehörigen Systemparameter-Referenzwerts beträgt, welche Statusmeldung eine, beispielsweise durch Alterung des Meßsystems bedingte und/oder durch ein Schwingungsverhalten des wenigstens einen Meßrohrs irreversible verändernde Belastungen des Meßwandlers bedingte und/oder durch eine elektrische Impedanz und/oder eine elektro-mechanische Wandlerkonstante des wenigstens einen Schwingungserregers verändernde thermische Belastungen des Meßwandlers bedingte und/oder durch eine elektrische Impedanz und/oder eine elektro-mechanische Wandlerkonstante des wenigstens einen Schwingungssensors verändernde thermische Belastungen des Meßwandlers bedingte, ein vorgegebenes Toleranzmaß überschreitende Abweichung des Meßsystems von dem dafür vorab ermittelten Referenzzustand, beispielsweise visuell und/oder akustisch wahrnehmbar, signalisiert.

[0070] Ein Grundgedanke der Erfindung besteht darin, anhand von – zu den bei Meßsystemen der in Rede stehenden Art im Nutzmode ohnehin angeregten Schwingungen des wenigstens einen Meßrohrs in Resonanz zusätzlichen – aktiv außer Resonanz angeregten, insoweit also erzwungenen Schwingungen des wenigstens einen Meßrohrs bzw. anhand von einigen wenigen, aus der Schwingungserregung, nämlich dem Treibersignal, und/oder der Schwingungsantwort, nämlich dem wenigstens einen Schwingungssignal, einfach ableitbaren Systemparametern, wie etwa Signalfrequenzen, Signalamplituden, Phasendifferenzen (Phasenwinkeln) des wenigstens einen Schwingungssignals relativ zum Treibersignal oder daraus abgeleitete Komplexfaktoren, eine Überprüfung des Meßsystems hinsichtlich dessen tatsächlicher Meßgenauigkeit bzw. Betriebssicherheit durchzuführen und sich anbahnende bzw. allfällig vorliegende Fehler frühzeitig zu detektieren und möglichst genau zu diagnostizieren. Die Erfindung basiert dabei auf der überraschenden Erkenntnis, daß sogar auch bei aktiver Anregungen des wenigstens einen Meßrohrs zu Schwingungen in einem ausgewählten, nämlich von Variationen einer Schwingungsgüte bzw. eines Dämpfungsmaßes nicht mehr nennenswert beeinflussten, mithin die Resonanzfrequenzen des wenigstens einen Meßrohrs ausschließenden, Frequenzbereich von dem im Meßwandler geführten Medium bzw. den davon zu erfassenden Mediumsparameter weitgehend unabhängige Überprüfung bzw. Diagnose des Meßsystems allein anhand von den in Meßsystemen der in Rede stehenden Art notorisch vorhanden – im Vergleich zu herkömmlichen Meßsystemen lediglich geringfügig zu modifizierenden, gleichwohl sehr einfach generierbaren – Treiber- bzw. Schwingungssignale erfolgen kann; dies im Falle von für die Erregung in ausreichendem Maße verfügbarer elektrischer Leistung sogar auch gleichzeitig zum eigentlichen Meßbetrieb.

[0071] Ein Vorteil der Erfindung besteht dabei nicht zuletzt auch darin, daß zur Realisierung der erfindungsgemäßen Schwingungsmessung bzw. der darauf schlußendlich basierenden Überprüfung bzw. Diagnose des Meßsystems sowohl auf betriebsbewährte konventionelle Meßwandler, insb. auch die darin üblicherweise eingesetzten elektrodynamischen Schwingungserreger bzw. -sensoren, als auch auf betriebsbewährte konventionelle – um die für die Überprüfung bzw. Diagnose benötigte Software selbstverständlich entsprechend erweiterte – Umformer-Elektroniken zurückgegriffen werden kann.

[0072] Die Erfindung sowie weitere vorteilhafte Ausgestaltungen davon werden nachfolgend anhand von Ausführungsbeispielen näher erläutert, die in den Figuren der Zeichnung dargestellt sind. Gleiche Teile sind in allen Figuren mit denselben Bezugszeichen versehen; wenn es die Übersichtlichkeit erfordert oder es anderweitig sinnvoll erscheint, wird auf bereits erwähnte Bezugszeichen in nachfolgenden Figuren verzichtet. Weitere vorteilhafte Ausgestaltungen oder Weiterbildungen, insb. auch Kombinationen zunächst nur einzeln erläuterter Teilaspekte der Erfindung, ergeben sich ferner aus den Figuren der Zeichnung wie auch den Unteransprüchen an sich.

[0073] Im einzelnen zeigen:

[0074] [Fig. 1a](#), b eine Variante eines als Kompakt-Meßgerät ausgebildetes Meßsystem für in Rohrleitungen strömende Medien in verschiedenen Seitenansichten;

[0075] [Fig. 2a](#), b eine weitere Variante eines als Kompakt-Meßgerät ausgebildetes Meßsystem für in Rohrleitungen strömende Medien in verschiedenen Seitenansichten;

[0076] [Fig. 3](#) schematisch nach Art eines Blockschaltbildes eine, insb. auch für ein Meßsystem gemäß den [Fig. 1a](#), [Fig. 1b](#), [Fig. 2a](#), [Fig. 2b](#), geeignete, Umformer-Elektronik mit daran angeschlossenen Meßwandler vom Vibrationstyp;

[0077] [Fig. 4](#), [Fig. 5](#) in, teilweise geschnittenen bzw. perspektivischen, Ansichten eine Variante eines, insb. für ein Meßsystem gemäß den [Fig. 1a](#), [Fig. 1b](#) geeigneten, Meßwandlers vom Vibrations-Typ mit einem im Betrieb vibrierenden Meßrohr;

[0078] [Fig. 6](#), [Fig. 7](#) in, teilweise geschnittenen bzw. perspektivischen, Ansichten eine weitere Variante eines, insb. für ein Meßsystem gemäß den [Fig. 2a](#), [Fig. 2b](#) geeigneten, Meßwandlers vom Vibrations-Typ mit im Betrieb vibrierenden Meßrohren;

[0079] [Fig. 8](#) schematisch ein in einem Meßwandler gemäß den [Fig. 4](#), [Fig. 5](#) bzw. [Fig. 6](#), [Fig. 7](#) detektierbares Frequenzspektrum von (Eigen-)Schwingungen eines im Meßwandler enthaltenen Meßrohrs; und

[0080] [Fig. 9](#) Ergebnisse von im Zusammenhang mit der Erfindung, insb. auch unter Anwendung von computerbasierten Simulationsprogrammen und/oder mittels realer Meßsysteme im Labor, durchgeführten experimentellen Untersuchungen bzw. daraus abgeleitete, der Ermittlung eines Betriebszustands eines Meßsystems gemäß den [Fig. 1a](#), b bzw. [Fig. 2a](#), b bzw. einer Abweichung des Meßsystems von einem dafür vorab ermittelten Referenzzustand.

[0081] In den [Fig. 1a](#), [Fig. 1b](#) bzw. [Fig. 2a](#), [Fig. 2b](#) ist jeweils eine Variante eines in eine Prozeßleitung, etwa eine Rohrleitung einer industriellen Anlage, einfügbares, beispielsweise mittels eines Coriolis-Massendurchflußmeßgerät, Dichtemeßgerät, Viskositätsmeßgerät oder dergleichen gebildetes, Meßsystem für fließfähige, insb. fluide, Medien, dargestellt, das im besonderen dem Messen und/oder Überwachen eines in der Prozeßleitung strömendes Medium entsprechend charakterisierenden Mediumsparameter, wie etwa einer Massendurchflußrate, einer Dichte, einer Viskosität etc., dient. Das – hier mittels eines In-Line-Meßgeräts in Kompaktbauweise realisierte – Meßsystem umfaßt dafür einen über ein Einlassende #111 sowie ein Auslassende #112 an die Prozeßleitung angeschlossenen Meßwandler MW vom Vibrationstyp, welcher Meßwandler im Betrieb entsprechend vom zu messenden Medium, wie etwa einer niedrigviskosen Flüssigkeit und/oder einer hochviskosen Paste und/oder einem Gas, durchströmt und an eine, insb. im Betrieb von extern via Anschlußkabel und/oder mittels interner Energiespeicher mit elektrischer Energie versorgte, dem Ansteuern des Meßwandlers und zum Auswerten von vom Meßwandler gelieferten Schwingungssignalen dienende Umformer-Elektronik ME des Meßsystems angeschlossen ist. Diese weist, wie in [Fig. 3](#) schematisch nach Art eines Blockschaltbildes dargestellt, eine dem Ansteuern des Meßwandlers dienende Treiber-Schaltung Exc sowie eine Schwingungssignale des Meßwandlers MW verarbeitende, beispielsweise mittels eines Mikrocomputers gebildete und/oder im Betrieb mit der Treiber-Schaltung Exc kommunizierende, Meß- und Auswerte-Schaltung μC , die im Betrieb die wenigstens eine Meßgröße, wie z. B. den momentanen oder einen totalisierten Massendurchfluß, repräsentierende Meßwerte liefert. Die Treiber-Schaltung Exc und die Auswerte-Schaltung μC sowie weitere, dem Betrieb des Meßsystems dienende Elektronik-Komponenten der Umformer-Elektronik, wie etwa eine interne Energieversorgungsschaltung NRG zum Bereitstellen interner Versorgungsspannungen U_N und/oder eine dem Anschluß an ein übergeordnetes Meßdatenverarbeitungssystem und/oder einem Feldbus dienende Kommunikationsschaltung COM, sind ferner in einem entsprechenden, insb. schlag- und/oder auch explosionsfest und/oder hermetisch dicht ausgebildeten, Elektronikgehäuse **200** untergebracht.

[0082] Zum Visualisieren von Meßsystem intern erzeugten Meßwerten und/oder gegebenenfalls Meßsystem intern generierten Systemstatusmeldungen, wie etwa eine Fehlermeldung oder einen Alarm, vor Ort kann das Meßsystem desweiteren ein zumindest zeitweise mit der Umformer-Elektronik kommunizierendes Anzeige- und Bedienelement HMI aufweisen, wie etwa ein im Elektronikgehäuse hinter einem darin entsprechend vorgesehenen Fenster plaziertes LCD-, OLED- oder TFT-Display sowie eine entsprechende Eingabetastatur und/oder ein Touchscreen. In vorteilhafter Weise kann die, insb. programmierbare und/oder fernparametrierbare, Umformer-Elektronik ME ferner so ausgelegt sein, daß sie im Betrieb des Meßsystems mit einem diesem übergeordneten elektronischen Datenverarbeitungssystem, beispielsweise einer speicherprogrammierbaren Steuerung (SPS), einem Personalcomputer und/oder einer Workstation, via Datenübertragungssystem, beispielsweise einem Feldbussystem und/oder drahtlos per Funk, Meß- und/oder andere Betriebsdaten austauschen kann, wie etwa aktuelle Meß- und/oder Systemdiagnosewerte oder der Steuerung des Meßsystems dienende Einstellwerte. Für den Fall, daß das Meßsystem für eine Ankopplung an ein Feldbus- oder ein anderes

Kommunikationssystem vorgesehen ist, weist die Umformer-Elektronik ME eine für eine Datenkommunikation gemäß einem der einschlägigen Industriestandards ausgebildete Kommunikations-Schnittstelle COM auf. Darüberhinaus kann die Umformer-Elektronik ME beispielsweise eine solche interne Energieversorgungsschaltung NRG aufweisen, die im Betrieb von einer im vorgenannten Datenverarbeitungssystem vorgesehen externen Energieversorgung über das vorgenannte Feldbussystem gespeist wird. Gemäß einer Ausgestaltung der Erfindung ist die Umformer-Elektronik ferner so ausgebildet, daß sie mittels einer, beispielsweise als 4–20 mA-Stromschleife konfigurierten, Zweidraht-Verbindung 2L mit dem externen elektronischen Datenverarbeitungssystem elektrisch verbindbar ist und darüber mit elektrischer Energie versorgt werden sowie Meßwerte zum Datenverarbeitungssystem übertragen kann; das Meßsystem kann aber beispielsweise auch als sogenanntes Vierleiter-Meßgerät ausgebildet sein, bei dem die interne Energieversorgungsschaltung NRG der Umformer-Elektronik ME mittels einem ersten Paars Leitungen mit einer externen Energieversorgung und die interne Kommunikationsschaltung COM der Umformer-Elektronik ME mittels eines zweiten Paars Leitungen mit einer externen Datenverarbeitungsschaltung oder einem externen Datenübertragungssystem verbunden ist.

[0083] Das elektrische Anschließen des Meßwandlers an die erwähnte Umformer-Elektronik kann mittels entsprechender Anschlußleitungen erfolgen, die aus dem Elektronik-Gehäuse **200**, beispielsweise via Kabeldurchführung, heraus geführt und zumindest abschnittsweise innerhalb des Meßwandlergehäuses verlegt sind. Die Anschlußleitungen können dabei zumindest anteilig als elektrische, zumindest abschnittsweise in von einer elektrischen Isolierung umhüllte Leitungsdrähte ausgebildet sein, z. B. inform von "Twisted-pair"-Leitungen, Flachbandkabeln und/oder Koaxialkabeln. Alternativ oder in Ergänzung dazu können die Anschlußleitungen zumindest abschnittsweise auch mittels Leiterbahnen einer, insb. flexiblen, gegebenenfalls lackierten Leiterplatte gebildet sein, vgl. hierzu auch die eingangs erwähnten US-B 67 11 958 oder US-A 53 49 872.

[0084] In den [Fig. 4](#) und [Fig. 5](#) bzw. [Fig. 6](#) und [Fig. 7](#) sind zur weiteren Erläuterung der Erfindung ein erstes bzw. ein zweites Ausführungsbeispiel für einen für die Realisierung des Meßsystems geeigneten Meßwandler MW vom Vibrationstyp schematisch dargestellt. Der Meßwandler MW dient generell dazu, in einem hindurchströmenden Medium, etwa einem Gas und/oder einer Flüssigkeit, mechanische Reaktionskräfte, z. B. massedurchflußabhängige Coriolis-Kräfte, dichteabhängige Trägheitskräfte und/oder viskositätsabhängige Reibungskräfte, zu erzeugen, die meßbar, insb. sensorisch erfaßbar, auf den Meßwandler zurückwirken. Abgeleitet von diesen Reaktionskräften können so z. B. ein Massedurchfluß m , eine Dichte p und/oder eine Viskosität n des Mediums gemessen werden. Jeder der Meßwandler umfaßt dafür jeweils ein in einem Meßwandler-Gehäuse **100** angeordnetes, die physikalisch-elektrische Konvertierung des wenigstens einen zu messenden Parameters eigentlich bewirkendes, insoweit als Meßwerk dienendes, Innenteil. Zusätzlich zur Aufnahme des Innenteils kann das Meßwandlergehäuse **100** zudem auch dazu dienen, das Elektronikgehäuse **200** des Inline-Meßgeräts mit darin untergebrachter Treiber- und Auswerte-Schaltung zu halten.

[0085] Zum Führen von strömendem Mediums umfaßt das Innenteil des Meßwandlers generell wenigstens ein erstes – im in den [Fig. 4](#) und [Fig. 5](#) gezeigten Ausführungsbeispiel einziges zumindest abschnittsweise gekrümmtes – Meßrohr **10**, das sich zwischen einem einlaßseitigen ersten Meßrohrende **11#** und einem auslaßseitigen zweiten Meßrohrende **12#** mit einer Nutz-Schwinglänge erstreckt und zum Erzeugen vorgenannter Reaktionskräfte im Betrieb zumindest zeitweise aktiv zu mechanischen Schwingungen angeregt über seine Nutz-Schwinglänge vibrieren gelassen und dabei, um eine statische Ruhelage oszillierend, wiederholt elastisch verformt wird. Die Nutz-Schwinglänge entspricht hierbei einer Länge einer innerhalb von Lumen verlaufende gedachte Mittel- oder auch Schwerelinie (gedachte Verbindungslinie durch die Schwerpunkte aller Querschnittsflächen des Meßrohrs), im Falle eines gekrümmten Meßrohrs also einer gestreckten Länge des Meßrohrs **10**. Es sei an dieser Stelle ausdrücklich darauf hingewiesen, daß – obwohl der Meßwandler im in den [Fig. 4](#) und [Fig. 5](#) gezeigten Ausführungsbeispiel lediglich ein einziges eher V-förmig gekrümmtes Meßrohr aufweist und zumindest insoweit in seinem mechanischen Aufbau wie auch seinem Wirkprinzip dem in den US-B 73 60 451 oder der US-B 66 66 098 vorgeschlagenen bzw. auch den seitens der Anmelderin unter der Typbezeichnung "PROMASS H", "PROMASS P" oder "PROMASS S" käuflich angebotenen Meßwandlern ähnelt – zur Realisierung der Erfindung selbstverständlich auch Meßwandler mit geradem und/oder mehr als einem Meßrohr, beispielsweise also zwei oder vier Meßrohren, dienen können, etwa vergleichbar den in den eingangs erwähnten US-A 2010/0236338, US-A 2010/0242624, US-A 2010/0242623, US-A 60 06 609, US-B 65 13 393, US-B 70 17 424, US-B 68 40 109, US-B 69 20 798, US-A 57 96 011, US-A 57 31 527 oder US-A 56 02 345 gezeigten oder beispielsweise auch den seitens der Anmelderin unter der Typbezeichnung "PROMASS I", "PROMASS M" bzw. "PROMASS E" oder "PROMASS F" käuflich angebotenen Meßwandlern jeweils mit zwei parallelen Meßrohren. Demnach kann der Meßwandler auch ein einziges gerades Meßrohr oder wenigstens zwei, beispielsweise mittels eines einlaßseitigen Strömungsteilers und eines auslaßseitigen Strömungsteilers, ggf. zusätzlich auch noch mittels ein- und auslaßseitiger Koppellemente, miteinander mechanisch gekoppelte und/oder einander baugleiche und/oder gekrümmte und/oder zueinander parallele, Meß-

rohre zum Führen von zu messendem Medium aufweisen, die im Betrieb zum Erzeugen der Schwingungssignale zumindest zeitweise vibrieren, etwa frequenzgleich auf einer gemeinsamen Schwingfrequenz, jedoch zueinander gegenphasig. Gemäß einer Weiterbildung der Erfindung umfaßt der Meßwandler, wie etwa in [Fig. 6](#) und [Fig. 7](#) schematisch dargestellt, daher zusätzlich zum ersten Meßrohr **10** ein zweites Meßrohr **10'**, daß unter Bildung einer ersten Kopplungszone einlaßseitig mittels eines, beispielsweise plattenförmigen, ersten Kopplerelements und unter Bildung einer zweiten Kopplungszone auslaßseitig mittels eines, beispielsweise plattenförmigen und/oder zum ersten Kopplerelement baugleichen, zweiten Kopplerelements mit dem ersten Meßrohr **10** mechanisch verbunden ist. Auch in diesem Fall definieren also die erste Kopplungszone jeweils ein einlaßseitiges erstes Meßrohrende **11#**, **11'#** jedes der zwei Meßrohre **10**, **10'** und die zweite Kopplungszone jeweils ein auslaßseitiges zweites Meßrohrende **12#**, **12'#** jedes der zwei Meßrohre **10**, **10'**. Da für den Fall, daß das Innenteil mittels zweier Meßrohre gebildet ist, jedes der beiden, insb. im Betrieb im wesentlichen gegenphasig zueinander oszillierenden und/oder zueinander parallelen und/oder hinsichtlich Form und Material baugleichen, Meßrohre **10**, **10'** dem Führen von zu messendem Medium dient, mündet jedes der zwei Meßrohre nach einer weiteren Ausgestaltung dieser zweiten Variante des erfindungsgemäßen Meßwandlers einlaßseitig in jeweils eine von zwei voneinander beabstandeten Strömungsöffnungen eines dem Aufteilen von einströmendem Medium in zwei Teilströmungen dienenden ersten Strömungsteiler **15** und auslaßseitig in jeweils eine von zwei voneinander beabstandeten Strömungsöffnungen eines dem Wiederausführen der Teilströmungen dienenden zweiten Strömungsteilers **16**, so daß also beide Meßrohre im Betrieb des Meßsystem gleichzeitig und parallel von Medium durchströmt sind. Im in den [Fig. 6](#) und [Fig. 7](#) gezeigten Ausführungsbeispiel sind die Strömungsteiler insoweit integraler Bestandteil des Meßwandlergehäuses, als mittels des ersten Strömungsteilers ein das Einlaßende #111 des Meßwandlers definierendes einlaßseitige erstes Gehäuseende und mittels des zweiten Strömungsteilers ein das Auslaßende #112 des Meßwandlers definierendes auslaßseitige zweite Gehäuseende gebildet sind.

[0086] Wie aus der Zusammenschau der [Fig. 4](#) und [Fig. 5](#) bzw. [Fig. 6](#) und [Fig. 7](#) ohne weiteres ersichtlich, ist das wenigstens eine Meßrohr **10** jeweils so geformt, daß vorgenannte Mittellinie, wie bei Meßwandlern der in Rede stehenden Art durchaus üblich, in einer gedachten Rohrebene des Meßwandlers liegt. Nach einer Ausgestaltung der Erfindung wird das wenigstens eine Meßrohr **10** im Betrieb dabei so vibrieren gelassen, daß es um eine Schwingungsachse, insb. in einem Biegeschwingungsmodus, schwingt, die zu einer die beiden Meßrohrenden **11#**, **12#** imaginär verbindenden gedachten Verbindungsachse parallel oder koinzident ist. Das wenigstens eine Meßrohr **10** ist ferner so geformt und im Meßwandler angeordnete, daß vorgenannte Verbindungsachse im wesentlichen parallel zu einer Ein- und Auslaßende des Meßwandlers imaginär verbindenden gedachten Längsachse L des Meßwandlers verläuft, ggf. auch koinzidiert.

[0087] Das wenigstens eine, beispielsweise aus Edelstahl, Titan, Tantal bzw. Zirkonium oder einer Legierung davon hergestellte, Meßrohr **10** des Meßwandlers und insoweit auch eine innerhalb von Lumen verlaufende gedachte Mittellinie des Meßrohrs **10** kann z. B. im wesentlichen U-förmig oder, wie auch in der [Fig. 4](#) und [Fig. 5](#) bzw. [Fig. 6](#) und [Fig. 7](#) bzw. auch [Fig. 8](#) gezeigt, im wesentlichen V-förmig ausgebildet sein. Da der Meßwandler für eine Vielzahl unterschiedlichster Anwendungen, insb. im Bereich der industriellen Meß- und Automatisierungstechnik einsetzbar sein soll, ist ferner vorgesehen, daß das Meßrohr je nach Verwendung des Meßwandlers einen Durchmesser aufweist, der im Bereich zwischen etwa 1 mm und etwa 100 mm liegt.

[0088] Zur Minimierung von auf das mittels eines einzigen Meßrohrs gebildeten Innenteil wirkenden Störeinflüssen wie auch zur Reduzierung von seitens des jeweiligen Meßwandlers an die angeschlossene Prozeßleitung insgesamt allfällig abgegebener Schwingungsenergie umfaßt das Innenteil des Meßwandlers gemäß dem in den [Fig. 4](#) und [Fig. 5](#) gezeigten Ausführungsbeispiel desweiteren einen mechanisch mit dem – hier einzigen gekrümmten – Meßrohr **10** gekoppelten, beispielsweise ähnlich wie das Meßrohr U- bzw. V-förmige ausgebildete, Gegenschwinger **20**. Dieser ist, wie auch in [Fig. 2](#) gezeigt, vom Meßrohr **10** seitlich beabstandet im Meßwandler angeordnet und unter Bildung einer – letztlich vorgenanntes erstes Meßrohrende **11#** definierenden – ersten Kopplungszone einlaßseitig und der unter Bildung einer – letztlich vorgenanntes zweites Meßrohrende **12#** definierenden – zweiten Kopplungszone auslaßseitig jeweils am Meßrohr **10** fixiert. Der – hier im wesentlichen parallel zum Meßrohr **10** verlaufende, ggf. auch koaxial zu diesem angeordnete – Gegenschwinger **20** ist aus einem zum Meßrohr hinsichtlich des Wärmeausdehnungsverhaltens kompatiblen Metall, wie etwa Stahl, Titan bzw. Zirkonium, hergestellt und kann dabei beispielsweise rohrförmig oder auch im wesentlichen kastenförmig auch ausgeführt sein. Wie in [Fig. 2](#) dargestellt oder u. a. auch in der US-B 73 60 451 vorgeschlagen, kann der Gegenschwinger **20** beispielsweise mittels links- und rechtsseitig des Meßrohrs **10** angeordneten Platten oder auch links- und rechtsseitig des Meßrohrs **10** angeordneten Blindrohren gebildet sein. Alternativ dazu kann der Gegenschwinger **20** – wie etwa in der US-B 66 66 098 vorgeschlagen – auch mittels eines einzigen seitlich des Meßrohrs und parallel dazu verlaufenden Blindrohrs gebildet sein. Wie aus einer Zusammenschau der [Fig. 2](#) und [Fig. 3](#) ersichtlich, ist der Gegenschwinger **20** im hier gezeigten Ausführungsbeispiel

mittels wenigstens eines einlaßseitigen ersten Kopplers **31** am ersten Meßrohrende **11#** und mittels wenigstens eines auslaßseitigen, insb. zum Koppler **31** im wesentlichen identischen, zweiten Kopplers **32** am zweiten Meßrohrende **12#** gehalten. Als Koppler **31**, **32** können hierbei z. B. einfache Knotenplatten dienen, die in entsprechender Weise einlaßseitig und auslaßseitig jeweils an Meßrohr **10** und Gegenschwinger **20** befestigt sind. Ferner kann – wie bei dem in den **Fig. 2** und **Fig. 3** gezeigten Ausführungsbeispiel vorgeschlagen – ein mittels in Richtung der gedachten Längsachse L des Meßwandlers voneinander beabstandeten Knotenplatten zusammen mit überstehenden Enden des Gegenschwinger **20** einlaßseitig und auslaßseitig jeweils gebildeter, vollständig geschlossener Kasten oder ggf. auch teilweise offener Rahmen als Koppler **31** bzw. als Koppler **32** dienen. Wie in den **Fig. 2** und **Fig. 3** schematisch dargestellt, ist das Meßrohr **10** ferner über ein einlaßseitig im Bereich der ersten Kopplungszone einmündendes gerades erstes Verbindungsrohrstück **11** und über ein auslaßseitig im Bereich der zweiten Kopplungszone einmündendes, insb. zum ersten Verbindungsrohrstück **11** im wesentlichen identisches, gerades zweites Verbindungsrohrstück **12** entsprechend an die das Medium zu- bzw. abführende – hier nicht dargestellte – Prozeßleitung angeschlossen, wobei ein Einlaßende des einlaßseitigen Verbindungsrohrstück **11** praktisch das Einlaßende des Meßwandlers und ein Auslaßende des auslaßseitigen Verbindungsrohrstück **12** das Auslaßende des Meßwandlers bilden. In vorteilhafter Weise können das Meßrohr **10** und zusammen mit den beiden Verbindungsrohrstücken **11**, **12** einstückig ausgeführt sein, so daß zu deren Herstellung z. B. ein einziges rohrförmiges Halbzeug aus einem für solche Meßwandler üblichen Material, wie z. B. Edelstahl, Titan, Zirkonium, Tantal oder entsprechenden Legierungen davon, dienen kann. Anstelle dessen, daß Meßrohr **10**, Einlaßrohrstück **11** und Auslaßrohrstück **12** jeweils durch Segmente eines einzigen, einstückigen Rohres gebildet sind, können diese, falls erforderlich aber auch mittels einzelner, nachträglich zusammengefügter, z. B. zusammengeschweißter, Halbzeuge hergestellt werden. Im in den **Fig. 2** und **Fig. 3** gezeigten Ausführungsbeispiel ist ferner vorgesehen, daß die beiden Verbindungsrohrstücke **11**, **12**, so zueinander sowie zu einer die beiden Kopplungszone **11#**, **12#** imaginär verbindenden gedachten Längsachse L des Meßwandlers ausgerichtet sind, daß das hier mittels Gegenschwinger und Meßrohr gebildete Innenteil, einhergehend mit Verdrehungen der beiden Verbindungsrohrstücke **11**, **12**, um die Längsachse L pendeln kann. Dafür sind die beiden Verbindungsrohrstücke **11**, **12** so zueinander auszurichten, daß die im wesentlichen geraden Rohrsegmente im wesentlichen parallel zur gedachten Längsachse L bzw. zur gedachten Schwingungsachse der Biegeschwingungen des Meßrohrs verlaufen daß die Rohrsegmente sowohl zur Längsachse L als auch zueinander im wesentlichen fluchten. Da die beiden Verbindungsrohrstücke **11**, **12** im hier gezeigten Ausführungsbeispiel praktisch über ihre gesamte Länge hinweg im wesentlichen gerade ausgeführt sind, sind sie dementsprechend insgesamt zueinander sowie zur imaginären Längsachse L im wesentlichen fluchtend ausgerichtet. Wie aus den **Fig. 2** und **Fig. 3** weiterhin ersichtlich, ist das, insb. im Vergleich zum Meßrohr **10** biege- und torsionssteifes, Meßwandlergehäuse **100**, insb. starr, an einem bezüglich der ersten Kopplungszone distalen Einlaßende des einlaßseitigen Verbindungsrohrstücks **11** sowie an einem bezüglich der ersten Kopplungszone distalen Auslaßende des auslaßseitigen Verbindungsrohrstück **12** fixiert. Insoweit ist also das gesamte – hier mittels Meßrohr **10** und Gegenschwinger **20** gebildete – Innenteil nicht nur vom Meßwandlergehäuse **100** vollständig umhüllt, sondern infolge seiner Eigenmasse und der Federwirkung beider Verbindungsrohrstücke **11**, **12** im Meßwandler-Gehäuse **100** auch schwingfähig gehalten.

[0089] Für den typischen Fall, daß der Meßwandler MW lösbar mit der, beispielsweise als metallische Rohrleitung ausgebildeten, Prozeßleitung zu montieren ist, sind einlaßseitig des Meßwandlers einer erster Anschlußflansch **13** für den Anschluß an ein Medium dem Meßwandler zuführendes Leitungssegment der Prozeßleitung und auslaßseitig ein zweiter Anschlußflansch **14** für ein Medium vom Meßwandler abführendes Leitungssegment der Prozeßleitung vorgesehen. Die Anschlußflansche **13**, **14** können dabei, wie bei Meßwandlern der beschriebenen Art durchaus üblich auch endseitig in das Meßwandlergehäuse **100** integriert sein. Falls erforderlich können die Verbindungsrohrstücke **11**, **12** im übrigen aber auch direkt mit der Prozeßleitung, z. B. mittels Schweißen oder Hartlötung, verbunden werden. Im in **Fig. 2** und **Fig. 3** gezeigten Ausführungsbeispiel sind der erste Anschlußflansch **13** dem einlaßseitigen Verbindungsrohrstück **11** an dessen Einlaßende und der zweite Anschlußflansch **14** dem auslaßseitigen Verbindungsrohrstück **12** an dessen Auslaßende angeformt, während im in **Fig. 4** und **Fig. 5** gezeigten Ausführungsbeispiel die Anschlußflansche entsprechend mit den zugehörigen Strömungsteilern entsprechend verbunden sind.

[0090] Wie bereits mehrfach erwähnt, werden beim erfindungsgemäßen Meßsystem die für die Messung erforderlichen Reaktionskräfte im jeweils zu messenden Medium durch das Schwingenlassen des wenigstens einen Meßrohrs in einem aktiv angeregten Schwingungsmodus, dem sogenannten Nutzmodus, bewirkt. Als Nutzmodus wird dabei, wie bei Meßwandlern der in Rede stehenden Art durchaus üblich, wenigstens einer von einer Vielzahl von dem wenigstens einen Meßrohr innewohnenden, natürlichen Schwingungsmoden gewählt, in denen nämlich Meßrohr im Bereich seiner Meßrohrenden jeweils einen Schwingungsknoten und im Bereich seiner Nutzlängsachse wenigstens einen Schwingungsbauch aufweisende Resonanz-Schwingungen um eine Ruhelage ausführt bzw. ausführen kann, deren jeweilige Eigenschwingungsform wie auch deren jeweilige

Eigenfrequenz bekanntlich maßgeblich auch von Mediumparametern des im Meßrohr strömenden Mediums, insb. dessen momentaner Dichte und Viskosität, abhängig sind. Nicht zuletzt infolge der dieser Abhängigkeit vom durch das wenigstens eine Meßrohr, mithin den Meßwandler im Betrieb hindurchströmenden Medium sind die natürlichen Schwingungsmoden im Betrieb des Meßwandlers in erheblichem Maße veränderlich. Je nach Bauart, Anwendung und Meßbereich können die Eigenfrequenzen dabei innerhalb eines sich durchaus im Bereich einiger 100 Hz oder sogar im Kilohertz-Bereich bewegenden Nutz-Frequenzbandes variieren. Bei Anregung des wenigstens einen Meßrohrs auf einer seiner momentanen Eigen- oder auch Resonanzfrequenzen kann somit einerseits anhand der momentan angeregten Schwingungsfrequenz eine mittlere Dichte des durch das wenigstens eine Meßrohr momentane strömenden Mediums leicht ermittelt werden. Andererseits kann so auch die für die Aufrechterhaltung der im Nutzmode angeregten Schwingungen momentan erforderliche elektrische Leistung minimiert werden. Neben der vorgenannten Abhängigkeit der natürlichen Schwingungsmoden des wenigstens einen Meßrohrs von dem dann momentan geführten Medium, werden die natürlichen Schwingungsmoden von Meßrohren grundsätzlich aber auch von deren jeweiliger Größe, Form, Material und Wandstärke sowie die jeweilige mechanische Kopplung zu anderen Komponenten des Meßwandlers, wie etwa dem Meßwandler-Gehäuse, einem ggf. vorgesehenen weiteren Meßrohr bzw. einem Gegenschwinger etc., mithin auch von an den Meßrohrenden bzw. den Kopplungszonen im Betrieb wirkenden, ggf. auch schwankenden, Einspannkräften bzw. -momenten mitbestimmt.

[0091] Zum aktiven Anregen von Vibrationen des wenigstens einen Meßrohrs, insb. auch jenen im vorgenannten Nutzmode, umfaßt der Meßwandler ferner eine mittels wenigstens eines mit dem wenigstens eine Meßrohr in Wirkverbindung stehenden elektro-mechanischen, beispielsweise elektro-dynamischen, Schwingungserregers gebildete Erregeranordnung **5**, die dazu dient, das wenigstens eine Meßrohr betriebsgemäß zumindest zeitweise in für die konkrete Messung jeweils geeignete Schwingungen im Nutzmode, beispielsweise von Biegeschwingungen in einem natürlichen Biegeschwingungsmoden, mit jeweils für die Erzeugung und die Erfassung der oben genannten Reaktionskräfte im Medium ausreichend großen Schwingungsamplitude zu versetzen bzw. nämlich Schwingungen aufrechtzuerhalten. Der wenigstens eine – etwa elektrodynamischen, nämlich mittels Tauchankerspule gebildete – Schwingungserreger, mithin die Erregeranordnung, dient hierbei im besonderen dazu, eine von der Umformer-Elektronik mittels wenigstens eines elektrischen Treibersignals s_{drv} eingespeiste elektrische Erregerleistung P_{exc} in, z. B. pulsierende oder harmonische, also im wesentlichen sinusförmige, Erregerkräfte F_{exc} zu konvertieren, die entsprechend auf das wenigstens eine Meßrohre wirken und somit die gewünschten Schwingungen im Nutzmode bewirken. Beispielsweise kann das wenigstens eine Treibersignal gleichzeitig auch eine Vielzahl von sinusförmigen Signalkomponenten mit voneinander verschiedener Signalfrequenz aufweisen, von denen eine – etwa eine zumindest zeitweise hinsichtlich einer Signalleistung dominierende – Signalkomponente eine einer Eigenfrequenz eines als Nutzmode gewählten natürlichen Schwingungsmoden entsprechende Signalfrequenz aufweist. Die – durch Konvertierung von in die Erregeranordnung eingespeister elektrischer Erregerleistung P_{exc} generierten – Erregerkräfte F_{exc} können dabei in dem Fachmann an und für sich bekannter Weise, z. B. mittels einer in der Umformer-Elektronik **12** vorgesehenen, letztlich das Treibersignal liefernden Treiberschaltung Exc entsprechend eingestellt werden, etwa mittels in der Treiberschaltung implementierten, eine Amplitude (Stromstärke) eines Stromes des Treibersignals regelnder Strom- und/oder eine Amplitude (Spannungshöhe) einer Spannung des Treibersignals Spannungs-Reglern hinsichtlich ihres Betrags und, z. B. mittels einer in Betriebsschaltung gleichfalls vorgesehenen Phasen-Regelschleife (PLL), hinsichtlich ihrer momentanen Frequenz oder im Falle mehrfrequenter Anregung hinsichtlich ihrer momentanen Frequenzen, vgl. hierzu beispielsweise auch die US-A 48 01 897 oder die US-B 63 11 136. Der Aufbau und die Verwendung vorgenannter Phasenregel-Schleifen zum aktiven Anregen von Meßrohren zu Schwingungen auf einer ihrer mechanischen Eigenfrequenzen ist z. B. in der US-A 48 01 897 ausführlich beschrieben. Selbstverständlich können auch andere für das Einstellen der Erregerenergie E_{exc} geeignete, dem Fachmann an und für sich bekannte Treiberschaltungen verwendet werden, beispielsweise auch gemäß der dem eingangs erwähnten Stand der Technik, etwa der eingangs erwähnten US-A 47 77 833, US-A 48 01 897, US-A 48 79 911, US-A 50 09 109, US-A 50 24 104, US-A 50 50 439, US-A 58 04 741, US-A 58 69 770, US-A 6073495 oder US-A 63 111 36. Ferner sei hinsichtlich einer Verwendung solcher Treiberschaltungen für Meßwandler vom Vibrationstyp auf die mit Meßumformern der Serie "PROMASS 83" bereitgestellte Umformer-Elektroniken verwiesen, wie sie von der Anmelderin beispielsweise in Verbindung mit Meßwandlern der Serie "PROMASS E", "PROMASS F", "PROMASS H", "PROMASS I", "PROMASS P" oder "PROMASS S" angeboten werden. Deren Treiberschaltung ist beispielsweise jeweils so ausgeführt, daß Biegeschwingungen im Nutzmode auf eine konstante, also auch von der Dichte, ρ , weitgehend unabhängige Amplitude geregelt werden.

[0092] Beim erfindungsgemäßen Meßsystem ist hierbei im besonderen vorgesehen, daß die Umformer-Elektronik die für die Generierung der Erregerkräfte benötigte elektrische Erregerleistung in den Schwingungserreger, mithin die damit gebildete Erregeranordnung, mittels eines solchen elektrischen Treibersignals s_{drv} einspeist, das zumindest zeitweise eine sinusförmige, möglichst mehrere Schwingungsperioden umfassende, Si-

gnalkomponente $s_{\text{drv},l}$ erster Art mit einer Signalfrequenz, $f_{\text{drv},l}$, aufweist, die, wie in [Fig. 8](#) schematisch angedeutet, einer momentanen Eigenfrequenz, f_1 , eines natürlichen Schwingungsmodes erster Ordnung des wenigstens einen Meßrohrs entspricht, in dem das wenigstens eine Meßrohr Eigenschwingungen um eine Ruhelage ausführen kann bzw. ausführt, welche Eigenschwingungen im Bereich des ersten und zweiten Meßrohrendes jeweils einen Schwingungsknoten und im Bereich der Nutz-Schwinglänge genau einen Schwingungsbauch aufweisen, so daß also das wenigstens eine Meßrohr zumindest zeitweise, angeregt vom wenigstens einen Schwingungserreger **41**, zumindest anteilig, insb. im Falle der Verwendung nämlichen Schwingungsmode als Nutzmode überwiegend, Schwingungen in Resonanz, nämlich mit einer der momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung entsprechenden Schwingungsfrequenz, $f_{\text{drv},l} = f_1$, ausführt.

[0093] Nicht zuletzt für den erwähnten Fall, daß das mittels des Meßwandlers schlußendlich gebildete Meßsystem zur Messung des Massendurchflusses verwendet werden soll, kann es von besonderem Vorteil sein, wenn das wenigstens eine Meßrohr **10** im Betrieb mittels der Erregeranordnung zumindest zeitweise in einem Nutzmode aktiv angeregt ist, in dem es, insb. überwiegend oder ausschließlich, Biegeschwingungen um seine Ruhelage ausführt, und zwar überwiegend mit genau einer natürlichen Eigenfrequenz (Resonanzfrequenz), die einem Biegeschwingungsgrundmode erster Ordnung entspricht, in dem das wenigstens eine schwingende Meßrohr im Bereich seiner Nutz-Schwinglänge genau einen (Biege-)Schwingungsbauch aufweist. Ein Ziel einer Anregung des Biegeschwingungsgrundmode erster Ordnung bzw. dessen Verwendung als Nutzmode besteht also u. a. darin, mittels des wenigstens einen vibrierenden Meßrohrs im hindurchströmendem Medium ausreichend starke Corioliskräfte zu induzieren, so daß im Ergebnis eine zusätzliche, mithin einem Schwingungsmode höherer Ordnung der Rohranordnung – dem sogenannten Coriolismode – entsprechende Verformungen jedes der Meßrohre mit für die Messung ausreichenden Schwingungsamplituden bewirkt werden kann. Für den betriebsmäßig vorgesehenen Fall nämlich, daß das Medium in der Prozeßleitung strömt und somit der Massedurchfluß m von Null verschieden ist, werden mittels dieser Weise vibrierenden wenigstens einen Meßrohrs **10** im hindurchströmenden Medium auch Corioliskräfte induziert. Diese wiederum wirken auf das Meßrohr **10** zurück und bewirken so eine zusätzliche, sensorisch erfaßbare Verformung desselben, und zwar im wesentlichen gemäß einer weiteren natürlichen Eigenschwingungsform von höherer modaler Ordnung als der Nutzmode. Eine momentane Ausprägung dieses, dem angeregten Nutzmode gleichfrequent überlagerten Coriolismodes ist dabei, insb. hinsichtlich ihrer Amplituden, auch vom momentanen Massedurchfluß, m , abhängig, und kann, beispielsweise im Falle der Verwendung des Meßsystems als Coriolis-Massedurchflußmeßgerät, zur Ermittlung der Massendurchflußrate bzw. des totalisierten Massendurchflusses dienen.

[0094] Demnach ist nach einer weiteren Ausgestaltung der Erfindung Treibersignal zumindest zeitweise so ausgebildet, daß die Signalfrequenz, $s_{\text{drv},l}$, von dessen Signalkomponente erster Art möglichst genau einer momentanen Eigenfrequenz eines natürlichen Biegeschwingungsmodes entspricht, nämlich dem Biegeschwingungsgrundmode, in dem das wenigstens eine vibrierende Meßrohr Biegeschwingungen um die Ruhelage ausführt, die im Bereich des ersten und zweiten Meßrohrendes jeweils einen Schwingungsknoten und im Bereich der Nutz-Schwinglänge genau einen Schwingungsbauch aufweisen, mithin das wenigstens eine Meßrohr, angeregt vom wenigstens einen Schwingungserreger, zumindest anteilig, insb. überwiegend, Biegeschwingungen in Resonanz ausführt, nämlich mit einer der momentanen Eigenfrequenz des nämlichen Biegeschwingungsmodes entsprechenden Schwingungsfrequenz. Bei einer Verwendung eines aus Edelstahl, insb. Hastelloy, gefertigten Meßrohrs mit einem Kaliber von 29 mm, einer Wandstärke s von etwa 1,5 mm, einer Nutz-Schwinglänge von etwa 420 mm und einer gesehten Länge, gemessen zwischen den beiden Meßrohrenden, von 305 mm, würde die dem Biegeschwingungsgrundmode entsprechende Eigenfrequenz desselben beispielsweise bei einer Dichte von praktisch Null, z. B. bei lediglich mit Luft gefülltem Meßrohr, ungefähr 500 Hz betragen.

[0095] Im in den [Fig. 4](#) und [Fig. 5](#) gezeigten Ausführungsbeispiel mit mittels Meßrohr und Gegenschwinger gebildeten Innenteils führt das Meßrohr **10** die mittels der Erregeranordnung aktiv angeregten Biegeschwingungen überwiegend relativ zum Gegenschwinger **20** aus, insb. auf einer gemeinsamen Schwingfrequenz zueinander gegenphasig. Im Falle einer gleichzeitig, beispielsweise differentiell, sowohl auf Meßrohr als auch Gegenschwinger wirkenden Erregeranordnung wird dabei zwangsweise auch der Gegenschwinger **20** zu simultanen Auslegerschwingungen angeregt, und zwar so, daß er frequenzgleich, jedoch zumindest anteilig außerphasig, insb. im wesentlichen gegenphasig, zum im Nutzmode schwingenden Meßrohr **10** oszilliert. Im besonderen sind Meßrohr **10** und Gegenschwinger **20** dabei ferner so aufeinander abgestimmt bzw. so angeregt, daß sie im Betrieb zumindest zeitweise und zumindest anteilig gegengleiche, also gleichfrequente, jedoch im wesentlichen gegenphasige, Biegeschwingungen um die Längsachse L ausführen. Die Biegeschwingungen können dabei so ausgebildete sein, daß sie von gleicher modaler Ordnung und somit zumindest bei ruhendem Fluid im wesentlichen gleichförmig sind; im anderen Fall der Verwendung zweier Meßrohre sind diese, wie bei Meßwandlern der in Rede stehenden Art üblich, mittels der, insb. differentiell zwischen beiden Meßrohre

10, 10' wirkenden, Erregeranordnung aktiv so angeregt, daß sie im Betrieb zumindest zeitweise gegengleiche Biegeschwingungen um die Längsachse L ausführen. Anders gesagt, die beiden Meßrohre **10, 10'** bzw. Meßrohr **10** und Gegenschwinger **20** bewegen sich dann jeweils nach der Art von gegeneinander schwingenden Stimmgabelzinken. Für diesen Fall ist gemäß einer weiteren Ausgestaltung der Erfindung der wenigstens einen elektro-mechanischen Schwingungserreger dafür ausgelegt, gegengleiche Vibrationen des ersten Meßrohres und des zweiten Meßrohres, insb. Biegeschwingungen jedes der Meßrohre um eine das jeweilige erste Meßrohrende und das jeweilige zweite Meßrohrende imaginär verbindende gedachte Schwingungsachse, anzuregen bzw. aufrechtzuerhalten. Als Coriolismode kann, wie bei derartigen Meßwandlern mit gekrümmtem Meßrohr üblich, z. B. die Eigenschwingungsform des anti-symmetrischen Twistmodes dienen, also jene, bei der das Meßrohr **10**, wie bereits erwähnt, auch Drehschwingungen um eine senkrecht zur Biegeschwingungsachse ausgerichteten gedachten Drehschwingungsachse ausführt, die die Mittellinie des Meßrohres **10** im Bereich der halben Schwingungslänge imaginär schneidet.

[0096] Für den erwähnten Fall, daß das wenigstens eine Meßrohr im wesentlichen gerade ist, kann die Signalfrequenz der Signalkomponente erster Art des Treibersignals s_{drv} beispielsweise auch einer momentanen Eigenfrequenz eines natürlichen Torsionsschwingungsmodes, nämlich der des Torsionsschwingungsgrundmode, entsprechend eingestellt sein, in dem das wenigstens eine vibrierende Meßrohr Torsionsschwingungen um die Ruhelage, nämlich um eine das einlaßseitige erste Meßrohrende und das auslaßseitige zweite Meßrohrende imaginär verbindende gedachte Schwingungsachse ausführt, derart, daß nämlich Torsionsschwingungen, nicht zuletzt auch in für die Messung der Viskosität besonders günstiger Weise, im Bereich des ersten und zweiten Meßrohrendes jeweils einen Schwingungsknoten und im Bereich der Nutz-Schwinglänge genau einen Schwingungsbauch aufweisen. Im Ergebnis dessen, führt also das wenigstens eine Meßrohr, angeregt vom wenigstens einen Schwingungserreger, dann zumindest anteilig, ggf. auch überwiegend, Torsionsschwingungen in Resonanz, nämlich mit einer der momentanen Eigenfrequenz des nämlichen Torsionsschwingungsmodes entsprechenden Schwingungsfrequenz, aus.

[0097] Zum Erfassen von Schwingungen des wenigstens einen Meßrohres **10**, nicht zuletzt auch den mittels des wenigstens einen Schwingungserregers aktiv angeregten Schwingungen, weist der Meßwandler ferner jeweils eine entsprechende Sensoranordnung **50** auf. Diese umfaßt, wie auch in den **Fig. 4** bis **Fig. 7** schematische dargestellt, einen – hier vom wenigstens einen Schwingungserreger beabstandet – am wenigstens einen Meßrohr **10** angeordneten, beispielsweise elektrodynamischen, ersten Schwingungssensor **51**, der ein Vibrationen des Meßrohres **10** repräsentierendes, als erstes Schwingungssignal s_{sens1} des Meßwandlers dienendes, Sensorsignal liefert, beispielsweise einer mit den Schwingungen korrespondierende elektrische (Wechsel-) Spannung u_{sens1} mit einer von einer momentanen Amplitude der Schwingungen des wenigstens Meßrohres abhängigen Amplitude U_{sens1} (Spannungshöhe). Das Schwingungssignal s_{sens1} selbst kann grundsätzlich eine Vielzahl von hinsichtlich ihrer Signalfrequenz verschiedenen Signalkomponenten enthalten, nicht zuletzt auch solche, die mit den aktiv angeregten und insoweit erwünschten Schwingungen des wenigstens einen Meßrohres korrespondieren. Demnach weist, wie in **Fig. 8** schematisch angedeutet, das wenigstens eine Schwingungssignal s_{sens1} beim erfindungsgemäßen Meßsystem, korrespondierend mit dem von der Umformer-Elektronik gelieferten Treibersignals bzw. den damit angetriebenen Schwingungen des wenigstens einen Meßrohres, zumindest zeitweise auch eine sinusförmige Signalkomponente $s_{sens1,i}$ erster Art mit einer Signalfrequenz, $f_{sens1,i}$, auf, die der Signalfrequenz, $f_{drv,i}$, der Signalkomponente $s_{drv,i}$ erster Art des Treibersignals s_{drv} , mithin der momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des demnach angeregten Schwingungsmodes erster Ordnung, beispielsweise also der momentanen Eigenfrequenz des Biegeschwingungsgrundmodes oder der momentanen Eigenfrequenz des erwähnten Torsionsschwingungsmodes, entspricht. Zumindest im Falle der Verwendung des Biegeschwingungsgrundmodes als aktive angeregter Schwingungsmode erster Ordnung weist die Signalkomponente $s_{sens1,i}$ erster Art des Schwingungssignals eine vom aktuellen Massendurchfluß des im wenigstens einen Meßrohr **10** strömenden Medium abhängigen Phasendifferenz relativ zur frequenzgleichen Signalkomponente $s_{sens1,i}$ erster Art des Treibersignals s_{drv} auf.

[0098] Nach einer Weiterbildung der Erfindung weist die Sensoranordnung ferner einen vom ersten Schwingungssensor **52** beabstandet am wenigstens einen Meßrohr **10** angeordneten, insb. elektrodynamischen, zweiten Schwingungssensor **52** auf, der ein ebenfalls Vibrationen des Meßrohres **10** repräsentierendes, als zweites Schwingungssignal s_{sens2} des Meßwandlers dienendes Sensorssignal liefert, das gleichermaßen wie das erste Sensorsignal eine Signalkomponente mit einer der Signalfrequenz, $f_{drv,i}$, der Signalkomponente $s_{drv,i}$ erster Art des Treibersignals s_{drv} entsprechenden Signalfrequenz, zumindest im Falle der Verwendung einander baugleicher Schwingungssensoren im übrigen auch ein dem das ersten Schwingungssignal vergleichbares Frequenzspektrum, aufweist. Eine Länge des sich zwischen den beiden, beispielsweise baugleichen, Schwingungssensoren erstreckenden, insb. im wesentlichen freischwingend vibrierenden, Bereichs des zugehörigen wenigstens einen Meßrohres entspricht hierbei einer Meßlänge des jeweiligen Meßwandlers. In den

hier gezeigten Ausführungsbeispielen sind jeweils der erste Schwingungssensor **51** einlaßseitig und der zweite Schwingungssensor **52** auslaßseitig am wenigstens einen Meßrohr **10** angeordnet, insb. vom wenigstens einen Schwingungserreger bzw. von der Mitte des Meßrohrs **10** gleichweit beabstandet wie der erste Schwingungssensor. Wie bei derartigen, in als Coriolis-Massendurchfluß-Meßgerät ausgebildeten Meßsystemen verwendeten, Meßwandlern vom Vibrationstyp durchaus üblich, sind der erste Schwingungssensor **51** und der zweite Schwingungssensor **52** gemäß einer Ausgestaltung der Erfindung ferner jeweils auf einer vom Schwingungserreger **41** eingenommenen Seite des Meßrohrs im Meßwandler angeordnet. Desweiteren kann auch der zweite Schwingungssensor **52** auf der vom ersten Schwingungssensor **51** eingenommenen Seite des Meßrohrs im Meßwandler angeordnet sein. Die Schwingungssensoren **51**, **52** der Sensoranordnung können in vorteilhafter Weise zudem so ausgebildet sein, daß sie Schwingungssignale s_{sens1} , s_{sens2} gleichen Typs liefern, beispielsweise also jeweils eine Wechsellspannung u_{sense1} , u_{sens2} . Gemäß einer weiteren Ausgestaltung der Erfindung sind sowohl der erste Schwingungssensor als auch der zweite Schwingungssensor ferner jeweils so im Meßwandler **MW** plaziert, daß jeder der Schwingungssensoren zumindest überwiegend Vibrationen des wenigstens einen Meßrohrs **10** erfaßt. Für den oben beschriebenen Fall, daß das Innenteil mittels eines Meßrohrs und eines mit diesem gekoppelten Gegenschwingers gebildet ist, sind nach einer weiteren Ausgestaltung der Erfindung sowohl der erste Schwingungssensor als auch der zweite Schwingungssensor so ausgebildet und so im Meßwandler plaziert, daß jeder der Schwingungssensoren überwiegend Schwingungen des Meßrohrs relativ zum Gegenschwinger, beispielsweise differentiell, erfassen, daß also sowohl das erste Schwingungssignal s_{sens1} als auch das zweite Schwingungssignal s_2 , insb. gegengleiche, Schwingungsbewegungen des wenigstens einen Meßrohrs **10** relativ zum Gegenschwinger **20** repräsentieren. Für den anderen beschriebenen Fall, daß das Innenteil mittels zweier, insb. im Betrieb gegengleich schwingender, Meßrohre gebildet ist, sind nach einer anderen Ausgestaltung der Erfindung sowohl der erste Schwingungssensor als auch der zweite Schwingungssensor so ausgebildet und so im Meßwandler plaziert, daß jeder der Schwingungssensoren überwiegend Schwingungen des ersten Meßrohrs **10** relativ zum zweiten Meßrohr **10'**, beispielsweise differentiell, erfassen, daß also sowohl das erste Schwingungssignal s_{sens1} als auch das zweite Schwingungssignal s_{sens2} , insb. gegengleiche, Schwingungsbewegungen der zwei Meßrohre relativ zueinander repräsentieren, insb. derart daß – wie bei konventionellen Meßwandlern üblich – das mittels des ersten Schwingungssensors erzeugte erste Schwingungssignal einlaßseitige Vibrationen des ersten Meßrohrs relativ zum zweiten Meßrohr und das mittels des zweiten Schwingungssensors erzeugte zweite Schwingungssignal auslaßseitige Vibrationen des ersten Meßrohrs relativ zum zweiten Meßrohr repräsentieren. Gemäß einer weiteren Ausgestaltung der Erfindung ist ferner vorgesehen, daß die Sensoranordnung genau zwei Schwingungssensoren, also zusätzlich zum ersten und zweiten Schwingungssensor keine weiteren Schwingungssensoren, aufweist und insoweit hinsichtlich der verwendeten Komponenten konventionellen Sensoranordnungen für Meßwandler der in Rede stehenden Art entspricht.

[0099] Es sei an dieser Stelle zudem noch angemerkt, daß, obgleich es sich bei den Schwingungssensoren der im Ausführungsbeispiel gezeigten Sensoranordnung **19** jeweils um solche vom elektrodynamischen Typ, also jeweils mittels einer an einem der Meßrohre fixierten zylindrischen Magnetspule und einem darin eintauchenden, an einem gegenüberliegenden Meßrohr entsprechend fixierten Permanentmagneten realisierte Schwingungssensoren, handelt, ferner durchaus auch andere dem Fachmann bekannte, wie z. B. opto-elektronische, Schwingungssensoren zur Bildung der Sensoranordnung verwendet werden können. Im übrigen können, wie bei Meßwandlern der in Rede stehenden Art durchaus üblich, zusätzlich zu den Schwingungssensoren weitere, insb. Hilfs- bzw. Störgrößen erfassende, Sensoren im Meßwandler vorgesehen sein, wie z. B. Beschleunigungssensoren zum Erfassen von durch äußere Kräfte und/oder Asymmetrien in der Rohranordnung verursachte Bewegungen des gesamten Meßsystems, Dehnungsmeßstreifen zum Erfassen von Dehnungen eines oder mehrerer der Meßrohre und/oder des Aufnehmergehäuses, Drucksensoren zum Erfassen eines im Aufnehmergehäuse herrschenden statischen Drucks und/oder Temperatursensoren zum Erfassen von Temperaturen eines oder mehrerer der Meßrohre und/oder des Aufnehmergehäuses, mittels denen beispielsweise die Funktionstüchtigkeit des Meßwandlers und/oder Änderungen der Empfindlichkeit des Meßaufnehmers auf die primär zu erfassenden Meßgrößen, insb. die Massendurchflußrate und/oder die Dichte, infolge von Querempfindlichkeiten bzw. äußeren Störungen überwacht und ggf. entsprechend kompensiert werden können.

[0100] Die Sensoranordnung **19** ist ferner, wie bei derartigen Meßwandlern üblich, in geeigneter Weise mit einer in der Umformer-Elektronik entsprechend vorgesehenen, beispielsweise mittels wenigstens einem Mikroprozessors und/oder mittels wenigstens einem digitalen Signalprozessor gebildete, Meßschaltung gekoppelt, beispielsweise drahtgebunden via Verbindungsleitungen. Das wenigstens eine von der Sensoranordnung, mithin vom Meßwandler gelieferte Schwingungssignal ist, wie auch in [Fig. 3](#) gezeigt, der Umformer-Elektronik **ME** und daselbst dann der darin vorgesehenen Meß- und Auswerteschaltung μC zugeführt, wo sie mittels einer entsprechenden Eingangsschaltung **FE** zunächst vorverarbeitet, insb. vorverstärkt, gefiltert und digitalisiert werden, um anschließend geeignet ausgewertet werden zu können. Die Meßschaltung empfängt die

Schwingungssignale der Sensoranordnung **19** und generiert daraus, insb. auch der in dem wenigstens einen Schwingungssignale bzw. den Schwingungssignalen enthalten Signalkomponente erster Art die eingangs erwähnten Meßwerte, die beispielsweise eine Massedurchflußrate, einen totalisierten Massendurchfluß und/oder eine Dichte und/oder eine Viskosität des zu messenden Mediums repräsentieren; dies ggf. auch unter Berücksichtigung mittels des wenigstens einen Treibersignals, insb. deren Signalkomponente erster Art in die Erregeranordnung eingespeister, mithin auch darin umgesetzter elektrischer Erregerleistung. Als Eingangsschaltung FE wie auch als Meß- und Auswerteschaltung μC können hierbei in herkömmlichen Coriolis-Massedurchfluß-Meßgeräten zwecks Konvertierung der Schwingungssignale verwendete bzw. Ermittlung von Massendurchflußraten und/oder totalisierten Massendurchflüssen etc. bereits eingesetzte und etablierte Schaltungstechnologien angewendet werden, beispielsweise auch solche gemäß den eingangs erwähnten Stand der Technik. Nach einer weiteren Ausgestaltung der Erfindung ist die Meß- und Auswerteschaltung μC dementsprechend auch mittels eines in der Umformer-Elektronik ME vorgesehenen, beispielsweise mittels eines digitalen Signalprozessors (DSP) realisierten, Mikrocomputers und mittels in diesen entsprechend implementierter und darin ablaufender Programm-Codes realisiert. Die Programm-Codes können z. B. in einem, ggf. der Speicherung von mittels des Meßsystems generierten Meßwerten über einen längeren Zeitraum dienenden, nicht-flüchtigen Datenspeicher EEPROM des Mikrocomputers persistent gespeichert sein und beim Starten desselben in einen, z. B. im Mikrocomputer integrierten, flüchtigen Datenspeicher RAM geladen werden. Gleichermaßen können mittels der Umformer-Elektronik im Betrieb generierte Meßwerte in einen solchen, ggf. auch denselben, flüchtigen Datenspeicher RAM geladen und für eine spätere Weiterverarbeitung entsprechend vorgehalten werden. Für derartige Anwendungen geeignete Prozessoren sind z. B. solche vom Typ TMS320VC33, wie sie von der Firma Texas Instruments Inc. am Markt angeboten werden. Es versteht sich dabei praktisch von selbst, daß das wenigstens eine Schwingungssignal bzw. die Schwingungssignale s_{sense1} , s_{sense2} wie bereits angedeutet, für eine Verarbeitung im Mikrocomputer mittels entsprechender Analog-zu-digital-Wandler A/D der Umformer-Elektronik ME in entsprechende Digitalsignale umzuwandeln sind, vgl. hierzu beispielsweise die eingangs erwähnten US-B 63 11 136 oder US-A 60 73 495 oder auch vorgenannten Meßumformer der Serie "PROMASS 83". Desweiterene können die Meßwerte, wie bereits erwähnt, vor Ort angezeigt und/oder auch an ein dem Meßsystem übergeordnetes Datenverarbeitungssystem inform digitaler Meßdaten gesendet und daselbst entsprechend weiterverarbeitet werden.

[0101] Die Umformer-Elektronik **12**, einschließlich der darin realisierten Meß- und Betriebsschaltung, kann desweiteren beispielsweise in einem separaten Elektronik-Gehäuse **7₂** untergebracht sein, das vom Meßwandler entfernt angeordnet oder, wie in **Fig. 1** gezeigt, unter Bildung eines einzigen Kompaktgeräts direkt am Meßwandler **1**, beispielsweise von außen am Aufnehmer-Gehäuse **7₁**, fixiert ist. Bei dem hier gezeigten Ausführungsbeispiel ist daher am Aufnehmer-Gehäuse **7₁** ferner ein dem Haltern des Elektronik-Gehäuses **7₂** dienendes halsartiges Übergangsstück angebracht. Innerhalb des Übergangsstücks kann ferner eine, beispielsweise mittels Glas- und/oder Kunststoffverguß hergestellte, hermetisch dichte und/oder druckfeste Durchführung für die elektrische Verbindungsleitungen zwischen Meßwandler **11**, insb. den darin plazierten Schwingungserregern und Sensoren, und der erwähnten Umformer-Elektronik **12** angeordnet sein.

[0102] Die Umformer-Elektronik dient gemäß einer weiteren Ausgestaltung der Erfindung im ferner dazu unter Verwendung der von der Sensoranordnung **50** gelieferten Schwingungssignale s_1 , s_2 , beispielsweise anhand einer zwischen den bei anteilig in Nutz- und Coriolismode schwingendem Meßrohr **10** generierten Schwingungssignalen s_1 , s_2 des ersten und zweiten Schwingungssensors **51**, **52** detektierten Phasendifferenz, wiederkehrend einen Massendurchfluß-Meßwert X_m zu ermitteln, der die zu messenden Massendurchflußrate, m , des durch den Meßwandler geführten Mediums möglichst genau repräsentiert. Dafür erzeugt die Meß- und Auswerte-Schaltung gemäß einer weiteren Ausgestaltung der Erfindung im Betrieb wiederkehrend einen Phasendifferenz-Meßwert, der die zwischen der Signalkomponente erster Art des ersten Schwingungssignal s_1 und Signalkomponente erster Art des zweiten Schwingungssignals s_2 existierenden Phasendifferenz, $\Delta\varphi$, momentan repräsentiert. Die Berechnung des Massendurchfluß-Meßwert X_m kann, unter Verwendung der gleichfalls in der Umformer-Elektronik vorgehaltenen Signalfrequenz der Signalkomponente erster Art des Treiber- bzw. des wenigstens eine Sensorsignals somit beispielsweise basierend auf basierend der bekannten Beziehung:

$$\frac{\Delta\varphi}{f_{\text{drv},1}} \sim m \rightarrow X_m$$

erfolgen. Ferner dient die Meß- und Auswerte-Schaltung des erfindungsgemäßen Meßsystems dient gemäß einer weiteren Ausgestaltung der Erfindung dazu, abgeleitet von der durch die momentane Signalfrequenz der Signalkomponente erster Art des Treiber- bzw. des wenigstens eine Sensorsignals repräsentierte momentane Eigenfrequenz in dem Fachmann an und für sich bekannter Weise zusätzlich einen die Dichte des Mediums repräsentierenden Dichte-Meßwert X_p zu generieren, beispielsweise basierend auf der bekannten Beziehung:

$$\frac{1}{f_{\text{drv},1}^2} \sim \rho \rightarrow X_\rho.$$

[0103] Alternativ oder in Ergänzung dazu kann die Auswerteschaltung wie bei Meßsystemen der in Rede stehenden Art durchaus üblich ggf. auch dazu verwendet werden, einen Viskositäts-Meßwert X_η zu ermitteln, vgl. hierzu auch die eingangs erwähnten US-B 72 84 449, US-B 70 17 424, US-B 69 10 366, US-B 68 40 109, US-A 55 76 500 oder US-B 66 51 513. Zur Ermittlung der zum Bestimmen der Viskosität erforderlichen Erregerenergie oder Erregerleistung bzw. Dämpfung eignet sich dabei beispielsweise das von Treiberschaltung der Umformer-Elektronik gelieferte Treibersignal, etwa Amplitude und Signalfrequenz von dessen Signalkomponente erster Art oder auch eine Amplitude des gesamten, ggf. auch auf eine anhand wenigstens eines der Schwingungssignale ermittelte Schwingungsamplitude normierten Treibersignals, insb. dessen Strom. Alternativ oder in Ergänzung dazu kann aber auch ein dem Einstellen der Signalkomponente erster Art des Treibersignals dienendes internes Steuersignal oder, beispielsweise im Falle einer Anregung der Vibrationen des wenigstens einen Meßrohrs mit einem Erregerstrom von fest vorgegebener bzw. auf konstant geregelter Amplitude, auch wenigstens eines der Schwingungssignale, insb. eine Amplitude von dessen Signalkomponente erster Art, als ein Maß der für die Ermittlung des Viskositäts-Meßwerts erforderlichen Erregerenergie oder Erregerleistung bzw. Dämpfung dienen.

[0104] Wie bereit erwähnt, kann bei Meßsystem der in Rede stehenden Art das wenigstens eine Meßrohr vielfältigen Belastungen ausgesetzt sein und insoweit während der gesamten Laufzeit des Meßsystems in kaum oder überhaupt nicht vorsehbarer Weise derart verändert werden, das im Ergebnis eine dem Meßwandler, mithin dem damit gebildeten Meßsystem, immanente Meßwandler-Übertragungsfunktion, gemäß der der Meßwandler das Treibersignal, etwa einen im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden Strom oder eine diesen treibende Spannung u_{drv} , in das wenigstens einen Schwingungssignal $s_{\text{sens}1}$, etwa eine mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Schwingungssignal $s_{\text{sens}1}$ dienenden Spannung $u_{\text{sens}1}$ konvertiert, über die Laufzeit des Meßsystems von einer dafür vorab in einem Referenzzustand des Meßwandlers bzw. des Meßsystems, etwa bei einer Kalibrierung und/oder bei einer Inbetriebnahme des Meßsystems und/oder bei einem nachträglichen Abgleich des installierten Meßsystems, ermittelten ursprünglichen Meßwandler-Übertragungsfunktion in erheblichem Maße abweichen kann. Infolge einer solche Änderung der Meßwandler-Übertragungsfunktion ändert sich schlußendlich auch eine Meßsystem-Übertragungsfunktion, gemäß der das Meßsystem den zu erfassenden Mediumsparameter in den entsprechenden Meßwert abbildet und sinkt somit auch die Meßgenauigkeit, mit der das Meßsystem die oben erwähnten fürderhin Meßwerte erzeugt, im Vergleich zur ursprünglichen viel höheren Meßgenauigkeit. Ursachen solcher Veränderungen können beispielsweise thermische oder mechanische Überbelastungen, wie etwa auf den Meßwandler einwirkende Thermoschocks, Übertemperaturen und/oder -drücke, von der angeschlossenen Prozeßleitung auf den Meßwandler ausgeübte erhöhte Einspann- und/oder Rüttelkräfte oder durch das im wenigstens einen Meßrohr strömende Medium bewirkte Erodierungen des Meßrohrs, nämlich Abrasions- und/oder Korrosionserscheinungen oder Bildung eines auf einer das zu messende Medium im Betrieb kontaktierenden Innenseite des Meßrohrs haftenden Belags etc., sein. Infolge dessen können am Meßrohr beispielsweise Deformationen, Materialabtragungen, Rißbildungen, Materialermüdungen oder andere, die strukturelle Integrität des Meßwandlers, mithin die die Betriebssicherheit des gesamten Meßsystems herabsetzende bzw. das Meßsystems schneller altern lassende, Erscheinungen auftreten. Solche, letztlich die Meßgenauigkeit herabsetzenden Alterungserscheinungen können beispielsweise darin begründet sein, daß sich ein Schwingungsverhalten des wenigstens einen Meßrohrs, mithin dessen natürliche Schwingungsmoden, eine elektrische Impedanz des wenigstens einen Schwingungssensors, eine elektrische Impedanz des wenigstens einen Schwingungserregers, eine Wandlerkonstante des wenigstens einen Schwingungserregers, gemäß der dieser das Treibersignal in eine entsprechende Erregerkraft wandelt, und/oder eine Wandlerkonstante des wenigstens einen Schwingungssensors, gemäß der dieser Schwingungsbewegungen des wenigstens einen Meßrohrs in das entsprechende Schwingungssignale wandelt, irreversible verändern.

[0105] Dem Rechnung tragend dient beim erfindungsgemäßen Meßsystem die Umformer-Elektronik ME im besonderen, nicht zuletzt zwecks wiederkehrender Durchführung einer Systemdiagnose auch während des laufenden Meßtriebs, dazu, im Betrieb, nämlich zu einem Zeitpunkt t_i , eine, etwa infolge von Überbelastungen der vorgenannten Art verursachte, Abweichung des Meßsystems von einem dafür vorab, nämlich zu einem Zeitpunkt t_{Ref} , – beispielsweise also bei einer Kalibrierung und/oder bei einer Inbetriebnahme des Meßsystems mit einem Medium von bekannter Temperatur und Dichte – ermittelten Referenzzustand zu detektieren und ggf. mittels einer entsprechenden, beispielsweise visuell und/oder akustisch wahrnehmbaren, Systemstatusmeldung Sys_{fail} zu signalisieren, etwa inform eines Alarmes. Dafür ist die Umformer-Elektronik ferner so eingerichtet, daß das mittels der Umformer-Elektronik generierte Treibersignal s_{drv} , wie in [Fig. 8](#) schematisch angedeutet, zumindest zeitweise eine, ggf. auch hinsichtlich einer Signalleistung momentan dominierende und/

oder mehrere Schwingungsperioden umfassende, sinusförmige Signalkomponente $s_{\text{drv,II}}$ zweiter Art mit einer Signalfrequenz, $f_{\text{drv,II}}$, aufweist, die von jeder momentanen Eigenfrequenz jedes natürlichen Schwingungsmodes des wenigstens einen Meßrohrs jeweils um mehr als 1 Hz, möglichst auch mehr als 5 Hz, und/oder um mehr als 1%, möglichst mehr als 10%, nämlich Eigenfrequenz, abweicht. Angeregt vom wenigstens einen mit nämlichem, die Signalkomponente $s_{\text{drv,II}}$ zweiter Art umfassenden Treibersignal gespeisten Schwingungserreger **41** führt das wenigstens eine Meßrohr somit zumindest anteilig erzwungene Schwingungen außer Resonanz aus und weist das wenigstens eine Schwingungssignal s_{sens1} gleichermaßen zumindest zeitweise eine sinusförmige Signalkomponente $s_{\text{sens1,II}}$ zweiter Art mit einer Signalfrequenz, $f_{\text{sens1,II}}$, auf, die der Signalfrequenz, $f_{\text{drv,II}}$, der Signalkomponente $s_{\text{drv,II}}$ zweiter Art des Treibersignals s_{drv} , mithin keiner momentanen Eigenfrequenz irgendeines natürlichen Schwingungsmodes des wenigstens einen Meßrohrs entspricht. Hierbei ist es ohne weiteres auch möglich, das Treibersignal in der Weise mittels der Umformer-Elektronik zu generieren, daß es die Signalkomponente erster Art und die Signalkomponente zweiter Art gleichzeitig aufweist, wodurch das wenigstens eine Meßrohr, angeregt vom wenigstens einen Schwingungserreger, gleichzeitig sowohl anteilig Schwingungen in Resonanz, nämlich mit einer der momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung entsprechenden Schwingungsfrequenz, $f_{\text{drv,I}} = f_1$, als auch anteilig erzwungene Schwingungen außer Resonanz ausführt; falls erforderlich kann das Treibersignal die Signalkomponente erster Art aber auch alternierend zur Signalkomponente zweiter Art aufweisen. Für den Fall, daß beispielsweise beim wenigstens einen Meßrohr des Meßwandlers im Betrieb eine Materialabtragung, mithin eine Reduzierung von dessen Wandstärke zu verzeichnen wäre, würde das in der **Fig. 8** schematisch dargestellte Frequenzspektrum des wenigstens eine Meßrohrs im inneren Bereich des mittels der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals angefahrenen Frequenzbereichs, mithin die dementsprechend generierte Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals, beispielsweise den in **Fig. 9** schematisch dargestellten, anhand von Labormessungen an einem Meßrohr, von dem die Wandstärke sukzessive um bis zu 4% verringert wurde, aufweisen. Deutlich erkennbar ist hierbei der nahezu lineare Zusammenhang zwischen der Schwingungsamplitude der Schwingungen des Meßrohrs außer Resonanz, mithin der Signalamplitude der Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals bzw. des Treibersignals, und der zum jeweiligen Meßzeitpunkt momentanen Wandstärke des wenigstens einen Meßrohrs. Falls erforderlich, etwa zwecks einer weiteren Verbesserung der Verlässlichkeit der Diagnose bzw. zwecks einer möglichst genauen Messung der aktuellen (Rest-)Wandstärke des wenigstens einen Meßrohrs, kann es gelegentlich von Vorteil sein, die bei den hier vorliegenden Messungen vernachlässigte geringfügige, nahezu lineare Abhängigkeit der Schwingungsamplitude der Schwingungen des Meßrohrs auch von der üblicherweise ohnehin gemessenen Mediums- bzw. Meßrohrtemperatur und/oder der ohnehin gemessenen Mediumsdichte, ρ , entsprechend zu kompensieren.

[0106] Nach einer weiteren Ausgestaltung der Erfindung ist, nicht zuletzt auch bei Verwendung eines elektrodynamischen Schwingungserregers und/oder -sensors, ferner vorgesehen, daß die Signalfrequenz, $f_{\text{drv,II}}$, der Signalkomponente $s_{\text{drv,II}}$ zweiter Art des Treibersignals stets größer als 10 Hz eingestellt ist bzw. daß nämliche Signalfrequenz, $f_{\text{drv,II}}$ größer als ein 0.1-faches der momentanen Eigenfrequenz des Schwingungsmodes erster Ordnung ist. In Ergänzung dazu ist gemäß einer weiteren Ausgestaltung der Erfindung ferner vorgesehen, nicht zuletzt auch zwecks einer sicheren Vermeidung bzw. Unterdrückung allfälliger Anregungen von Schwingungen in Resonanz, etwa infolge von Fehlern bei der in der Treiberschaltung tatsächlich implementierten Frequenz-Regelung, das Treibersignal mittels der Umformer-Elektronik so zu konditionieren, daß die Signalfrequenz $f_{\text{drv,II}}$ von dessen Signalkomponente zweiter Art $s_{\text{drv,II}}$ mehr als einem 1.01-fachen, möglichst aber auch mehr als einem 1.15-fachen, und weniger als einem 2.7-fachen, möglichst aber auch weniger als einem 2.4-fachen, einer momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung entspricht, mithin das wenigstens eine Meßrohr so aktiv anzuregen, daß es die erzwungenen Schwingungen außer Resonanz mit einer in einem entsprechenden Frequenzbereich, $|1.01 \cdot f_1 < f_{\text{drv,II}} < 2.7 \cdot f_1|$, oberhalb des 1.01-fachen bzw. oberhalb des 1.15-fachen, und unterhalb des 2.7-fachen bzw. unterhalb des 2.4-fachen, der momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung liegenden Schwingungsfrequenz ausführt, und die Signalfrequenz der zweiten Signalkomponente $s_{\text{sens1,II}}$ des Schwingungssignals s_{sens1} gleichermaßen oberhalb des 1.01-fachen bzw. oberhalb des 1.15-fachen, und unterhalb des 2.7-fachen bzw. unterhalb des 2.4-fachen, der momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung liegt. Die Verwendung einer Signalfrequenz innerhalb des vorgenannten engen Frequenzbereichs oberhalb des 1.15- und unterhalb des 2.4-fachen der momentanen Eigenfrequenz, f_1 , hat sich insoweit als für die daraus abgeleitete Systemdiagnose erwiesen, als daselbst die oben erwähnten Abhängigkeiten, oder auch Querempfindlichkeiten, der Amplitude der Meßrohrschwingungen bzw. der Schwingungsmeßsignale von der Mediums- bzw. Meßrohrtemperatur wie auch der Dichte, ρ , des Mediums sehr gering ausfällt und insoweit eine Varianz der Amplitude trotz vergleichsweise nennenswert schwankender Dichte und/oder Temperatur durchaus vernachlässigbar klein sein kann. Alternativ oder in Ergänzung dazu ist gemäß einer anderen Ausgestaltung der Erfindung die Signalfrequenz $f_{\text{drv,II}}$ der Signalkomponente zweiter Art $s_{\text{drv,II}}$ des Treibersignals mittels der Umformer-Elektronik so eingestellt, daß nämliche Signalfrequenz $f_{\text{drv,II}}$ kleiner als eine momentane Eigenfrequenz, f_2 , eines Schwingungsmodes

zweiter Ordnung des wenigstens einen Meßrohrs ist, in dem das wenigstens eine vibrierende Meßrohr Schwingungen um eine Ruhelage ausführen kann bzw. ausführt, die im Bereich des ersten und zweiten Meßrohrendes jeweils einen Schwingungsknoten und im Bereich der Nutz-Schwinglänge einen weiteren Schwingungsknoten sowie genau zwei Schwingungsbäuche aufweisen, so daß also im Ergebnis das wenigstens eine Meßrohr die erzwungenen Schwingungen außer Resonanz, in einem Frequenzbereich, $|f_{\text{drv,II}}| < f_2$, der unterhalb der momentane Eigenfrequenz des – dem erwähnten Coriolismode entsprechenden – Schwingungsmodes zweiter Ordnung liegt, ausführt, und das wenigstens eine Schwingungssignal zumindest zeitweise eine Signalkomponente zweiter Art mit einer Signalfrequenz aufweist, die unterhalb der momentane Eigenfrequenz des Schwingungsmodes zweiter Ordnung liegt.

[0107] Das Einstellen der tatsächlich gewünschten Signalfrequenz der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals kann beispielsweise nach einem, etwa seitens des Herstellers, fest vorgegeben Frequenz-Verhältnis oder aber mehrstufig, als durch das gezielte Anfahren verschiedener Signalfrequenzen, erfolgen, etwa derart, daß die Umformer-Elektronik die Signalfrequenz der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals, beginnend bei einem dafür vorgegebenen Startwert innerhalb des vorgenannten Frequenzbereichs, $|1.01 \cdot f_1| < f_{\text{drv,II}} < 2.7 \cdot f_1$, bis zum Erreichen eines für die Signalfrequenz vorgegebenen Endwerts innerhalb nämlichen Frequenzbereichs schrittweise um einen vorgebbaren Betrag erhöht oder schrittweise um einen vorgebbaren Betrag verringert bzw. daß die Umformer-Elektronik die Signalfrequenz der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals beginnend bei einem dafür vorgegebenen Startwert innerhalb des vorgenannten Frequenzbereichs $|1.01 \cdot f_1| < f_{\text{drv,II}} < 2.7 \cdot f_1$, bis zum Erreichen eines für die Signalfrequenz vorgegebenen Endwerts innerhalb nämlichen Frequenzbereichs linear erhöht oder linear verringert, oder daß die Umformer-Elektronik nämliche Signalfrequenz abwechselnd linear erhöht bzw. linear verringert.

[0108] Gemäß einer weiteren Ausgestaltung der Erfindung ist die Umformer-Elektronik ME ferner dafür vorgesehen und eingerichtet, im Betrieb mittels der Signalkomponente $s_{\text{drv,II}}$ zweiter Art des Treibersignals s_{drv} und mittels der Signalkomponente $s_{\text{sens1,II}}$ zweiter Art des wenigstens einen Schwingungssignals s_{sens1} – beispielsweise auch wiederkehrend – zu überprüfen bzw. detektieren, ob und/oder inwieweit das Meßsystem im Vergleich zu dem erwähnten vorab, etwa bei einer Kalibrierung und/oder bei einer Inbetriebnahme des Meßsystems, ermittelten Referenzzustand abweicht. Als eine Maß für eine derartige Abweichung kann in vorteilhafter Weise ein basierend auf der Signalkomponente $s_{\text{drv,II}}$ zweiter Art des Treibersignals s_{drv} und der Signalkomponente $s_{\text{sens1,II}}$ zweiter Art des wenigstens einen Schwingungssignals s_{sens1} ermittelter Systemparameter-Meßwert, G_{ME,t_i} , dienen, anhand dem, eine aktuelle, nämlich zum Zeitpunkt t_i wirkende, Meßwandler-Übertragungsfunktion ermittelbar ist, gemäß der der Meßwandler das Treibersignal s_{drv} , mithin dessen Signalkomponente $s_{\text{drv,II}}$ zweiter Art, beispielsweise also einen im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden, als Signalkomponente $s_{\text{drv,II}}$ zweiter Art des Treibersignals s_{drv} dienenden Strom $i_{\text{drv,II}} \rightarrow s_{\text{drv,II}}$ oder eine diesen treibende, als Signalkomponente $s_{\text{drv,II}}$ zweiter Art des Treibersignals s_{drv} dienende Spannung $u_{\text{drv,II}} \rightarrow s_{\text{drv,II}}$, in das wenigstens eine Schwingungssignal, mithin dessen Signalkomponente $s_{\text{sens1,II}}$ zweiter Art, beispielsweise also eine mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente $s_{\text{sens1,II}}$ zweiter Art des Schwingungssignals s_{sens1} dienenden Spannung $u_{\text{sens1,II}}$, konvertiert. Alternativ oder in Ergänzung die vorgenannte Abweichung auch anhand eines Satzes von Meßwerten für das Meßsystem gleichermaßen charakterisierenden anderen Systemparametern, g_{ME} , ermittelt werden, anhand denen nämliche Meßwandler-Übertragungsfunktion im Betrieb entsprechend rekonstruiert werden kann. Ein die Meßwandler-Übertragungsfunktion entsprechend repräsentierender Systemparameter, g_{ME} , kann beispielsweise ein – naturgemäß einen Real- und einen Imaginärteil aufweisendes komplexes – Verhältnis, $u_{\text{sens1,II}}/i_{\text{drv,II}}$, der mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals s_{sens1} dienenden Spannung $u_{\text{sens1,II}} \rightarrow s_{\text{sens1,II}}$ zu dem im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden, als Signalkomponente $s_{\text{drv,II}}$ zweiter Art des Treibersignals s_{drv} dienenden Strom $i_{\text{drv,II}} \rightarrow s_{\text{drv,II}}$, oder beispielsweise auch ein – ebenfalls einen Real- und einen Imaginärteil aufweisendes komplexes – Verhältnis, $u_{\text{sens1,II}}/u_{\text{drv,II}}$, nämlich Spannung $u_{\text{sens1,II}} \rightarrow s_{\text{sens1,II}}$ zu der den im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden Strom treibenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals s_{drv} dienenden Spannung $u_{\text{drv,II}} \rightarrow s_{\text{drv,II}}$ sein.

[0109] Demnach können als solche, letztlich vorgenannte Meßwandler-Übertragungsfunktion. repräsentierende, mithin den momentanen Zustand des Meßsystems einem Vergleich mit dessen Referenzzustand zugänglich machende, Systemparameter-Meßwert, $G_{\text{ME},t_i} \rightarrow g_{\text{ME},t_i}$, eine Vielzahl von im Betrieb, nämlich zum Zeitpunkt t , ohne weiteres Meßsystem intern ermittelbaren Meßgrößen bzw. daraus abgeleitete Funktionswerte dienen, nämlich beispielsweise:

- a) eine Phasendifferenz, $\Delta\phi_{\text{II}} = G_{\text{ME},t_i}$, zwischen einer mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals s_{sens1} dienenden, Spannung $u_{\text{sens1,II}} \rightarrow s_{\text{sens1,II}}$ und einem im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals s_{drv} dienenden Strom $i_{\text{drv,II}} \rightarrow s_{\text{drv,II}}$; und/oder

b) eine Phasendifferenz,

$$\Delta\varphi_{II}|_{t_i} = G_{ME,ti} ,$$

zwischen einer mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals s_{sens1} dienenden, Spannung $u_{sens1,II} \rightarrow s_{sens1,II}$ und einer den im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden Strom treibenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals s_{drv} dienenden, Spannung $u_{drv,II} \rightarrow s_{drv,II}$; und/oder

c) ein Verhältnis,

$$\frac{U_{sens1,II}}{I_{drv,II}} \Big|_{t_i} = G_{ME,ti} ,$$

einer Amplitude (Spannungshöhe) $U_{sens1,II}$ einer mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals s_{sens1} dienenden, Spannung $u_{sens1,II} \rightarrow s_{sens1,II}$ zu einer Amplitude (Stromstärke) $I_{drv,II}$ einer im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden, als Signalkomponente $s_{drv,II}$ zweiter Art des Treibersignals s_{drv} dienenden, Stroms $i_{drv,II} \rightarrow s_{drv,II}$; und/oder

d) ein Verhältnis,

$$\frac{U_{sens1,II}}{U_{drv,II}} \Big|_{t_i} = G_{ME,ti} ,$$

einer Amplitude (Spannungshöhe) $U_{sens1,II}$ einer mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals s_{sens1} dienenden, Spannung $u_{sens1,II} \rightarrow s_{sens1,II}$ zu einer Amplitude (Spannungshöhe) $U_{drv,II}$ einer den im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden Strom treibenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals s_{drv} dienenden, Spannung $u_{drv,II} \rightarrow s_{drv,II}$, bzw. nämliches Verhältnis, multipliziert mit einem eine für die Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals wirksame elektrische Impedanz, $Z_{drv,II}$, des wenigstens einen Schwingungserregers repräsentieren Parameter-Meßwert,

$$\frac{U_{sens1,II}}{U_{drv,II}} \cdot Z_{drv,II} \Big|_{t_i} = G_{ME,ti} ;$$

und/oder

e) ein Funktionswert der Funktionsgleichung:

$$\left(\frac{1 - \frac{f_{drv,II}^2}{f_{drv,I}^2}}{f_{drv,II}} \right) \cdot \frac{U_{sens1,II}}{I_{drv,II}} \Big|_{t_i} = \frac{(1 - \Omega^2)}{f_{drv,I} \cdot \Omega} \cdot \frac{U_{sens1,II}}{I_{drv,II}} \Big|_{t_i} = G_{ME,ti} ;$$

und/oder

f) ein Funktionswert der Funktionsgleichung:

$$\left(\frac{1 - \frac{f_{drv,II}^2}{f_{drv,I}^2}}{f_{drv,II}} \right) \cdot \frac{U_{sens1,II}}{U_{drv,II}} \cdot Z_{drv,II} \Big|_{t_i} = \frac{(1 - \Omega^2)}{f_{drv,I} \cdot \Omega} \cdot \frac{U_{sens1,II}}{U_{drv,II}} \cdot Z_{drv,II} \Big|_{t_i} = G_{ME,ti} ;$$

und/oder

g) ein Funktionswert der Funktionsgleichung:

$$\left. \frac{\left(1 - \frac{f_{\text{drv,II}}^2}{f_{\text{drv,I}}^2}\right) \cdot \frac{U_{\text{sens1,II}}}{I_{\text{drv,II}}}}{f_{\text{drv,II}}} \right|_{t_i} = \left. \frac{(1 - \Omega^2) \cdot \frac{U_{\text{sens1,II}}}{I_{\text{drv,II}}}}{f_{\text{drv,I}} \cdot \Omega} \right|_{t_i} = G_{\text{ME},t_i};$$

und/oder

h) ein Funktionswert der Funktionsgleichung:

$$\left. \frac{\left(1 - \frac{f_{\text{drv,II}}^2}{f_{\text{drv,I}}^2}\right) \cdot \frac{U_{\text{sens1,II}}}{U_{\text{drv,II}}} \cdot Z_{\text{drv,II}}}{f_{\text{drv,II}}} \right|_{t_i} = \left. \frac{(1 - \Omega^2) \cdot \frac{U_{\text{sens1,II}}}{U_{\text{drv,II}}} \cdot Z_{\text{drv,II}}}{f_{\text{drv,I}} \cdot \Omega} \right|_{t_i} = G_{\text{ME},t_i}$$

dienen.

[0110] Um anhand solcher, den aktuellen Zustand des Meßsystems zum Zeitpunkt t wiedergebenden Systemparameter-Meßwerten eine Diagnose des Meßsystem durchführen bzw. eine momentane Abweichung des Meßsystems von dessen Referenzzustand feststellen zu können, ist es erforderlich, für die jeweils zu verwendenden Systemparameter-Meßwerte entsprechende Systemparameter-Referenzwerte, die beispielsweise im Zuge einer Kalibrierung des Meßsystems im Herstellerwerk und/oder im Zuge der Inbetriebnahme des bereits in der Rohrleitung installierten Meßsystems passend ermittelt sind, in der Umformer-Elektronik entsprechend vorzuhalten. Dafür umfaßt die Umformer-Elektronik gemäß einer weiteren Ausgestaltung der Erfindung einen Datenspeicher für solche Meßwerte, die als einen Referenzzustand des Meßsystems, also das Meßsystem zum Zeitpunkt tief, repräsentierende Referenzwerte dienen. Als Datenspeicher für nämliche Referenzwerte kann beispielsweise der bereits erwähnte nicht-flüchtige Datenspeicher EEPROM dienen. In dem Datenspeicher ist eine den Referenzzustand des Meßsystems repräsentierender Referenzdatensatz vorgehalten Systemparameter-Referenzwerte für verschiedene Systemparameter umfaßt. Die Systemparameter-Referenzwerte können beispielsweise mittels des im Referenzzustand befindlichen Meßsystems selbst bzw. mittels des Medium von bekannter Temperatur führenden Meßwandlers erzeugte Meßwerte sein. Unter Berücksichtigung der oben genannten Systemparameter-Meßwerten kann der Referenzdatensatz beispielsweise mittels folgender Meß- bzw. daraus abgeleiteten Funktionswerten gebildet sein:

a) eine Phasendifferenz,

$$\Delta\varphi_{\text{II}} = G_{\text{ME},t_{\text{Ref}}},$$

zwischen einer mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals s_{sens1} dienenden, Spannung $u_{\text{sens1,II}} \rightarrow s_{\text{sens1,II}}$ und einem im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals s_{drv} dienenden Strom $i_{\text{drv,II}} \rightarrow s_{\text{drv,II}}$;

b) eine Phasendifferenz,

$$\Delta\varphi_{\text{II}}|_{t_{\text{Ref}}} = G_{\text{ME},t_{\text{Ref}}},$$

zwischen einer mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals s_{sens1} dienenden, Spannung $u_{\text{sens1,II}} \rightarrow s_{\text{sens1,II}}$ und einer den im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden Strom treibenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals s_{drv} dienenden, Spannung $u_{\text{drv,II}} \rightarrow s_{\text{drv,II}}$;

c) ein Verhältnis,

$$\left. \frac{U_{\text{sens1,II}}}{I_{\text{drv,II}}} \right|_{t_{\text{Ref}}} = G_{\text{ME},t_{\text{Ref}}},$$

einer Amplitude (Spannungshöhe) $U_{\text{sens1,II}}$ einer mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals s_{sens1} dienenden, Spannung $u_{\text{sens1,II}} \rightarrow$

$s_{sens1,II}$ zu einer Amplitude (Stromstärke) $I_{drv,II}$ einer im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden, als Signalkomponente $s_{drv,II}$ zweiter Art des Treibersignals s_{drv} dienenden, Stroms $i_{drv,II} \rightarrow s_{drv,II}$; d) ein Verhältnis,

$$\frac{U_{sens1,II}}{U_{drv,II}} \Bigg|_{t_{Ref}} = G_{ME,t_{Ref}},$$

einer Amplitude (Spannungshöhe) $U_{sens1,II}$ einer mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals s_{sens1} dienenden, Spannung $u_{sens1,II} \rightarrow s_{sens1,II}$ zu einer Amplitude (Spannungshöhe) $U_{drv,II}$ einer den im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden Strom treibenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals s_{drv} dienenden, Spannung $u_{drv,II} \rightarrow s_{drv,II}$, bzw. nämliches Verhältnis, multipliziert mit einem eine für die Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals wirksame elektrische Impedanz, $Z_{drv,II}$, des wenigstens einen Schwingungserregers repräsentieren Parameter-Meßwert,

$$\frac{U_{sens1,II}}{U_{drv,II}} \cdot Z_{drv,II} \Bigg|_{t_{Ref}} = G_{ME,t_{Ref}};$$

e) ein Funktionswert der Funktionsgleichung:

$$\frac{\left(1 - \frac{f_{drv,II}^2}{f_{drv,I}^2}\right)}{f_{drv,II}} \cdot \frac{U_{sens1,II}}{I_{drv,II}} \Bigg|_{t_{Ref}} = \frac{(1 - \Omega^2)}{f_{drv,I} \cdot \Omega} \cdot \frac{U_{sens1,II}}{I_{drv,II}} \Bigg|_{t_{Ref}} = G_{ME,t_{Ref}};$$

f) ein Funktionswert der Funktionsgleichung:

$$\frac{\left(1 - \frac{f_{drv,II}^2}{f_{drv,I}^2}\right)}{f_{drv,II}} \cdot \frac{U_{sens1,II}}{U_{drv,II}} \cdot Z_{drv,II} \Bigg|_{t_{Ref}} = \frac{(1 - \Omega^2)}{f_{drv,I} \cdot \Omega} \cdot \frac{U_{sens1,II}}{U_{drv,II}} \cdot Z_{drv,II} \Bigg|_{t_{Ref}} = G_{ME,t_{Ref}};$$

g) ein Funktionswert der Funktionsgleichung:

$$\frac{\left(1 - \frac{f_{drv,II}^2}{f_{drv,I}^2}\right)}{f_{drv,II}} \cdot \frac{U_{sens1,II}}{I_{drv,II}} \Bigg|_{t_{Ref}} = \frac{(1 - \Omega^2)}{f_{drv,I} \cdot \Omega} \cdot \frac{U_{sens1,II}}{I_{drv,II}} \Bigg|_{t_{Ref}} = G_{ME,t_{Ref}}; \text{ bzw.}$$

h) ein Funktionswert der Funktionsgleichung:

$$\frac{\left(1 - \frac{f_{drv,II}^2}{f_{drv,I}^2}\right)}{f_{drv,II}} \cdot \frac{U_{sens1,II}}{U_{drv,II}} \cdot Z_{drv,II} \Bigg|_{t_{Ref}} = \frac{(1 - \Omega^2)}{f_{drv,I} \cdot \Omega} \cdot \frac{U_{sens1,II}}{U_{drv,II}} \cdot Z_{drv,II} \Bigg|_{t_{Ref}} = G_{ME,t_{Ref}}.$$

[0111] Nach einer weiteren Ausgestaltung der Erfindung ist die Umformer-Elektronik ferner so eingerichtet, daß damit die Signalfrequenz der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals in Abhängigkeit von der Signalkomponente erster Art des Treibersignals und/oder in Abhängigkeit von der Signalkomponente erster Art des Schwingungssignals einstellt, mithin das wenigstens eine Meßrohr im Ergebnis die Schwingungen außer Resonanz mit einer gleichermaßen von der momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung abhängigen Schwingfrequenz ausführt. Als sehr vorteilhaft, nicht zuletzt auch zwecks einer Vereinfachung der Diagnose bzw. der dafür mit dem Referenzdatensatz letztlich tatsächlich vorzuhaltenden Systemparameter-Referenzwerte, hat sich dabei erwiesen, wenn die Umformer-Elektronik die Signalfrequenz der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals, wie bereits angedeutet, in einem vorgegebenen, etwa im nicht-flüchtigen Datenspeicher vorgehaltenen, Frequenz-Verhältnis,

$$\frac{f_{drv,II}}{f_1} = \frac{f_{drv,II}}{f_{drv,I}} = \Omega,$$

zur momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung bzw. zur momentanen Signalfrequenz der Signalkomponente erster Art des Treibersignals einstellt. Für diesen Fall könnten nämlich das in einigen der für die Ermittlung der Systemparameter-Meß- bzw. -referenzwerte angewendeten Funktionsgleichungen (vgl. jeweils Pkt. e, f, g, bzw. h) ausgewiesenen Frequenzverhältnis, $\frac{(1-\Omega^2)}{\Omega}$ durch den Faktor eins ersetzt, und müßte also nicht mehr extra berechnet werden.

[0112] Basierend auf dem Referenzdatensatz und einem entsprechend korrespondierenden, mithin den momentanen Betriebszustand des Meßsystems zum Zeitpunkt t repräsentierenden Meßdatensatz, nämlich basierend auf einer zwischen Referenz- und nämlichem Meßdatensatz – etwa durch Vergleich – ermittelten Abweichung, ΔG_{ME} , kann mittels der Umformer-Elektronik nunmehr detektiert werden, ob und/oder inwieweit das Meßsystem im Vergleich zu dem dafür vorab ermittelten Referenzzustand verändert ist, und ggf. eine entsprechende Systemstatusmeldung generiert werden. Der selbstverständlich mittels im Betrieb des Meßsystems erzeugten Meßwerte, nämlich den Systemparameter-Meßwerten vorab gebildete Meßdatensatz kann dafür beispielsweise zunächst auch in einem Datenspeicher der Umformer-Elektronik für mittels des Meßsystems erzeugte Meßwerte – etwa dem erwähnten flüchtigen Datenspeicher RAM – abgespeichert sein. Beispielsweise kann die Umformer-Elektronik den Referenzdatensatz mit dem Meßdatensatz vergleichen, indem von wenigstens einem der den Meßdatensatz bildenden Systemparameter-Meßwerte eine – absolute oder relative – Abweichung, ΔG_{ME} , von einem entsprechenden, nämlich den selben Systemparameter repräsentierenden, Systemparameter-Referenzwert bestimmt, etwa daß die Umformer-Elektronik eine Differenz, $(G_{ME,t_i} - G_{ME,Ref}) \rightarrow \Delta G_{ME}$, zwischen nämlichem Systemparameter-Meßwert und dem entsprechenden Systemparameter-Referenzwert ermittelt, also eine absolute Abweichung, und/oder daß die Umformer-Elektronik ein Verhältnis,

$$\frac{G_{ME,t_i}}{G_{ME,Ref}} - 1 \rightarrow \Delta G_{ME}$$

von nämlichem Systemparameter-Meßwert und zum entsprechenden Systemparameter-Referenzwert, also eine relative Abweichung, ermittelt. Unter Berücksichtigung der oben genannten System-Parametermeßwerte und den jeweils entsprechenden System-Parameterreferenzwerten kann die Abweichung, ΔG_{ME} , beispielsweise nach folgenden Funktionsgleichungen ohne weiteres ermittelt werden:

$$\left. \frac{\left(1 - \frac{f_{drv,II}^2}{f_{drv,I}^2}\right)}{f_{drv,II}} \cdot Z_{drv,II} \right|_{t_i} - \left. \frac{\left(1 - \frac{f_{drv,II}^2}{f_{drv,I}^2}\right)}{f_{drv,II}} \cdot \frac{U_{sens1,II}}{U_{drv,II}} \cdot Z_{drv,II} \right|_{t_{Ref}} = \Delta G_{ME}; \text{ und/oder}$$

$$\frac{\left(1 - \frac{f_{drv,II}^2}{f_{drv,I}^2}\right)}{f_{drv,II}} \cdot \frac{U_{sens1,II}}{U_{drv,II}} \cdot Z_{drv,II} \Big|_{t_i} - 1 = \Delta G_{ME}; \text{ und/oder}$$

$$\frac{\left(1 - \frac{f_{drv,II}^2}{f_{drv,I}^2}\right)}{f_{drv,II}} \cdot \frac{U_{sens1,II}}{U_{drv,II}} \cdot Z_{drv,II} \Big|_{t_{Ref}} - 1 = \Delta G_{ME}; \text{ und/oder}$$

$$\left. \frac{\left(1 - \frac{f_{\text{drv,II}}^2}{f_{\text{drv,I}}^2}\right) \cdot U_{\text{sens1,II}}}{f_{\text{drv,II}} \cdot I_{\text{drv,II}}} \right|_{t_i} - \left. \frac{\left(1 - \frac{f_{\text{drv,II}}^2}{f_{\text{drv,I}}^2}\right) \cdot U_{\text{sens1,II}}}{f_{\text{drv,II}} \cdot I_{\text{drv,II}}} \right|_{t_{\text{Ref}}} = \Delta G_{\text{ME}} ; \text{ und/oder}$$

$$\left. \frac{\left(1 - \frac{f_{\text{drv,II}}^2}{f_{\text{drv,I}}^2}\right) \cdot U_{\text{sens1,II}}}{f_{\text{drv,II}} \cdot I_{\text{drv,II}}} \right|_{t_i} - I = \Delta G_{\text{ME}} .$$

$$\left. \frac{\left(1 - \frac{f_{\text{drv,II}}^2}{f_{\text{drv,I}}^2}\right) \cdot U_{\text{sens1,II}}}{f_{\text{drv,II}} \cdot I_{\text{drv,II}}} \right|_{t_{\text{Ref}}}$$

[0113] Zwecks Generierung einer passenden, nämlich eine unzulässig oder unerwünschte hohe Abweichung von momentanen Betriebs- und entsprechendem Referenzzustand signalisierenden Systemstatusmeldung kann in der Umformer-Elektronik, etwa im nicht-flüchtigen Datenspeicher EEPROM, eine ein entsprechender, etwa vom Hersteller vorgegebener, Schwellenwert vorgehalten sein, der ein für Abweichung, ΔG_{ME} , jeweils zulässiges Toleranzmaß repräsentiert. Die Umformer-Elektronik kann dann beispielsweise so eingerichtet sein, daß sie löst die Systemstatusmeldung auslöst, sofern die ermittelte Abweichung, ΔG_{ME} , das dafür jeweils inform nämlich Schwellenwert vorgegebene Toleranzmaß, beispielsweise 0.1% des jeweiligen Systemparameter-Referenzwert, überschreitet.

[0114] Die vorgenannten, nicht zuletzt auch für die Ermittlung der Abweichung des Meßsystems von seinem – etwa im Herstellerwerk bzw. erst vor Ort ermittelten – Referenzzustand benötigten Systemparameter-Meß- und -Referenzwerte jeweils benötigten Rechenfunktionen können z. B. mittels des oben erwähnten Mikrocomputers der Auswerte-Schaltung μC oder beispielsweise auch einem darin entsprechend vorgesehenen digitalen Signalprozessors DSP sehr einfach realisiert sein. Das Erstellen und Implementieren von entsprechenden Algorithmen, die mit den vorbeschriebenen Formeln korrespondierenden oder beispielsweise auch die Funktionsweise der erwähnten Amplituden- bzw. Frequenzregelschaltung für die Erregeranordnung nachbilden, sowie deren Übersetzung in der Umformer-Elektronik entsprechend ausführbare Programm-Codes ist dem Fachmann im übrigen geläufig und bedarf daher – jedenfalls in Kenntnis der vorliegenden Erfindung – keiner detaillierteren Erläuterung. Selbstverständlich können vorgenannte Formeln bzw. andere mit der Umformer-Elektronik realisierte Funktionalitäten des Meßsystems auch ohne weiteres ganz oder teilweise mittels entsprechender diskret aufgebauter und/oder hybriden, also gemischt analog-digitalen, Rechenschaltungen in der Umformer-Elektronik ME realisiert werden.

ZITATE ENTHALTEN IN DER BESCHREIBUNG

Diese Liste der vom Anmelder aufgeführten Dokumente wurde automatisiert erzeugt und ist ausschließlich zur besseren Information des Lesers aufgenommen. Die Liste ist nicht Bestandteil der deutschen Patent- bzw. Gebrauchsmusteranmeldung. Das DPMA übernimmt keinerlei Haftung für etwaige Fehler oder Auslassungen.

Zitierte Patentliteratur

- EP 317340 A [0003]
- EP 816807 A [0003, 0010]
- JP 8-136311 A [0003]
- JP 9-015015 A [0003]
- US 2006/0112774 A [0003]
- US 2007/0062308 A [0003, 0010]
- US 2007/0113678 A [0003, 0009, 0010, 0011]
- US 2007/0119264 A [0003, 0004]
- US 2007/0119265 A [0003]
- US 2007/0151370 A [0003]
- US 2007/0151371 A [0003]
- US 2007/0186685 A [0003]
- US 2008/0034893 A [0003]
- US 2008/0041168 A [0003]
- US 2008/0141789 A [0003]
- US 2010/0050783 A [0003]
- US 2010/0139416 [0003]
- US 2010/0139417 A [0003]
- US 2010/0236338 A [0003, 0085]
- US 2010/0242623 A [0003, 0085]
- US 2010/0242624 A [0003, 0085]
- US 2010/0011882 [0003]
- US 2010/0251830 A [0003]
- US 4680974 A [0003]
- US 4738144 A [0003]
- US 4777833 A [0003, 0091]
- US 4801897 A [0003, 0091, 0091, 0091]
- US 4823614 A [0003, 0008]
- US 4879911 A [0003, 0091]
- US 5009109 A [0003, 0091]
- US 5024104 A [0003, 0091]
- US 5050439 A [0003, 0091]
- US 5291792 A [0003, 0004]
- US 5359881 A [0003]
- US 5398554 A [0003]
- US 5476013 A [0003]
- US 5531126 A [0003, 0008]
- US 5602345 A [0003, 0085]
- US 5691485 A [0003]
- US 5734112 A [0003]
- US 5796010 A [0003, 0004, 0008]
- US 5796011 A [0003, 0085]
- US 5796012 A [0003]
- US 5804741 A [0003, 0091]
- US 5861561 A [0003]
- US 5869770 A [0003, 0091]
- US 5945609 A [0003, 0004]
- US 5979246 A [0003]
- US 6047457 A [0003]
- US 6092429 A [0003, 0008]
- US 6073495 A [0003, 0091, 0100]
- US 6311136 A [0003, 0091]
- US 6223605 B [0003, 0008]
- US 6330832 B [0003]
- US 6397685 B [0003]
- US 6513393 B [0003, 0006, 0085]
- US 6557422 B [0003, 0008]
- US 6651513 B [0003, 0006, 0103]
- US 6666098 B [0003, 0085, 0088]
- US 6691583 B [0003]
- US 6840109 B [0003, 0008, 0085, 0103]
- US 6868740 B [0003]
- US 6883387 B [0003]
- US 7017424 B [0003, 0008, 0085, 0103]
- US 7040179 B [0003]
- US 7073396 B [0003]
- US 7077014 B [0003, 0004, 0008]
- US 7080564 B [0003, 0006]
- US 7134348 B [0003]
- US 7216550 B [0003, 0007]
- US 7299699 B [0003]
- US 7305892 B [0003]
- US 7360451 B [0003, 0085, 0088]
- US 7392709 B [0003, 0009]
- US 7406878 B [0003]
- US 7562586 B [0003, 0009]
- WO 00/14485 A [0003]
- WO 01/02816 A [0003]
- WO 03/021205 A [0003, 0009, 0010]
- WO 2004/072588 A [0003]
- WO 2005/040734 A [0003]
- WO 2005/050145 A [0003]
- WO 2007/097760 A [0003]
- WO 2008/013545 A [0003]
- WO 2008/077574 A [0003]
- WO 95/29386 A [0003]
- WO 95/16897 A [0003]
- WO 96/05484 A [0003, 0010]
- WO 99/40394 A [0003]
- DE 102009055069 [0003]
- DE 102010039627 [0003]
- WO 0102816 A [0004]
- WO 9940394 A [0004]
- WO 99/39164 A [0009, 0010]
- US 2010/0011882 A [0010]
- US 6711958 B [0083]
- US 5349872 A [0083]
- US 6006609 A [0085]
- US 6920798 B [0085]
- US 5731527 A [0085]

- US 6311136 B [0091, 0100]
- US 7284449 B [0103]
- US 6910366 B [0103]
- US 5576500 A [0103]

Patentansprüche

1. Meßsystem für, insb. in Rohrleitungen, strömende Medien, welches Meßsystem einen im Betrieb von einem Medium, insb. einem Gas und/oder einer Flüssigkeit, einer Paste oder einem Pulver oder einem anderen fließfähigem Material, durchströmten Meßwandler (MW) vom Vibrationstyp zum Erzeugen von mit Mediumsparametern des strömenden Mediums, insb. einer Massendurchflußrate, einer Dichte und/oder einer Viskosität, korrespondierenden Schwingungssignalen sowie eine mit dem Meßwandler elektrisch gekoppelte Umformer-Elektronik (ME) zum Ansteuern des Meßwandlers und zum Auswerten von vom Meßwandler gelieferten Schwingungssignalen umfaßt,

– wobei der Meßwandler (MW)

– wenigstens ein, insb. V-förmiges, U-förmiges oder gerades, sich zwischen einem einlaßseitigen ersten Meßrohrende und einem auslaßseitigen zweiten Meßrohrende mit einer Nutz-Schwinglänge erstreckendes Meßrohr (**10**; **10'**), dem eine Vielzahl von natürlichen Schwingungsmoden innewohnen, zum Führen von strömendem Medium,

– wenigstens einen, insb. elektrodynamischen, Schwingungserreger (**41**) zum Konvertieren von elektrischer Erregerleistung in Vibrationen des wenigstens einen Meßrohrs, insb. derart, daß das wenigstens eine Meßrohrs zumindest anteilig und/oder zumindest zeitweise Schwingungen um eine Ruhelage, mit einer momentanen Eigenfrequenz eines dem Meßrohr immanenten natürlichen Schwingungsmodes ausführt, und

– wenigstens einen, insb. elektrodynamischen, Schwingungssensor (**51**; **52**) zum Erfassen von, insb. einlaßseitigen oder auslaßseitigen, Vibrationen des wenigstens einen Meßrohrs und zum Erzeugen eines, insb. einlaßseitige bzw. auslaßseitige, Vibrationen zumindest des wenigstens einen Meßrohrs repräsentierenden Schwingungssignals (s_{sens1}) des Meßwandlers aufweist; und

– wobei die Umformer-Elektronik (ME) ein dem Einspeisen von elektrischer Erregerleistung in den wenigstens einen Schwingungserreger (**41**), mithin dem Bewirken von Vibrationen des wenigstens einen Meßrohrs dienendes Treibersignal (s_{drv}) für den wenigstens einen Schwingungserreger (**41**) liefert, derart,

– daß das Treibersignal (s_{drv}) zumindest zeitweise eine, insb. mehrere Schwingungsperioden aufweisende, sinusförmige Signalkomponente ($s_{drv,I}$) erster Art mit einer Signalfrequenz, $f_{drv,I}$, aufweist, die einer momentanen Eigenfrequenz, f_1 , eines natürlichen Schwingungsmodes erster Ordnung des wenigstens einen Meßrohrs entspricht, in dem das wenigstens eine Meßrohr Eigenschwingungen um eine Ruhelage ausführen kann bzw. ausführt, welche Eigenschwingungen im Bereich des ersten und zweiten Meßrohrendes jeweils einen Schwingungsknoten und im Bereich der Nutz-Schwinglänge genau einen Schwingungsbauch aufweisen, wodurch

– das wenigstens eine Meßrohr, angeregt vom wenigstens einen Schwingungserreger (**41**), zumindest anteilig, insb. überwiegend, Schwingungen in Resonanz, nämlich mit einer der momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung entsprechenden Schwingungsfrequenz, $f_{drv,I} = f_1$, ausführt, und

– das wenigstens eine Schwingungssignal (s_{sens1}) zumindest zeitweise eine, insb. mehrere Schwingungsperioden aufweisende, sinusförmige Signalkomponente ($s_{sens1,I}$) erster Art mit einer Signalfrequenz, $f_{sens,I}$, aufweist, die der Signalfrequenz, $f_{drv,I}$, der Signalkomponente ($s_{drv,I}$) erster Art des Treibersignals (s_{drv}), mithin der momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung entspricht,

– und, daß das Treibersignal (s_{drv}) zumindest zeitweise eine, insb. hinsichtlich einer Signalleistung momentan dominierende und/oder mehrere Schwingungsperioden aufweisende, sinusförmige Signalkomponente ($s_{drv,II}$) zweiter Art mit einer Signalfrequenz, $f_{drv,II}$, aufweist, die von jeder momentanen Eigenfrequenz jedes natürlichen Schwingungsmodes des wenigstens einen Meßrohrs jeweils um mehr als 1 Hz, insb. mehr als 10 Hz, und/oder um mehr als 1%, insb. mehr als 10%, nämlich Eigenfrequenz, abweicht, wodurch

– das wenigstens eine Meßrohr, angeregt vom wenigstens einen Schwingungserreger (**41**), zumindest anteilig erzwungene Schwingungen außer Resonanz ausführt, und

– das wenigstens eine Schwingungssignal (s_{sens1}) zumindest zeitweise eine, insb. mehrere Schwingungsperioden aufweisende, sinusförmige Signalkomponente ($s_{sens1,II}$) zweiter Art mit einer Signalfrequenz, $f_{sens,II}$, aufweist, die der Signalfrequenz, $f_{drv,II}$, der Signalkomponente ($s_{drv,II}$) zweiter Art des Treibersignals (s_{drv}), mithin keiner momentanen Eigenfrequenz irgendeines natürlichen Schwingungsmodes des wenigstens einen Meßrohrs entspricht.

2. Meßsystem nach einem der vorherigen Ansprüche, wobei die Umformer-Elektronik (ME) mittels der Signalkomponente ($s_{sens1,II}$) zweiter Art des wenigstens einen Schwingungssignals (s_{sens1}) eine, insb. als ein Alarm deklarierte, Systemstatusmeldung ($S_{sys,fail}$) generiert, die eine, insb. durch Alterung des Meßsystems bedingte und/oder durch ein Schwingungsverhalten des wenigstens einen Meßrohrs irreversible verändernde Belastungen des Meßwandlers bedingte und/oder durch eine elektrische Impedanz und/oder eine elektro-mechanische Wandlerkonstante des wenigstens einen Schwingungserregers verändernde thermische Belastungen des Meßwandlers bedingte und/oder durch eine elektrische Impedanz und/oder eine elektro-mechanische Wandlerkonstante des wenigstens einen Schwingungssensors verändernde thermische Belastungen des Meßwandlers bedingte, ein vorgegebenes Toleranzmaß überschreitende Abweichung des Meßsystems von

einem dafür vorab, insb. bei einer Kalibrierung und/oder bei einer Inbetriebnahme des Meßsystems, ermittelten Referenzzustand, insb. visuell und/oder akustisch wahrnehmbar, signalisiert.

3. Meßsystem nach einem der vorherigen Ansprüche, wobei die Umformer-Elektronik (ME) mittels der Signalkomponente ($s_{\text{sens1,II}}$) zweiter Art des wenigstens Schwingungssignals (s_{sens1}) eine, insb. als ein Alarm deklarierte, Systemstatusmeldung (Sys_{fail}) generiert, die eine ein vorgegebenes Toleranzmaß überschreitende Abnutzung des Meßrohrs, insb. visuell und/oder akustisch wahrnehmbar, signalisiert.

4. Meßsystem nach dem vorherigen Anspruch, wobei die von der Systemstatusmeldung signalisierte Abweichung daraus resultiert, daß auf einer das zu messende Medium im Betrieb kontaktierenden Innenseite des Meßrohrs ein daran haftender Belag gebildet ist, und/oder daß eine strukturelle Integrität des wenigstens einen Meßrohrs nicht mehr gewährleistet ist, insb. infolge von Materialabtragung und/oder infolge von Überlastung und/oder infolge von Rißbildung und/oder infolge von Materialermüdung.

5. Meßsystem nach einem der vorherigen Ansprüche, wobei die Umformer-Elektronik (ME) mittels der Signalkomponente ($s_{\text{sens1,II}}$) zweiter Art des wenigstens einen Schwingungssignals (s_{sens1}) eine, insb. als ein Alarm deklarierte, Systemstatusmeldung generiert, die, insb. visuell und/oder akustisch wahrnehmbar, signalisiert, daß eine strukturelle Integrität des wenigstens einen Meßrohrs nicht mehr gewährleistet ist, insb. infolge von Materialabtragung und/oder infolge von Überlastung und/oder infolge von Rißbildung und/oder infolge von Materialermüdung.

6. Meßsystem nach einem der vorherigen Ansprüche, wobei die Umformer-Elektronik (ME) mittels der Signalkomponente ($s_{\text{sens1,II}}$) zweiter Art des wenigstens einen Schwingungssignals (s_{sens1}) eine, insb. als ein Alarm deklarierte, Systemstatusmeldung generiert, die, insb. visuell und/oder akustisch wahrnehmbar, signalisiert, daß auf einer das zu messende Medium im Betrieb kontaktierenden Innenseite des Meßrohrs ein daran haftender Belag gebildet ist.

7. Meßsystem nach einem der vorherigen Ansprüche, wobei die Umformer-Elektronik (ME) mittels der Signalkomponente ($s_{\text{sens1,II}}$) zweiter Art des wenigstens Schwingungssignals (s_{sens1}) eine, insb. als ein Alarm deklarierte, Systemstatusmeldung generiert, die eine ein vorgegebenes Toleranzmaß überschreitende Abtragung von Material des Meßrohrs, insb. visuell und/oder akustisch wahrnehmbar, signalisiert.

8. Meßsystem nach einem der vorherigen Ansprüche, wobei die Umformer-Elektronik (ME) mittels der Signalkomponente ($s_{\text{sens1,II}}$) zweiter Art des wenigstens Schwingungssignals (s_{sens1}) eine, insb. als ein Alarm deklarierte, Systemstatusmeldung generiert, die Rißbildung im wenigstens einen Meßrohr, insb. visuell und/oder akustisch wahrnehmbar, signalisiert.

9. Meßsystem nach einem der vorherigen Ansprüche, wobei die Umformer-Elektronik (ME) mittels der Signalkomponente ($s_{\text{sens1,II}}$) zweiter Art des wenigstens Schwingungssignals (s_{sens1}) eine, insb. als ein Alarm deklarierte, Systemstatusmeldung generiert, die eine ein vorgegebenes Toleranzmaß überschreitende Veränderung der Schwingungseigenschaften des wenigstens einen Meßrohrs, insb. infolge Deformation und/oder infolge von Materialabtragung und/oder infolge von Rißbildung und/oder infolge von Materialermüdung, signalisiert.

10. Meßsystem nach einem der vorherigen Ansprüche, wobei die Umformer-Elektronik (ME) mittels der Signalkomponente ($s_{\text{sens1,II}}$) zweiter Art des wenigstens Schwingungssignals (s_{sens1}) eine, insb. als ein Alarm deklarierte, Systemstatusmeldung generiert, die eine ein vorgegebenes Toleranzmaß überschreitende Veränderung einer elektrischen Impedanz des Meßwandlers, insb. visuell und/oder akustisch wahrnehmbar, signalisiert.

11. Meßsystem nach einem der vorherigen Ansprüche, wobei die Umformer-Elektronik (ME) mittels der Signalkomponente ($s_{\text{sens1,II}}$) zweiter Art des wenigstens Schwingungssignals (s_{sens1}) eine, insb. als ein Alarm deklarierte, Systemstatusmeldung generiert, die eine ein vorgegebenes Toleranzmaß überschreitende Veränderung einer elektrischen Impedanz und/oder eine elektro-mechanische Wandlerkonstante des wenigstens einen Schwingungserregers und/oder einer elektrischen Impedanz und/oder eine elektro-mechanische Wandlerkonstante des wenigstens einen Schwingungssensors, insb. visuell und/oder akustisch wahrnehmbar, signalisiert.

12. Meßsystem nach einem der vorherigen Ansprüche, wobei die Umformer-Elektronik (ME) mittels der Signalkomponente ($s_{\text{drv,II}}$) zweiter Art des Treibersignals (s_{drv}), insb. basierend auf einem im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden, als Signalkomponente ($s_{\text{drv,II}}$) zweiter Art des Treibersignals (s_{drv}) die-

nenden Strom ($i_{\text{drv,II}} \rightarrow s_{\text{drv,II}}$) oder einer diesen treibende, als Signalkomponente ($s_{\text{drv,II}}$) zweiter Art des Treibersignals (s_{drv}) dienende Spannung ($u_{\text{drv,II}} \rightarrow s_{\text{drv,II}}$), und mittels der Signalkomponente ($s_{\text{sens1,II}}$) zweiter Art des wenigstens einen Schwingungssignals (s_{sens1}), insb. basierend auf einer mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente ($s_{\text{sens1,II}}$) zweiter Art des Schwingungssignals (s_{sens1}) dienenden Spannung ($u_{\text{sens1,II}}$) und/oder basierend auf einer Phasendifferenz der Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals relativ zur Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals, detektiert, ob und/oder inwieweit das Meßsystem im Vergleich zu einem dafür vorab, insb. bei einer Kalibrierung und/oder bei einer Inbetriebnahme des Meßsystems, ermittelten Referenzzustand, insb. infolge Alterung und/oder infolge Belastung des Meßwandlers, verändert ist, insb. derart, daß ein im Betrieb des Meßsystems anhand der Signalkomponente ($s_{\text{drv,II}}$) zweiter Art des Treibersignals (s_{drv}) und/oder anhand der Signalkomponente ($s_{\text{sens1,II}}$) zweiter Art des wenigstens einen Schwingungssignals (s_{sens1}) ermittelter Systemparameter-Meßwert für wenigstens einen das Meßsystem charakterisierenden Systemparameter von einem im Referenzzustand des Meßsystems für nämlichen Systemparameter ermittelten Systemparameter-Referenzwert um mehr als ein vorgegebenes Toleranzmaß, insb. um mehr als 0.1% des nämlichen Referenzwerts, abweicht.

13. Meßsystem nach einem der vorherigen Ansprüche, wobei die Umformer-Elektronik die Signalfrequenz der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals in Abhängigkeit von der Signalkomponente erster Art des Treibersignals und/oder in Abhängigkeit von der Signalkomponente erster Art des Schwingungssignals einstellt, insb. derart, daß die Umformer-Elektronik die Signalfrequenz der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals in einem vorgegebenen Frequenz-Verhältnis,

$$\frac{f_{\text{drv,II}}}{f_1} = \frac{f_{\text{drv,II}}}{f_{\text{drv,I}}} = \Omega,$$

zur momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung bzw. zur momentanen Signalfrequenz der Signalkomponente erster Art des Treibersignals einstellt.

14. Meßsystem nach dem vorherigen Anspruch, wobei die Umformer-Elektronik die Signalfrequenz der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals in einem vorgegebenen, insb. in einem nicht-flüchtigen Datenspeicher für als einen Referenzzustand des Meßsystems repräsentierende Referenzwerte dienende Meßwerte vorgehaltenen, Frequenz-Verhältnis,

$$\frac{f_{\text{drv,II}}}{f_1} = \frac{f_{\text{drv,II}}}{f_{\text{drv,I}}} = \Omega,$$

zur momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung bzw. zur momentanen Signalfrequenz der Signalkomponente erster Art des Treibersignals einstellt.

15. Meßsystem nach einem der vorherigen Ansprüche, wobei die Umformer-Elektronik (ME) mittels der Signalkomponente ($s_{\text{sens1,II}}$) zweiter Art des wenigstens einen Schwingungssignals (s_{sens1}) sowie mittels der Signalkomponente ($s_{\text{drv,II}}$) zweiter Art des Treibersignals (s_{drv}), insb. wiederkehrend, einen Systemparameter-Meßwert, $G_{\text{ME,ti}}$, für einen eine dem Meßwandler immanente Meßwandler-Übertragungsfunktion, mithin das Meßsystem charakterisierenden Systemparameter, g_{ME} , ermittelt, gemäß welcher Meßwandler-Übertragungsfunktion der Meßwandler das Treibersignal oder einzelne Signalkomponente ($s_{\text{drv,II}}$) davon, insb. einen im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden, als Signalkomponente ($s_{\text{drv,II}}$) zweiter Art des Treibersignals (s_{drv}) dienenden Strom ($i_{\text{drv,II}} \rightarrow s_{\text{drv,II}}$) oder eine diesen treibende, als Signalkomponente ($s_{\text{drv,II}}$) zweiter Art des Treibersignals (s_{drv}) dienende Spannung ($u_{\text{drv,II}} \rightarrow s_{\text{drv,II}}$), in das wenigstens eine Schwingungssignal (s_{sens1}) oder einzelne Signalkomponenten davon, insb. eine mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente ($s_{\text{sens1,II}}$) zweiter Art des Schwingungssignals (s_{sens1}) dienenden Spannung ($u_{\text{sens1,II}}$), konvertiert.

16. Meßsystem nach Anspruch 15, wobei nämlicher Systemparameter, g_{ME} , einem, insb. einen Real- und einen Imaginärteil aufweisenden komplexen, Verhältnis, $u_{\text{sens1,II}}/i_{\text{drv,II}}$, einer mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals (s_{sens1}) dienenden Spannung ($u_{\text{sens1,II}} \rightarrow s_{\text{sens1,II}}$) zu einem im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden, als Signalkomponente ($s_{\text{drv,II}}$) zweiter Art des Treibersignals (s_{drv}) dienenden Strom ($i_{\text{drv,II}} \rightarrow s_{\text{drv,II}}$) entspricht.

17. Meßsystem nach Anspruch 15, wobei der Systemparameter-Meßwert, $G_{\text{ME,ti}}$, für nämlichen Systemparameter, g_{ME} , ein, insb. einen Real- und einen Imaginärteil aufweisenden komplexen, Verhältnis,

$$\left. \frac{u_{\text{sens1,II}}}{i_{\text{drv,II}}} \right|_{t_i} \rightarrow g_{\text{ME,ti}},$$

einer mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals (s_{sens1}) dienenden Spannung ($u_{\text{sens1,II}} \rightarrow s_{\text{sens1,II}}$) zu einem im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden, als Signalkomponente ($s_{\text{drv,II}}$) zweiter Art des Treibersignals (s_{drv}) dienenden Strom ($i_{\text{drv,II}} \rightarrow s_{\text{drv,II}}$) repräsentiert.

18. Meßsystem nach Anspruch 15, wobei nämlicher Systemparameter, G_{ME} , einem, insb. einen Real- und einen Imaginärteil aufweisenden komplexen, Verhältnis, $u_{\text{sens1,II}}/u_{\text{drv,II}}$, einer mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals (s_{sens1}) dienenden Spannung ($u_{\text{sens1,II}} \rightarrow s_{\text{sens1,II}}$) zu einer einen im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden Strom treibenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals (s_{drv}) dienenden Spannung ($u_{\text{drv,II}} \rightarrow s_{\text{drv,II}}$) entspricht

19. Meßsystem nach Anspruch 15, wobei der Systemparameter-Meßwert, $G_{\text{ME,ti}}$, für nämlichen Systemparameter, g_{ME} , ein, insb. einen Real- und einen Imaginärteil aufweisenden komplexen, Verhältnis,

$$\left. \frac{u_{\text{sens1,II}}}{u_{\text{drv,II}}} \right|_{t_i} \rightarrow g_{\text{ME,ti}},$$

einer mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals (s_{sens1}) dienenden Spannung ($u_{\text{sens1,II}} \rightarrow s_{\text{sens1,II}}$) zu einer einen im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden Strom treibenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals (s_{drv}) dienenden Spannung ($u_{\text{drv,II}} \rightarrow s_{\text{drv,II}}$) repräsentiert bzw. basierend auf nämlichem Amplituden-Verhältnis von der Umformer-Elektronik ermittelt ist.

20. Meßsystem nach Anspruch 15, wobei der Systemparameter-Meßwert, $G_{\text{ME,ti}}$, für nämlichen Systemparameter, g_{ME} , eine Phasendifferenz, $\Delta\varphi_{\text{II}} = G_{\text{ME,ti}} \rightarrow g_{\text{ME}}$, zwischen einer mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals (s_{sens1}) dienenden, Spannung ($u_{\text{sens1,II}} \rightarrow s_{\text{sens1,II}}$) und einem im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals (s_{drv}) dienenden Strom ($i_{\text{drv,II}} \rightarrow s_{\text{drv,II}}$) repräsentiert.

21. Meßsystem nach Anspruch 15, wobei der Systemparameter-Meßwert, $G_{\text{ME,ti}}$, für nämlichen Systemparameter, g_{ME} , eine Phasendifferenz,

$$\Delta\varphi_{\text{II}} \Big|_{t_i} = G_{\text{ME,ti}} \rightarrow g_{\text{ME}},$$

zwischen einer mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals (s_{sens1}) dienenden, Spannung ($u_{\text{sens1,II}} \rightarrow s_{\text{sens1,II}}$) und einer den im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden Strom treibenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals (s_{drv}) dienenden, Spannung ($u_{\text{drv,II}} \rightarrow s_{\text{drv,II}}$) repräsentiert.

22. Meßsystem nach Anspruch 15, wobei die Umformer-Elektronik den Systemparameter-Meßwert, $G_{\text{ME,ti}}$, für nämlichen Systemparameter, g_{ME} , basierend auf einem Verhältnis,

$$\Omega_{t_i} = \frac{f_{\text{drv,II}}}{f_{\text{drv,I}}} \Big|_{t_i} = \frac{f_{\text{drv,II}}}{f_1} \Big|_{t_i},$$

der Signalfrequenz ($f_{\text{drv,II}}$) der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals zur der Signalfrequenz ($f_{\text{drv,I}}$) der Signalkomponente erster Art des Treibersignals ermittelt.

23. Meßsystem nach Anspruch 15, wobei der Systemparameter-Meßwert, $G_{\text{ME,ti}}$, für nämlichen Systemparameter, g_{ME} , ein Verhältnis,

$$\left. \frac{U_{\text{sens1,II}}}{U_{\text{drv,II}}} \right|_{t_i} = G_{\text{ME,ti}} \rightarrow g_{\text{ME}},$$

einer Amplitude ($U_{\text{sens1,II}}$) einer mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals (s_{sens1}) dienenden, Spannung ($U_{\text{sens1,II}} \rightarrow s_{\text{sens1,II}}$) zu einer Amplitude ($U_{\text{drv,II}}$) einer den im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden Strom treibenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals (s_{drv}) dienenden, Spannung ($U_{\text{drv,II}} \rightarrow s_{\text{drv,II}}$) repräsentiert bzw. basierend auf nämlichem Verhältnis von der Umformer-Elektronik ermittelt ist.

24. Meßsystem nach Anspruch 15, wobei der Systemparameter-Meßwert, $G_{\text{ME,tü}}$, für nämlichem Systemparameter, g_{ME} , ein Verhältnis,

$$\frac{U_{\text{sens1,II}}}{U_{\text{drv,II}}} \cdot Z_{\text{drv,II}} \Big|_{t_i} = G_{\text{ME,tü}} \rightarrow g_{\text{ME}},$$

einer Amplitude ($U_{\text{sens1,II}}$) einer mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals (s_{sens1}) dienenden, Spannung ($U_{\text{sens1,II}} \rightarrow s_{\text{sens1,II}}$) zu einer Amplitude ($U_{\text{drv,II}}$) einer den im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden Strom treibenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals (s_{drv}) dienenden, Spannung ($U_{\text{drv,II}} \rightarrow s_{\text{drv,II}}$), multipliziert mit einem eine für die Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals wirksame elektrische Impedanz, $Z_{\text{drv,II}}$, des wenigstens einen Schwingungserregers repräsentieren Parameter Meßwert, repräsentiert bzw. basierend auf nämlichem Verhältnis von der Umformer-Elektronik ermittelt ist.

25. Meßsystem nach dem vorherigen Anspruch und Anspruch 22, wobei der Systemparameter-Meßwert, $G_{\text{ME,tü}}$, für nämlichem Systemparameter, g_{ME} , einen Funktionswert der Funktionsgleichung:

$$\left(\frac{1 - \frac{f_{\text{drv,II}}^2}{f_{\text{drv,I}}^2}}{f_{\text{drv,II}}} \right) \cdot \frac{U_{\text{sens1,II}}}{U_{\text{drv,II}}} \cdot Z_{\text{drv,II}} \Big|_{t_i} = \frac{(1 - \Omega^2)}{f_{\text{drv,I}} \cdot \Omega} \cdot \frac{U_{\text{sens1,II}}}{U_{\text{drv,II}}} \cdot Z_{\text{drv,II}} \Big|_{t_i} = G_{\text{ME,tü}} \rightarrow g_{\text{ME}},$$

repräsentiert bzw. basierend auf nämlichem Funktionsgleichung ermittelt ist.

26. Meßsystem nach Anspruch 15, wobei der Systemparameter-Meßwert, $G_{\text{ME,tü}}$, für nämlichem Systemparameter, g_{ME} , ein Verhältnis,

$$\frac{U_{\text{sens1,II}}}{I_{\text{drv,II}}} \Big|_{t_i} = G_{\text{ME,tü}} \rightarrow g_{\text{ME}},$$

einer Amplitude ($U_{\text{sens1,II}}$) einer mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals (s_{sens1}) dienenden, Spannung ($U_{\text{sens1,II}} \rightarrow s_{\text{sens1,II}}$) zu einer Amplitude ($I_{\text{drv,II}}$) einer im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden, als Signalkomponente ($s_{\text{drv,II}}$) zweiter Art des Treibersignals (s_{drv}) dienenden, Stroms ($I_{\text{drv,II}} \rightarrow s_{\text{drv,II}}$) repräsentiert bzw. basierend auf nämlichem Verhältnis von der Umformer-Elektronik ermittelt ist.

27. Meßsystem nach dem vorherigen Anspruch und Anspruch 22, wobei der Systemparameter-Meßwert, $G_{\text{ME,tü}}$, für nämlichem Systemparameter, g_{ME} , einen Funktionswert der Funktionsgleichung:

$$\left(\frac{1 - \frac{f_{\text{drv,II}}^2}{f_{\text{drv,I}}^2}}{f_{\text{drv,II}}} \right) \cdot \frac{U_{\text{sens1,II}}}{I_{\text{drv,II}}} \Big|_{t_i} = \frac{(1 - \Omega^2)}{f_{\text{drv,I}} \cdot \Omega} \cdot \frac{U_{\text{sens1,II}}}{I_{\text{drv,II}}} \Big|_{t_i} = G_{\text{ME,tü}} \rightarrow g_{\text{ME}},$$

repräsentiert bzw. basierend auf nämlichem Funktionsgleichung von der Umformer-Elektronik ermittelt ist.

28. Meßsystem nach Anspruch 15, wobei die Umformer-Elektronik den Systemparameter-Meßwert, $G_{\text{ME,tü}}$, für nämlichem Systemparameter, g_{ME} , basierend auf einem Verhältnis,

$$\Omega_{t_i} = \frac{f_{\text{drv,II}}}{f_{\text{drv,I}}}\bigg|_{t_i} = \frac{f_{\text{drv,II}}}{f_1}\bigg|_{t_i},$$

der Signalfrequenz ($f_{\text{drv,II}}$) der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals zur der Signalfrequenz ($f_{\text{drv,I}}$) der Signalkomponente erster Art des Treibersignals sowie einem Verhältnis,

$$\frac{U_{\text{sens1,II}}}{U_{\text{drv,II}}}\bigg|_{t_i} = G_{\text{ME,t}_i} \rightarrow g_{\text{ME}},$$

einer Amplitude ($U_{\text{sens1,II}}$) einer mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals (s_{sens1}) dienenden, Spannung ($u_{\text{sens1,II}} \rightarrow s_{\text{sens1,II}}$) zu einer Amplitude ($U_{\text{drv,II}}$) einer den im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden Strom treibenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals (s_{drv}) dienenden, Spannung ($u_{\text{drv,II}} \rightarrow s_{\text{drv,II}}$), insb. basierend auf der Funktionsgleichung:

$$\frac{\left(1 - \frac{f_{\text{drv,II}}^2}{f_{\text{drv,I}}^2}\right)}{f_{\text{drv,II}}} \cdot \frac{U_{\text{sens1,II}}}{U_{\text{drv,II}}} \cdot Z_{\text{drv,II}} \bigg|_{t_i} = \frac{(1 - \Omega^2)}{f_{\text{drv,I}} \cdot \Omega} \cdot \frac{U_{\text{sens1,II}}}{U_{\text{drv,II}}} \cdot Z_{\text{drv,II}} \bigg|_{t_i} = G_{\text{ME,t}_i} \rightarrow g_{\text{ME}},$$

ermittelt.

29. Meßsystem nach Anspruch 15, wobei die Umformer-Elektronik den Systemparameter-Meßwert, $G_{\text{ME,t}_i}$, für nämlichen Systemparameter, g_{ME} , basierend auf einem Verhältnis,

$$\Omega_{t_i} = \frac{f_{\text{drv,II}}}{f_{\text{drv,I}}}\bigg|_{t_i} = \frac{f_{\text{drv,II}}}{f_1}\bigg|_{t_i},$$

der Signalfrequenz ($f_{\text{drv,II}}$) der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals zur der Signalfrequenz ($f_{\text{drv,I}}$) der Signalkomponente erster Art des Treibersignals sowie einem Verhältnis,

$$\frac{U_{\text{sens1,II}}}{I_{\text{drv,II}}}\bigg|_{t_i} = G_{\text{ME,t}_i} \rightarrow g_{\text{ME}},$$

einer Amplitude ($U_{\text{sens1,II}}$) einer mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals (s_{sens1}) dienenden, Spannung ($u_{\text{sens1,II}} \rightarrow s_{\text{sens1,II}}$) zu einer Amplitude ($I_{\text{drv,II}}$) einer im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden, als Signalkomponente ($s_{\text{drv,II}}$) zweiter Art des Treibersignals (s_{drv}) dienenden, Stroms ($i_{\text{drv,II}} \rightarrow s_{\text{drv,II}}$), insb. basierend auf der Funktionsgleichung:

$$\frac{\left(1 - \frac{f_{\text{drv,II}}^2}{f_{\text{drv,I}}^2}\right)}{f_{\text{drv,II}}} \cdot \frac{U_{\text{sens1,II}}}{I_{\text{drv,II}}}\bigg|_{t_i} = \frac{(1 - \Omega^2)}{f_{\text{drv,I}} \cdot \Omega} \cdot \frac{U_{\text{sens1,II}}}{I_{\text{drv,II}}}\bigg|_{t_i} = G_{\text{ME,t}_i} \rightarrow g_{\text{ME}},$$

ermittelt.

30. Meßsystem nach einem der Ansprüche 15 bis 29, wobei die Umformer-Elektronik (ME) mittels des nämlichen, die Meßwandler-Übertragungsfunktion charakterisierenden, Systemparameters, g_{ME} , detektiert, ob und/oder inwieweit das Meßsystem im Vergleich zu einem dafür vorab, insb. bei einer Kalibrierung und/oder bei einer Inbetriebnahme des Meßsystems, ermittelten Referenzzustand, insb. infolge Alterung und/oder infolge Belastung des Meßwandlers, verändert ist, insb. derart, daß die Umformer-Elektronik (ME) mittels des nämlichen, die Meßwandler-Übertragungsfunktion charakterisierenden, Systemparameters, g , ggf. eine, insb. als ein Alarm deklarierte, Systemstatusmeldung generiert, die eine ein vorgegebenes Toleranzmaß überschreitende Abweichung des Meßsystems von einem dafür vorab ermittelten Referenzzustand, insb. visuell und/oder akustisch wahrnehmbar, signalisiert.

31. Meßsystem nach einem der vorherigen Ansprüche, wobei die Umformer-Elektronik (ME) mittels der Signalkomponente erster Art des wenigstens einen Schwingungssignals und/oder mittels der Signalkomponente erster Art des Treibersignals, insb. wiederkehrend, einen einen zu messenden Parameter des strömenden Mediums, insb. eine Massendurchflußrate, eine Dichte und/oder eine Viskosität, repräsentierenden Mediumsparameter-Meßwert, X_M , ermittelt.

32. Meßsystem nach Anspruch 31 in Verbindung mit einem der Ansprüche 15 bis 29, wobei die Umformer-Elektronik (ME) den wenigstens einen Mediumsparameter-Meßwert unter Verwendung auch des Systemparameter-Meßwerts, $G_{ME,ti}$, ermittelt, insb. derart, daß die Umformer-Elektronik (ME) einen Einfluß einer unter Verwendung des Systemparameter-Meßwerts, $G_{ME,ti}$, ermittelten Abweichung des Meßsystems von einem dafür vorab ermittelten Referenzzustand auf eine Meßgenauigkeit des Meßsystems, mit Mediumsparameter-Meßwerte, X_M , ermittelt werden, kompensiert.

33. Meßsystem nach einem der vorherigen Ansprüche, wobei die Umformer-Elektronik einen, insb. flüchtigen, Datenspeicher für mittels des Meßsystems erzeugte Meßwerte aufweist, in welchem Datenspeicher wenigstens ein mittels im Betrieb des Meßsystems erzeugter Meßwerte gebildeter, einen Betriebszustand des Meßsystems, insb. vorübergehend, repräsentierender Meßdatensatz vorgehalten ist, der basierend auf der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals und/oder basierend auf der Signalkomponente zweiter Art des wenigstens einen Sensorsignals erzeugte Systemparameter-Meßwerte für verschiedene, das Meßsystem charakterisierende Systemparameter umfaßt.

34. Meßsystem nach Anspruch 33, wobei der Meßdatensatz einen Systemparameter-Meßwert für die Signalkomponente zweiter Art des dem wenigstens einen Schwingungserreger im Betrieb des Meßsystems zugeführten Treibersignals und/oder einen Systemparameter-Meßwert für die Signalkomponente zweiter Art des wenigstens einen vom Meßwandler im Betrieb des Meßsystems gelieferten Schwingungssignals und/oder einen von der Signalkomponente zweiter Art des der im Betrieb des Meßsystems Erregeranordnung zugeführten Treibersignals und von der Signalkomponente zweiter Art des wenigstens einen im Betrieb des Meßsystems vom Meßwandler gelieferten Schwingungssignals abgeleiteten Systemparameter-Meßwert umfaßt.

35. Meßsystem nach einem der Ansprüche 33 bis 34, wobei im Datenspeicher für mittels des Meßsystems erzeugte Meßwerte ein mittels im Betrieb des Meßsystems erzeugter Meßwerte gebildeter, im Meßwandler geführtes Medium repräsentierender Meßdatensatz vorgehalten ist, der basierend auf der Signalkomponente erster Art des Treibersignals und/oder basierend auf der Signalkomponente erster Art des wenigstens einen Sensorsignals erzeugte Mediumsparameter-Meßwerte, X_M , für verschiedene, das strömende Medium charakterisierende Mediumsparameter, insb. eine Massendurchflußrate, eine Dichte und/oder eine Viskosität, umfaßt.

36. Meßsystem nach einem der vorherigen Ansprüche, wobei die Umformer-Elektronik einen, insb. nicht-flüchtigen, Datenspeicher für als einen Referenzzustand des Meßsystems repräsentierende Referenzwerte dienende Meßwerte aufweist, in welchem Datenspeicher wenigstens ein einen Referenzzustand des, insb. bereits in einer Rohrleitung installierten, Meßsystems repräsentierender Referenzdatensatz vorgehalten ist, der, insb. im Zuge einer Kalibrierung des Meßsystems im Herstellerwerk und/oder während einer Inbetriebnahme des Meßsystems mittels desselben erzeugte, Systemparameter-Referenzwerte für verschiedene, nämlich das Meßsystem charakterisierende Systemparameter umfaßt, insb. derart, daß nämliche Systemparameter-Referenzwerte mittels des im Referenzzustand befindlichen Meßsystems selbst und/oder mittels des Medium von bekannter Temperatur führenden Meßwandlers erzeugte Meßwerte sind.

37. Meßsystem nach Anspruch 36, wobei der Referenz-Datensatz einen Systemparameter-Referenzwert für eine Signalkomponente zweiter Art des dem wenigstens einen Schwingungserreger bei im Referenzzustand befindlichem Meßsystem zugeführten Treibersignals und/oder einen Systemparameter-Referenzwert für eine Signalkomponente zweiter Art des wenigstens einen vom Meßwandler bei im Referenzzustand befindlichem Meßsystem gelieferten Schwingungssignals und/oder einen von einer Signalkomponente zweiter Art des bei im Referenzzustand befindlichem Meßsystem der Erregeranordnung zugeführten Treibersignals und von einer Signalkomponente zweiter Art des wenigstens einen vom Meßwandler bei im Referenzzustand befindlichem Meßsystem gelieferten Schwingungssignal abgeleiteten Systemparameter-Referenzwert umfaßt.

38. Meßsystem nach einem der Ansprüche 36 bis 37, jeweils in Verbindung mit einem der Ansprüche 15 bis 35, wobei der Referenz-Datensatz einen, insb. mittels des im Referenzzustand befindlichen Meßsystems selbst und/oder mittels des Medium von bekannter Temperatur führenden Meßwandlers ermittelten, die Meßwandler-Übertragungsfunktion des im Referenzzustand befindlichen Meßsystems repräsentierender Systemparameter-

Referenzwert, $G_{ME,Ref}$, für den die Meßwandler-Übertragungsfunktion charakterisierenden Systemparameter, g_{ME} , umfaßt.

39. Meßsystem nach Anspruch 38, wobei der Systemparameter-Referenzwert, $G_{ME,Ref}$, für nämlichen Systemparameter, g_{ME} , ein Verhältnis,

$$\left. \frac{u_{sens1,II}}{i_{drv,II}} \right|_{t_{Ref}} \rightarrow g_{ME,Ref} ,$$

einer bei im Referenzzustand befindlichen Meßsystem mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals (s_{sens1}) dienenden Spannung ($u_{sens1,II} \rightarrow s_{sens1,II}$) zu einer bei im Referenzzustand befindlichen Meßsystem einen im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden Strom treibenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals (s_{drv}) dienenden Spannung ($u_{drv,II} \rightarrow s_{drv,II}$) repräsentiert.

40. Meßsystem nach Anspruch 38, wobei der Systemparameter-Meßwert, $G_{ME,Ref}$, für nämlichen Systemparameter, g_{ME} , ein Verhältnis,

$$\left. \frac{u_{sens1,II}}{u_{drv,II}} \right|_{t_{Ref}} \rightarrow g_{ME,Ref} ,$$

einer bei im Referenzzustand befindlichen Meßsystem mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente ($s_{sens1,II}$) zweiter Art des Schwingungssignals (s_{sens1}) dienenden Spannung ($u_{sens1,II} \rightarrow s_{sens1,II}$) zu einer bei im Referenzzustand befindlichen Meßsystem einen im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden Strom treibenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals (s_{drv}) dienenden Spannung ($u_{drv,II} \rightarrow s_{drv,II}$) repräsentiert.

41. Meßsystem nach Anspruch 38, wobei der Systemparameter-Meßwert, $G_{ME,ti}$, für nämlichen Systemparameter, g_{ME} , eine Phasendifferenz,

$$\Delta\varphi_{II} \Big|_{t_{Ref}} = G_{ME,Ref} \rightarrow g_{ME} ,$$

zwischen einer bei im Referenzzustand befindlichen Meßsystem mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals (s_{sens1}) dienenden, Spannung ($u_{sens1,II} \rightarrow s_{sens1,II}$) und einer bei im Referenzzustand befindlichen Meßsystem den im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden Strom treibenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals (s_{drv}) dienenden Spannung ($u_{drv,II} \rightarrow s_{drv,II}$) repräsentiert.

42. Meßsystem nach Anspruch 38, wobei der Systemparameter-Meßwert, $G_{ME,Ref}$, für nämlichen Systemparameter, G_{ME} , ein Verhältnis,

$$\left. \frac{U_{sens1,II}}{U_{drv,II}} \right|_{t_{Ref}} = G_{ME,Ref} \rightarrow g_{ME} ,$$

einer Amplitude ($U_{sens1,II}$) einer bei im Referenzzustand befindlichen Meßsystem mittels des wenigstens einen Schwingungssensors generierten, als Signalkomponente zweiter Art des Schwingungssignals (s_{sens1}) dienenden, Spannung ($u_{sens1,II} \rightarrow s_{sens1,II}$) zu einer Amplitude ($U_{drv,II}$) einer einen bei im Referenzzustand befindlichen Meßsystem im wenigstens einen Schwingungserreger fließenden Strom treibenden, als Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals (s_{drv}) dienenden Spannung ($u_{drv,II} \rightarrow s_{drv,II}$) repräsentiert.

43. Meßsystem nach einem der Ansprüche 36 bis 42, jeweils in Verbindung mit Anspruch 33, wobei die Umformer-Elektronik basierend auf dem Referenzdatensatz und dem Meßdatensatz, insb. anhand einer zwischen Referenzdatensatz und Meßdatensatz ermittelten Abweichung, ΔG_{ME} , detektiert, ob und/oder inwieweit das Meßsystem im Vergleich zu dem dafür vorab ermittelten Referenzzustand verändert ist.

44. Meßsystem nach dem vorherigen Anspruch, wobei die Umformer-Elektronik anhand einer zwischen Referenzdatensatz und Meßdatensatz ermittelten Abweichung, ΔG_{ME} , detektiert, ob und/oder inwieweit das

Meßsystem im Vergleich zu dem dafür vorab ermittelten Referenzzustand verändert ist, insb. derart, daß die Umformer-Elektronik den Referenzdatensatz mit dem Meßdatensatz, insb. wiederkehrend, vergleicht.

45. Meßsystem nach dem vorherigen Anspruch, wobei die Umformer-Elektronik den Referenzdatensatz mit dem Meßdatensatz, insb. wiederkehrend, vergleicht, indem die Umformer-Elektronik von wenigstens einem der den Meßdatensatz bildenden Systemparameter-Meßwerte eine Abweichung, ΔG_{ME} , von einem entsprechenden, nämlich den selben Systemparameter repräsentierenden, Systemparameter-Referenzwert bestimmt, insb. derart, daß die Umformer-Elektronik eine Differenz, $(G_{ME,ti} - G_{ME,Ref}) \rightarrow \Delta G_{ME}$, zwischen nämlichem Systemparameter-Meßwert und dem entsprechenden Systemparameter-Referenzwert ermittelt, und/oder daß die Umformer-Elektronik ein Verhältnis,

$$\frac{G_{ME,ti}}{G_{ME,Ref}} - 1 \rightarrow \Delta G_{ME}$$

von nämlichem Systemparameter-Meßwert und zum entsprechenden Systemparameter-Referenzwert ermittelt.

46. Meßsystem nach Anspruch 43 oder 44, jeweils in Verbindung mit Anspruch 28, wobei die Umformer-Elektronik den Referenzdatensatz mit dem Meßdatensatz vergleicht, indem die Umformer-Elektronik eine Abweichung, ΔG_{ME} , eines Systemparameter-Referenzwerts, $G_{ME,Ref}$, der einen Funktionswert der Funktionsgleichung:

$$\left. \frac{\left(1 - \frac{f_{drv,II}^2}{f_{drv,I}^2}\right) \cdot \frac{U_{sens1,II}}{U_{drv,II}} \cdot Z_{drv,II}}{f_{drv,II}} \right|_{t_{Ref}} = \left. \frac{(1 - \Omega^2) \cdot \frac{U_{sens1,II}}{U_{drv,II}} \cdot Z_{drv,II}}{f_{drv,I} \cdot \Omega} \right|_{t_{Ref}} = G_{ME,Ref} \rightarrow g_{ME}$$

repräsentiert bzw. basierend auf nämlichiger Funktionsgleichung von der Umformer-Elektronik ermittelt ist, von einem Systemparameter-Meßwert, $G_{ME,ti}$, ermittelt, der einen Funktionswert der Funktionsgleichung:

$$\left. \frac{\left(1 - \frac{f_{drv,II}^2}{f_{drv,I}^2}\right) \cdot \frac{U_{sens1,II}}{U_{drv,II}} \cdot Z_{drv,II}}{f_{drv,II}} \right|_{t_i} = \left. \frac{(1 - \Omega^2) \cdot \frac{U_{sens1,II}}{U_{drv,II}} \cdot Z_{drv,II}}{f_{drv,I} \cdot \Omega} \right|_{t_i} = G_{ME,ti} \rightarrow g_{ME}$$

repräsentiert bzw. basierend auf nämlichiger Funktionsgleichung von der Umformer-Elektronik ermittelt ist, insb. derart daß die ermittelte Abweichung, ΔG_{ME} , die Funktionsgleichung:

$$\left. \frac{\left(1 - \frac{f_{drv,II}^2}{f_{drv,I}^2}\right) \cdot Z_{drv,II}}{f_{drv,II}} \right|_{t_i} - \left. \frac{\left(1 - \frac{f_{drv,II}^2}{f_{drv,I}^2}\right) \cdot \frac{U_{sens1,II}}{U_{drv,II}} \cdot Z_{drv,II}}{f_{drv,II}} \right|_{t_{Ref}} = \Delta G_{ME}$$

erfüllt, oder daß die ermittelte Abweichung, ΔG_{ME} , die Funktionsgleichung:

$$\frac{\left(1 - \frac{f_{\text{drv,II}}^2}{f_{\text{drv,I}}^2}\right) \cdot \frac{U_{\text{sens1,II}}}{U_{\text{drv,II}}} \cdot Z_{\text{drv,II}}}{f_{\text{drv,II}}} \Bigg|_{t_i} - 1 = \Delta G_{\text{ME}}$$

$$\frac{\left(1 - \frac{f_{\text{drv,II}}^2}{f_{\text{drv,I}}^2}\right) \cdot \frac{U_{\text{sens1,II}}}{U_{\text{drv,II}}} \cdot Z_{\text{drv,II}}}{f_{\text{drv,II}}} \Bigg|_{t_{\text{Ref}}}$$

erfüllt.

47. Meßsystem nach Anspruch 43 oder 44, jeweils in Verbindung mit Anspruch 13 und 28, wobei die Umformer-Elektronik den Referenzdatensatz mit dem Meßdatensatz vergleicht, indem die Umformer-Elektronik eine Abweichung, ΔG_{ME} , eines Systemparameter-Referenzwerts, $G_{\text{ME,Ref}}$, der einen Funktionswert der Funktionsgleichung:

$$\frac{1}{f_{\text{drv,II}}} \cdot \frac{U_{\text{sens1,II}}}{U_{\text{drv,II}}} \cdot Z_{\text{drv,II}} \Bigg|_{t_{\text{Ref}}} = G_{\text{ME,Ref}} \rightarrow g_{\text{ME}}$$

repräsentiert bzw. basierend auf nämlicher Funktionsgleichung von der Umformer-Elektronik ermittelt ist, von einem Systemparameter-Meßwert, G_{ME,t_i} , ermittelt, der einen Funktionswert der Funktionsgleichung:

$$\frac{1}{f_{\text{drv,II}}} \cdot \frac{U_{\text{sens1,II}}}{U_{\text{drv,II}}} \cdot Z_{\text{drv,II}} \Bigg|_{t_i} = G_{\text{ME},t_i} \rightarrow g_{\text{ME}}$$

repräsentiert bzw. basierend auf nämlicher Funktionsgleichung von der Umformer-Elektronik ermittelt ist, insb. derart daß die ermittelte Abweichung, ΔG_{ME} , die Funktionsgleichung:

$$\frac{1}{f_{\text{drv,II}}} \cdot Z_{\text{drv,II}} \Bigg|_{t_i} - \frac{1}{f_{\text{drv,II}}} \cdot \frac{U_{\text{sens1,II}}}{U_{\text{drv,II}}} \cdot Z_{\text{drv,II}} \Bigg|_{t_{\text{Ref}}} = \Delta G_{\text{ME}}$$

erfüllt, oder daß die ermittelte Abweichung, ΔG_{ME} , die Funktionsgleichung:

$$\frac{\frac{1}{f_{\text{drv,II}}} \cdot \frac{U_{\text{sens1,II}}}{U_{\text{drv,II}}} \cdot Z_{\text{drv,II}} \Bigg|_{t_i}}{\frac{1}{f_{\text{drv,II}}} \cdot \frac{U_{\text{sens1,II}}}{U_{\text{drv,II}}} \cdot Z_{\text{drv,II}} \Bigg|_{t_{\text{Ref}}}} - 1 = \Delta G_{\text{ME}}$$

erfüllt.

48. Meßsystem nach Anspruch 43 oder 44, jeweils in Verbindung mit Anspruch 29, wobei die Umformer-Elektronik den Referenzdatensatz mit dem Meßdatensatz vergleicht, indem die Umformer-Elektronik eine Abweichung, ΔG_{ME} , eines Systemparameter-Referenzwerts, $G_{\text{ME,Ref}}$, der einen Funktionswert der Funktionsgleichung:

$$\frac{\left(1 - \frac{f_{\text{drv,II}}^2}{f_{\text{drv,I}}^2}\right) \cdot \frac{U_{\text{sens1,II}}}{I_{\text{drv,II}}}}{f_{\text{drv,II}}} \Bigg|_{t_{\text{Ref}}} = \frac{(1 - \Omega^2) \cdot \frac{U_{\text{sens1,II}}}{I_{\text{drv,II}}}}{f_{\text{drv,I}} \cdot \Omega} \Bigg|_{t_{\text{Ref}}} = G_{\text{ME,Ref}} \rightarrow g_{\text{ME}}$$

repräsentiert bzw. basierend auf nämlicher Funktionsgleichung von der Umformer-Elektronik ermittelt ist, von einem Systemparameter-Meßwert, G_{ME,t_i} , ermittelt, der einen Funktionswert der Funktionsgleichung:

$$\left. \frac{\left(1 - \frac{f_{\text{drv,II}}^2}{f_{\text{drv,I}}^2}\right)}{f_{\text{drv,II}}} \cdot \frac{U_{\text{sens1,II}}}{I_{\text{drv,II}}}\right|_{t_i} = \left. \frac{(1 - \Omega^2)}{f_{\text{drv,I}} \cdot \Omega} \cdot \frac{U_{\text{sens1,II}}}{I_{\text{drv,II}}}\right|_{t_i} = G_{\text{ME},t_i} \rightarrow g_{\text{ME}}$$

repräsentiert bzw. basierend auf nämlicher Funktionsgleichung von der Umformer-Elektronik ermittelt ist, insb. derart daß die ermittelte Abweichung, ΔG_{ME} , die Funktionsgleichung:

$$\left. \frac{\left(1 - \frac{f_{\text{drv,II}}^2}{f_{\text{drv,I}}^2}\right)}{f_{\text{drv,II}}} \cdot \frac{U_{\text{sens1,II}}}{I_{\text{drv,II}}}\right|_{t_i} - \left. \frac{\left(1 - \frac{f_{\text{drv,II}}^2}{f_{\text{drv,I}}^2}\right)}{f_{\text{drv,II}}} \cdot \frac{U_{\text{sens1,II}}}{I_{\text{drv,II}}}\right|_{t_{\text{Ref}}} = \Delta G_{\text{ME}}$$

erfüllt, oder daß die ermittelte Abweichung, ΔG_{ME} , die Funktionsgleichung:

$$\frac{\left. \frac{\left(1 - \frac{f_{\text{drv,II}}^2}{f_{\text{drv,I}}^2}\right)}{f_{\text{drv,II}}} \cdot \frac{U_{\text{sens1,II}}}{I_{\text{drv,II}}}\right|_{t_i}}{\left. \frac{\left(1 - \frac{f_{\text{drv,II}}^2}{f_{\text{drv,I}}^2}\right)}{f_{\text{drv,II}}} \cdot \frac{U_{\text{sens1,II}}}{I_{\text{drv,II}}}\right|_{t_{\text{Ref}}}} - 1 = \Delta G_{\text{ME}}$$

erfüllt.

49. Meßsystem nach Anspruch 43 oder 44, jeweils in Verbindung mit Anspruch 13 und 29, wobei die Umformer-Elektronik den Referenzdatensatz mit dem Meßdatensatz vergleicht, indem die Umformer-Elektronik eine Abweichung, ΔG_{ME} , eines Systemparameter-Referenzwerts, $G_{\text{ME,Ref}}$, der einen Funktionswert der die Funktionsgleichung:

$$\left. \frac{1}{f_{\text{drv,II}}} \cdot \frac{U_{\text{sens1,II}}}{I_{\text{drv,II}}}\right|_{t_{\text{Ref}}} = G_{\text{ME,Ref}} \rightarrow g_{\text{ME}}$$

repräsentiert bzw. basierend auf nämlicher Funktionsgleichung von der Umformer-Elektronik ermittelt ist, von einem Systemparameter-Meßwert, G_{ME,t_i} , ermittelt, der einen Funktionswert der Funktionsgleichung:

$$\left. \frac{1}{f_{\text{drv,II}}} \cdot \frac{U_{\text{sens1,II}}}{I_{\text{drv,II}}}\right|_{t_i} = G_{\text{ME},t_i} \rightarrow g_{\text{ME}}$$

repräsentiert bzw. basierend auf nämlicher Funktionsgleichung von der Umformer-Elektronik ermittelt ist, insb. derart daß die ermittelte Abweichung, ΔG_{ME} , die Funktionsgleichung:

$$\left. \frac{1}{f_{\text{drv,II}}} \cdot \frac{U_{\text{sens1,II}}}{I_{\text{drv,II}}}\right|_{t_i} - \left. \frac{1}{f_{\text{drv,II}}} \cdot \frac{U_{\text{sens1,II}}}{I_{\text{drv,II}}}\right|_{t_{\text{Ref}}} = \Delta G_{\text{ME}}$$

erfüllt, oder daß die ermittelte Abweichung, ΔG_{ME} , die Funktionsgleichung:

$$\frac{1}{f_{\text{drv,II}}} \cdot \frac{U_{\text{sens1,II}}}{I_{\text{drv,II}}} \Big|_{t_i} - I = \Delta G_{\text{ME}}$$

$$\frac{1}{f_{\text{drv,II}}} \cdot \frac{U_{\text{sens1,II}}}{I_{\text{drv,II}}} \Big|_{t_{\text{Ref}}}$$

erfüllt.

50. Meßsystem nach einem der Ansprüche 36 bis 49,

– wobei der Referenz-Datensatz einen die Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung bei im Referenzzustand befindlichem Meßsystem repräsentierenden Systemparameter-Referenzwert sowie einen die Signalfrequenz ($f_{\text{drv,II}}$) der Signalkomponente zweiter Art des dem wenigstens einen Schwingungserreger bei im Referenzzustand befindlichem Meßsystem zugeführten Treibersignals repräsentierenden Systemparameter-Referenzwert umfaßt; und/oder

– wobei der Referenz-Datensatz einen ein Verhältnis,

$$\frac{f_{\text{drv,II}}}{f_1} \Big|_{t_{\text{Ref}}} = \frac{f_{\text{drv,II}}}{f_{\text{drv,I}}} \Big|_{t_{\text{Ref}}} = \frac{f_{\text{drv,II}}}{f_{\text{drv,I}}} \Big|_{t_{\text{Ref}}} = \Omega,$$

der Signalfrequenz ($f_{\text{drv,II}}$) der Signalkomponente zweiter Art des dem wenigstens einen Schwingungserreger bei im Referenzzustand befindlichem Meßsystem zugeführten Treibersignals zur Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung bei im Referenzzustand befindlichem Meßsystem repräsentierenden Systemparameter-Referenzwert umfaßt.

51. Meßsystem nach einem der Ansprüche 43 bis 50, wobei die Umformer-Elektronik (ME) basierend auf einem Vergleich von Referenz- und Meßdatensatz eine, insb. als ein Alarm deklarierte, Systemstatusmeldung generiert, die eine, insb. durch Alterung des Meßsystems bedingte und/oder durch ein Schwingungsverhalten des wenigstens einen Meßrohrs irreversible verändernde Belastungen des Meßwandlers bedingte Abweichung des Meßsystems von einem dafür vorab, insb. bei einer Kalibrierung und/oder bei einer Inbetriebnahme des Meßsystems, ermittelten Referenzzustand, insb. visuell und/oder akustisch wahrnehmbar, signalisiert.

52. Meßsystem nach einem der Ansprüche 44 bis 51, wobei die Umformer-Elektronik die Umformer-Elektronik anhand der ermittelten Abweichung, ΔG_{ME} , zwischen dem wenigstens einen Systemparameter-Meßwert und dem entsprechenden Systemparameter-Referenzwert eine, insb. als ein Alarm deklarierte, Systemstatusmeldung generiert, die eine, insb. durch Alterung des Meßsystems bedingte und/oder durch ein Schwingungsverhalten des wenigstens einen Meßrohrs irreversible verändernde Belastungen des Meßwandlers bedingte und/oder durch eine elektrische Impedanz und/oder eine elektro-mechanische Wandlerkonstante des wenigstens einen Schwingungserregers verändernde thermische Belastungen des Meßwandlers bedingte und/oder durch eine elektrische Impedanz und/oder eine elektro-mechanische Wandlerkonstante des wenigstens einen Schwingungssensors verändernde thermische Belastungen des Meßwandlers bedingte, ein vorgegebenes Toleranzmaß überschreitende Abweichung des Meßsystems von dem dafür vorab ermittelten Referenzzustand, insb. visuell und/oder akustisch wahrnehmbar, signalisiert.

53. Meßsystem nach dem vorherigen Anspruch, wobei die Umformer-Elektronik die Umformer-Elektronik nämliche Systemstatusmeldung generiert, sofern die ermittelte Abweichung, ΔG_{ME} , einen ein dafür vorgegebenes Toleranzmaß repräsentierenden Schwellenwert überschreitet, insb. derart, daß die ermittelte Abweichung, ΔG_{ME} , mehr als 0.1% des zugehörigen Systemparameter-Referenzwerts beträgt.

54. Meßsystem nach einem der vorherigen Ansprüche, wobei das Treibersignal die Signalkomponente erster Art und die Signalkomponente zweiter Art gleichzeitig aufweist, wodurch das wenigstens eine Meßrohr, ange regt vom wenigstens einen Schwingungserreger (41), gleichzeitig sowohl anteilig Schwingungen in Resonanz, nämlich mit einer der momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung entsprechenden Schwingungsfrequenz, $f_{\text{drv,I}} = f_1$, als auch anteilig erzwungene Schwingungen außer Resonanz ausführt.

55. Meßsystem nach einem der vorherigen Ansprüche, wobei die Signalfrequenz, $f_{\text{drv,II}}$, der Signalkomponente ($s_{\text{drv,II}}$) zweiter Art des Treibersignals (s_{drv}) größer als 5 Hz, insb. größer als 10 Hz, ist, und/oder wobei die Signalfrequenz, $f_{\text{drv,II}}$, der Signalkomponente ($s_{\text{drv,II}}$) zweiter Art des Treibersignals größer als ein 0.1-faches der momentanen Eigenfrequenz des Schwingungsmodes erster Ordnung ist.

56. Meßsystem nach einem der vorherigen Ansprüche, wobei die Signalfrequenz ($f_{\text{drv,II}}$) der Signalkomponente zweiter Art ($s_{\text{drv,II}}$) des Treibersignals (s_{drv}) mehr als einem 1.01-fachen, insb. mehr als einem 1.15-fachen, und weniger als einem 2.7-fachen, insb. weniger als einem 2.4-fachen, einer momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung entspricht, wodurch

- das wenigstens eine Meßrohr, angeregt vom wenigstens einen Schwingungserreger (41) zumindest anteilig erzwungene Schwingungen außer Resonanz mit einer in einem Frequenzbereich, $|1.01 \cdot f_1 < f_{\text{drv,II}} < 2.7 \cdot f_1|$, oberhalb des 1.01-fachen, insb. oberhalb des 1.15-fachen, und unterhalb des 2.7-fachen, insb. unterhalb des 2.4-fachen, der momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung liegenden Schwingungsfrequenz ausführt, und
- die Signalfrequenz der zweiten Signalkomponente ($s_{\text{sens1,II}}$) des Schwingungssignals (s_{sens1}) oberhalb des 1.01-fachen, insb. oberhalb des 1.15-fachen, und unterhalb des 2.7-fachen, insb. unterhalb des 2.4-fachen, der momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung liegt.

57. Meßsystem nach dem vorherigen Anspruch,

- wobei die Umformer-Elektronik die Signalfrequenz der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals innerhalb des Frequenzbereichs, $|1.01 \cdot f_1 < f_{\text{drv,II}} < 2.7 \cdot f_1|$, oberhalb des 1.01-fachen, insb. oberhalb des 1.15-fachen, und unterhalb des 2.7-fachen, insb. unterhalb des 2.4-fachen, der momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung schrittweise verändert, insb. derart, daß die Umformer-Elektronik nämliche Signalfrequenz, $f_{\text{drv,II}}$, beginnend bei einem dafür vorgegebenen Startwert innerhalb nämlichen Frequenzbereichs, $|1.01 \cdot f_1 < f_{\text{drv,II}} < 2.7 \cdot f_1|$, bis zum Erreichen eines für die Signalfrequenz vorgegebenen Endwerts innerhalb nämlichen Frequenzbereichs schrittweise um einen vorgebbaren Betrag erhöht oder schrittweise um einen vorgebbaren Betrag verringert; und/oder
- wobei die Umformer-Elektronik die Signalfrequenz der Signalkomponente zweiter Art des Treibersignals innerhalb des Frequenzbereichs, $|1.01 \cdot f_1 < f_{\text{drv,II}} < 2.7 \cdot f_1|$, oberhalb des 1.01-fachen, insb. oberhalb des 1.15-fachen, und unterhalb des 2.7-fachen, insb. unterhalb des 2.4-fachen, der momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung kontinuierlich verändert, insb. derart, daß die Umformer-Elektronik nämliche Signalfrequenz, beginnend bei einem dafür vorgegebenen Startwert innerhalb nämlichen Frequenzbereichs, bis zum Erreichen eines für die Signalfrequenz vorgegebenen Endwerts innerhalb nämlichen Frequenzbereichs linear erhöht oder linear verringert, oder daß die Umformer-Elektronik nämliche Signalfrequenz abwechselnd linear erhöht bzw. linear verringert.

58. Meßsystem nach einem der vorherigen Ansprüche, wobei die Signalfrequenz ($f_{\text{drv,II}}$) der Signalkomponente zweiter Art ($s_{\text{drv,II}}$) des Treibersignals kleiner als eine momentane Eigenfrequenz, f_2 , eines Schwingungsmodes zweiter Ordnung des wenigstens einen Meßrohrs ist, in dem das wenigstens eine vibrierende Meßrohr Schwingungen um eine Ruhelage ausführen kann bzw. ausführt bzw. ausführen kann, die im Bereich des ersten und zweiten Meßrohrendes jeweils einen Schwingungsknoten und im Bereich der Nutz-Schwinglänge einen weiteren Schwingungsknoten sowie genau zwei Schwingungsbäuche aufweisen, wodurch

- das wenigstens eine Meßrohr, angeregt vom wenigstens einen Schwingungserreger (41) zumindest anteilig erzwungene Schwingungen außer Resonanz, nämlich in einem Frequenzbereich, $|f_{\text{drv,II}} < f_2|$, der unterhalb der momentane Eigenfrequenz des Schwingungsmodes zweiter Ordnung liegt, ausführt, und
- das wenigstens eine Schwingungssignal zumindest zeitweise eine Signalkomponente zweiter Art mit einer Signalfrequenz aufweist, die unterhalb der momentane Eigenfrequenz des Schwingungsmodes zweiter Ordnung liegt, insb. derart, daß
- das wenigstens eine Meßrohr, angeregt vom wenigstens einen Schwingungserreger (41) zumindest anteilig erzwungene Schwingungen außer Resonanz, nämlich in einem Frequenzbereich, $|f_1 < f_{\text{drv,II}} < f_2|$, der oberhalb der momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung und unterhalb der momentane Eigenfrequenz, f_2 , des Schwingungsmodes zweiter Ordnung liegt, ausführt und
- das wenigstens eine Schwingungssignal zumindest zeitweise eine Signalkomponente zweiter Art mit einer Signalfrequenz aufweist, die oberhalb der momentanen Eigenfrequenz des Schwingungsmodes erster Ordnung und unterhalb der momentane Eigenfrequenz des Schwingungsmodes zweiter Ordnung liegt.

59. Meßsystem nach dem vorherigen Anspruch, wobei die Signalfrequenz, $f_{\text{drv,II}}$, der Signalkomponente ($s_{\text{drv,II}}$) zweiter Art des Treibersignals kleiner als ein 0.95-faches der momentanen Eigenfrequenz des Schwingungsmodes zweiter Ordnung ist.

60. Meßsystem nach einem der vorherigen Ansprüche, wobei die Signalfrequenz der Signalkomponente erster Art des Treibersignals (s_{drv}) einer momentanen Eigenfrequenz eines natürlichen Biegeschwingungsmodes entspricht, in dem das wenigstens eine vibrierende Meßrohr Biegeschwingungen um die Ruhelage ausführt, die im Bereich des ersten und zweiten Meßrohrendes jeweils einen Schwingungsknoten und im Bereich der Nutz-Schwinglänge genau einen Schwingungsbauch aufweisen (Biegeschwingungsgrundmode), wodurch

- das wenigstens eine Meßrohr, angeregt vom wenigstens einen Schwingungserreger (41), zumindest anteilig, insb. überwiegend, Biegeschwingungen in Resonanz, nämlich mit einer der momentanen Eigenfrequenz des nämlichen Biegeschwingungsmodes entsprechenden Schwingungsfrequenz, ausführt, und
- die Signalfrequenz der Signalkomponente erster Art des wenigstens einen Schwingungssignals der momentanen Eigenfrequenz des nämlichen Biegeschwingungsmodes entspricht.

61. Meßsystem nach einem der vorherigen Ansprüche, wobei das wenigstens eine Meßrohr gerade ist.

62. Meßsystem nach einem der Ansprüche 1 bis 60,

- wobei das wenigstens eine Meßrohr gerade ist, und
- wobei die Signalfrequenz der Signalkomponente erster Art des Treibersignals (s_{drv}) einer momentanen Eigenfrequenz eines natürlichen Torsionsschwingungsmodes entspricht, in dem das wenigstens eine vibrierende Meßrohr Torsionsschwingungen um die Ruhelage, nämlich um eine das einlaßseitige erste Meßrohrende und das auslaßseitige zweite Meßrohrende imaginär verbindende gedachte Schwingungsachse ausführt, welche Torsionsschwingungen im Bereich des ersten und zweiten Meßrohrendes jeweils einen Schwingungsknoten und im Bereich der Nutz-Schwinglänge genau einen Schwingungsbauch aufweisen (Torsionsschwingungsgrundmode), wodurch
- das wenigstens eine Meßrohr, angeregt vom wenigstens einen Schwingungserreger (41), zumindest anteilig, insb. überwiegend, Torsionsschwingungen in Resonanz, nämlich mit einer der momentanen Eigenfrequenz des nämlichen Torsionsschwingungsmodes entsprechenden Schwingungsfrequenz, ausführt und
- die Signalfrequenz der Signalkomponente erster Art des wenigstens eine Schwingungssignals der momentanen Eigenfrequenz des nämlichen Torsionsschwingungsmodes entspricht.

63. Meßsystem nach einem der vorherigen Ansprüche, wobei der Meßwandler wenigstens zwei mechanisch miteinander gekoppelte, insb. baugleiche und/oder zueinander zumindest abschnittsweise parallel verlaufende, Meßrohre zum Führen von strömendem Medium aufweist,

- von denen sich jedes zwischen einem jeweiligen einlaßseitigen ersten Meßrohrende und einem jeweiligen auslaßseitigen zweiten Meßrohrende mit einer Nutz-Schwinglänge erstreckt und
- von denen jedes jeweils einen natürliche Schwingungsmodes erster Ordnung aufweist, in dem es Eigenschwingungen um eine jeweilige Ruhelage ausführen kann bzw. ausführt,
- welche Eigenschwingungen im Bereich des jeweiligen ersten und zweiten Meßrohrendes jeweils einen Schwingungsknoten und im Bereich der Nutz-Schwinglänge genau einen Schwingungsbauch aufweisen, und
- welche Eigenschwingungen jeweils eine Eigenfrequenz, f_1 , aufweisen, die gleich der Eigenfrequenz, f_1 , des natürlichen Schwingungsmodes erster Ordnung des jeweils anderen Meßrohres ist.

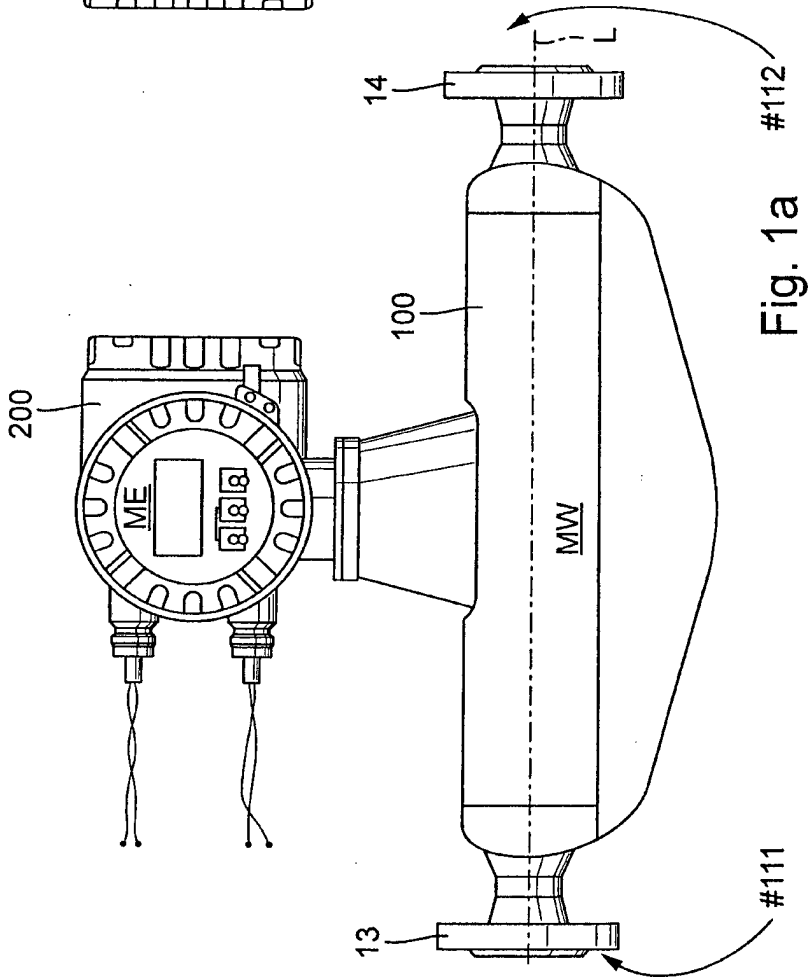
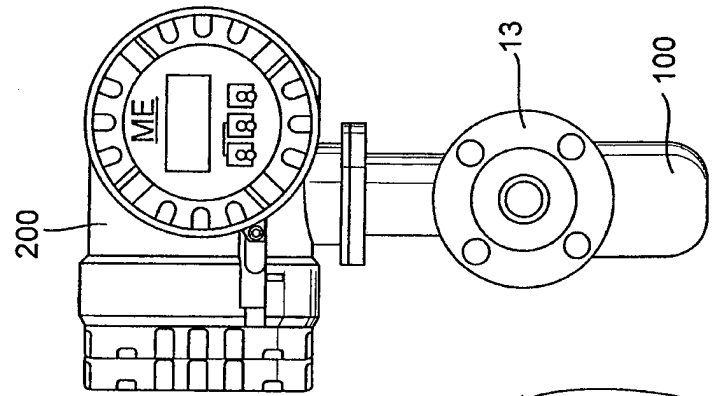
64. Meßsystem nach einem dem vorherigen Anspruch,

- wobei der wenigstens eine, insb. differentiell zwischen den wenigstens zwei Meßrohren wirkende, Schwingungserreger (41) dem Konvertieren von elektrischer Erregerleistung in Vibrationen jedes der wenigstens zwei Meßrohre dient, insb. derart, daß das jedes der wenigstens zwei Meßrohre gleichzeitig zumindest anteilig Schwingungen um eine Ruhelage, mit einer momentanen Eigenfrequenz eines ihm immanenten natürlichen Schwingungsmodes ausführt, und
- wobei die Signalfrequenz, $f_{drv,i}$, der Signalkomponente ($s_{drv,i}$) erster Art des Treibersignals (s_{drv}) einer momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des natürlichen Schwingungsmodes erster Ordnung jedes wenigstens zwei Meßrohre entspricht, wodurch jedes der wenigstens zwei Meßrohre, angeregt vom wenigstens einen Schwingungserreger (41), zumindest anteilig, insb. überwiegend, Schwingungen in Resonanz, nämlich mit einer der momentanen Eigenfrequenz, f_1 , des Schwingungsmodes erster Ordnung entsprechenden Schwingungsfrequenz, $f_{exc,i} = f_1$, ausführt, insb. derart, daß die Schwingungen der wenigstens zwei Meßrohre zueinander gegengleich sind.

65. Meßsystem nach einem der vorherigen Ansprüche, wobei der Meßwandler vier mechanisch miteinander gekoppelte, insb. baugleiche und/oder zueinander zumindest paarweise abschnittsweise parallel verlaufende, Meßrohre zum Führen von strömendem Medium aufweist.

Es folgen 9 Blatt Zeichnungen

Anhängende Zeichnungen



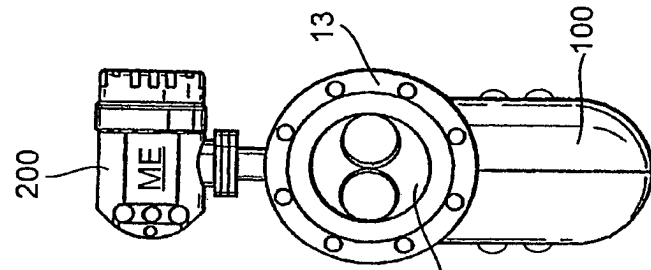


Fig. 2b

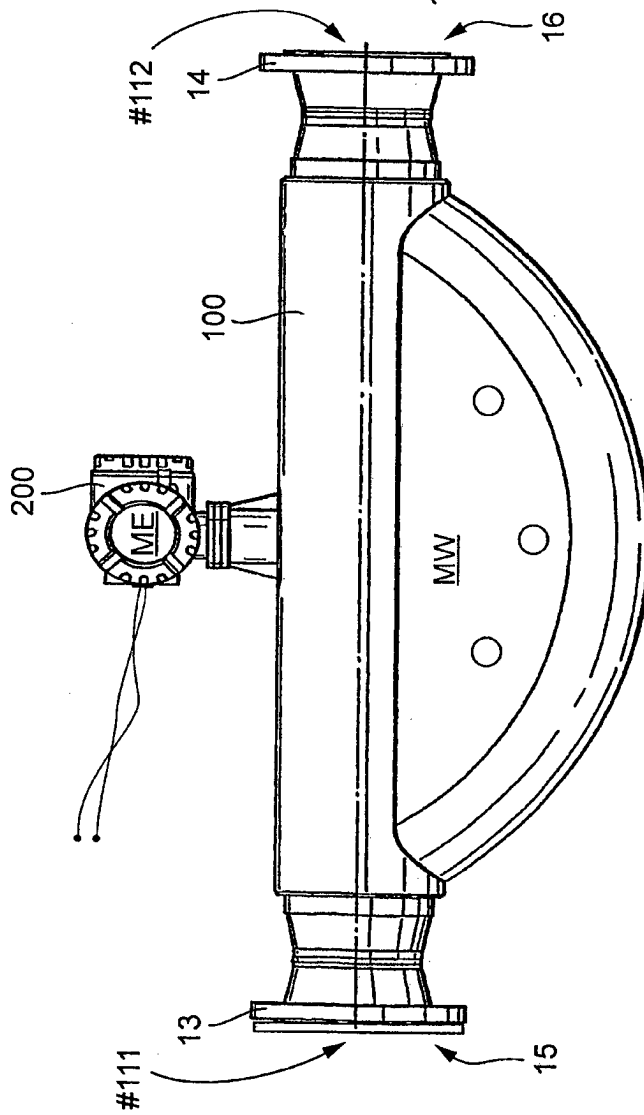


Fig. 2a

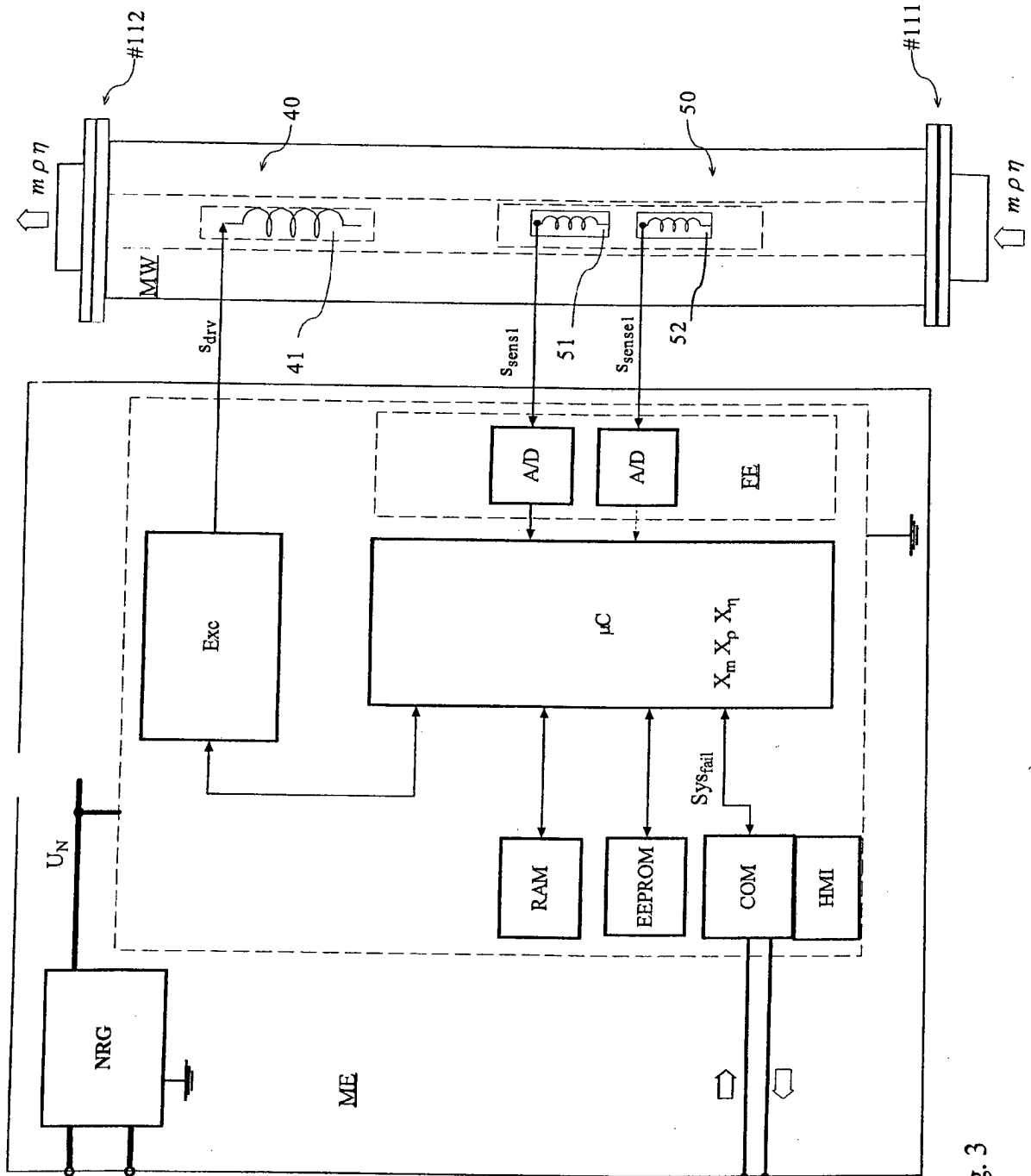


Fig. 3

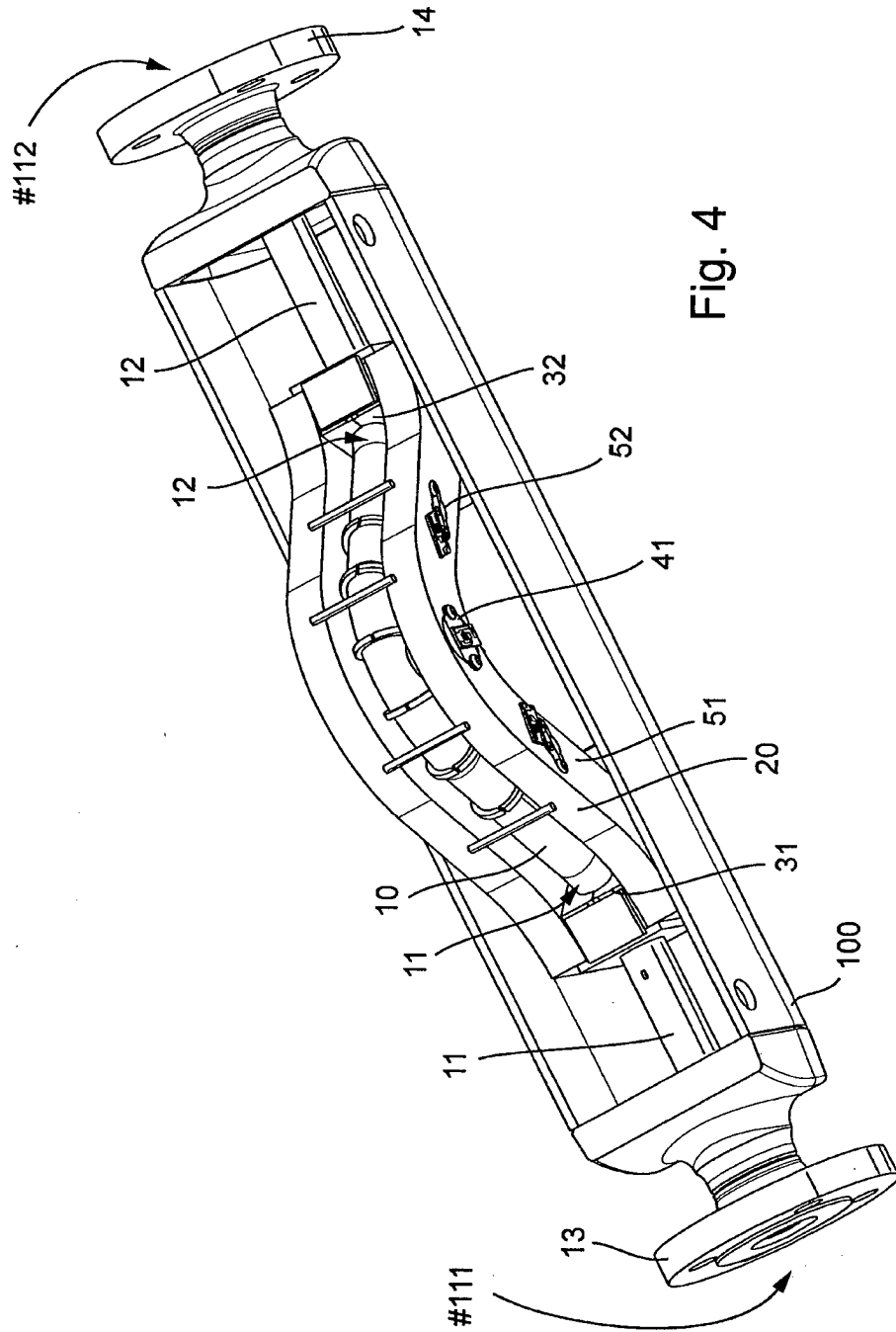


Fig. 4

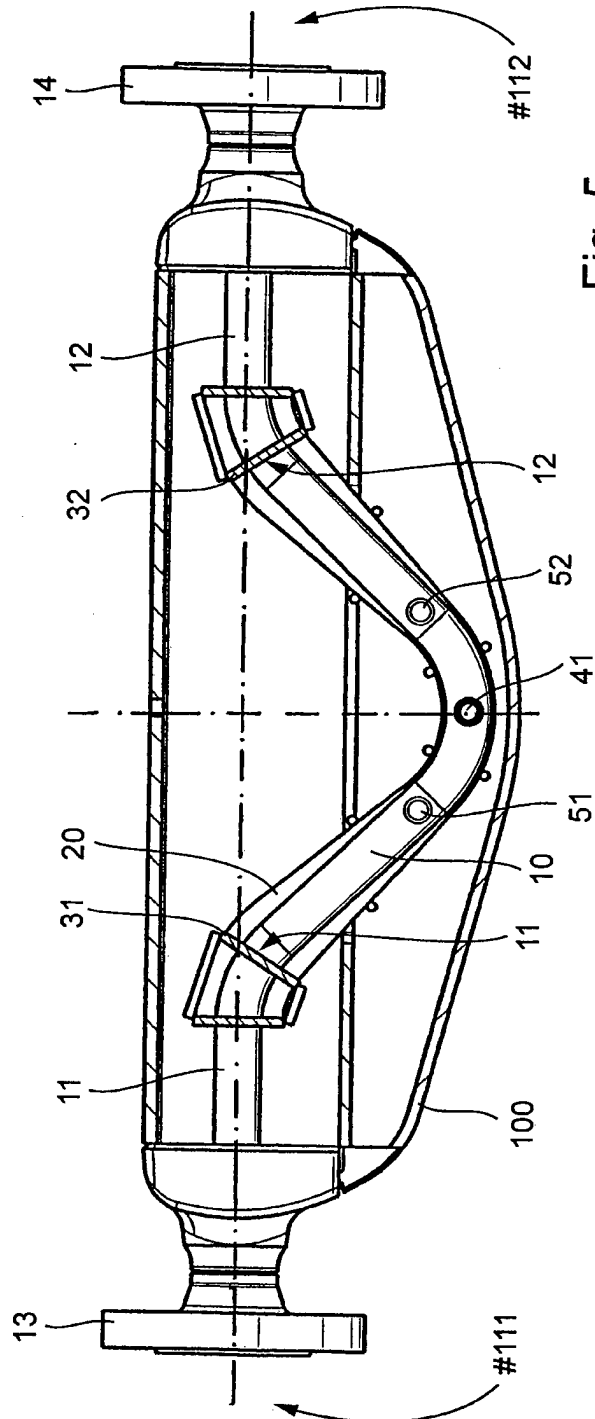


Fig. 5

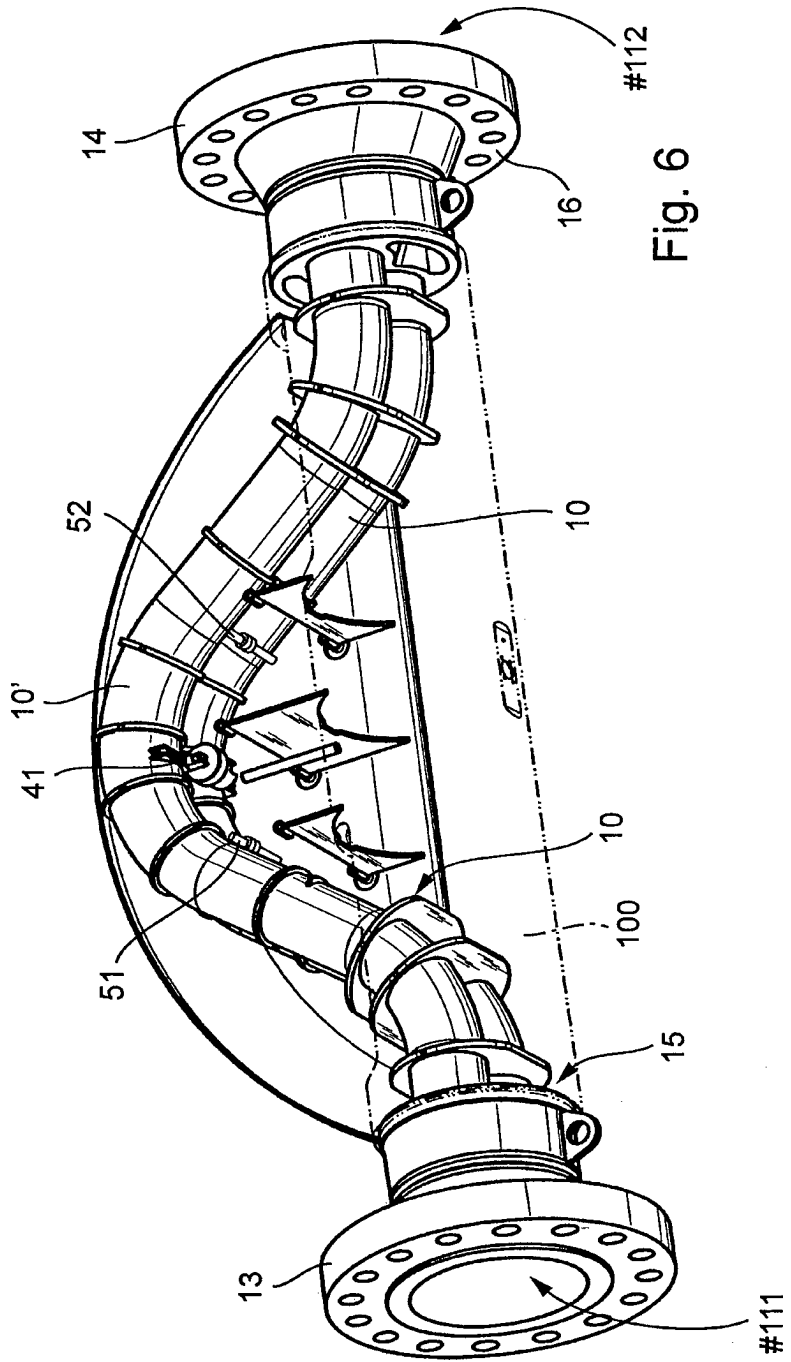
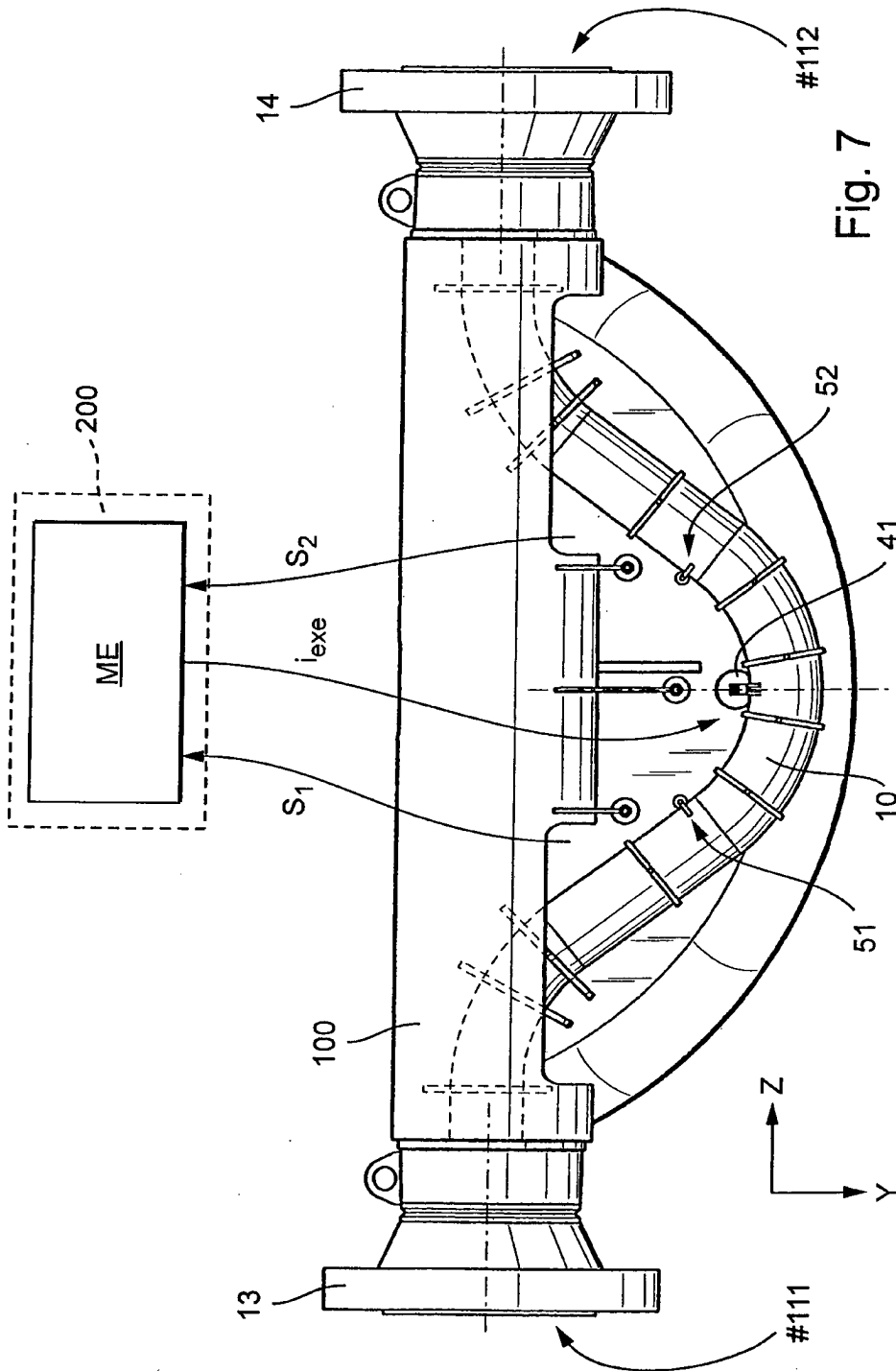


Fig. 6



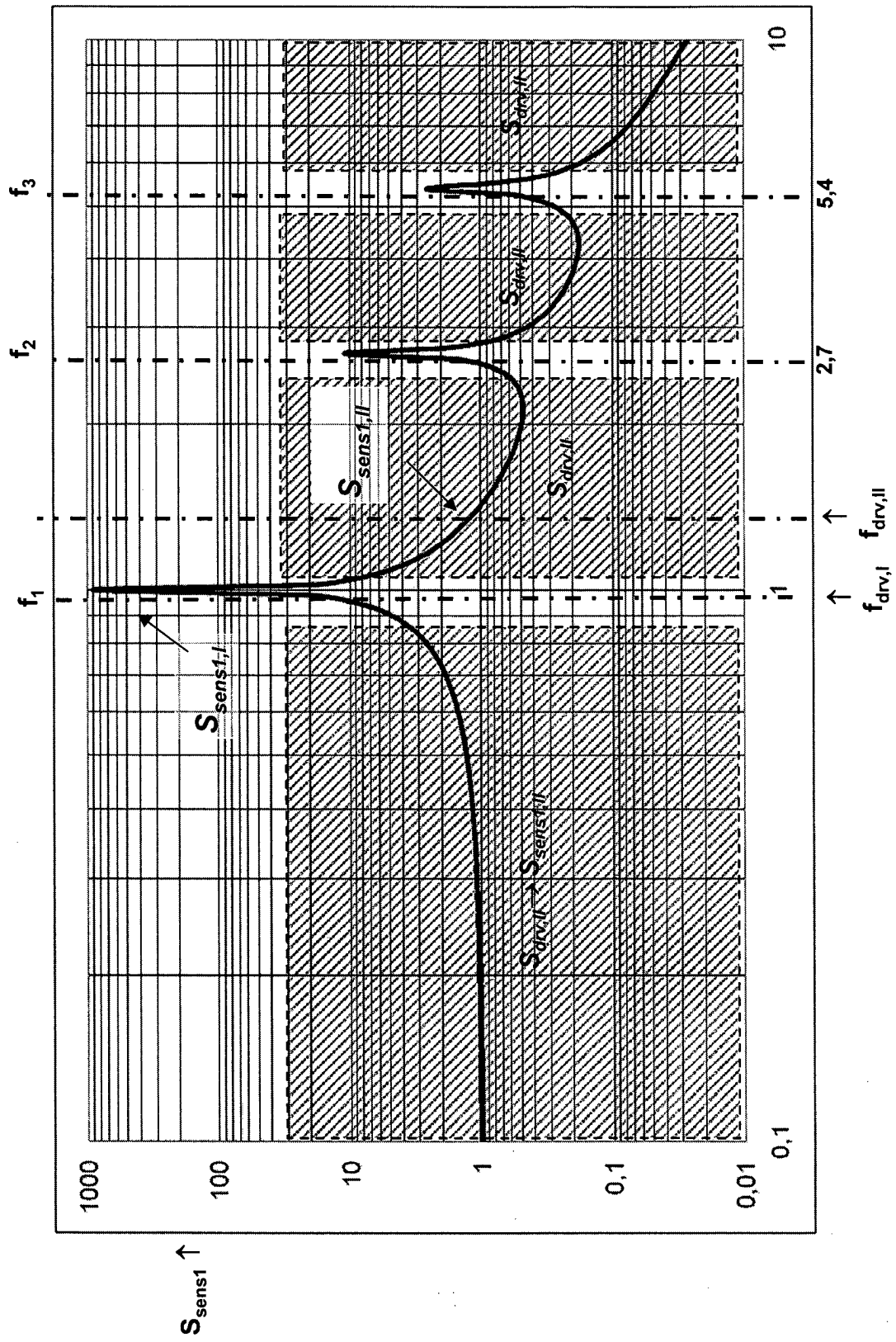


Fig. 8

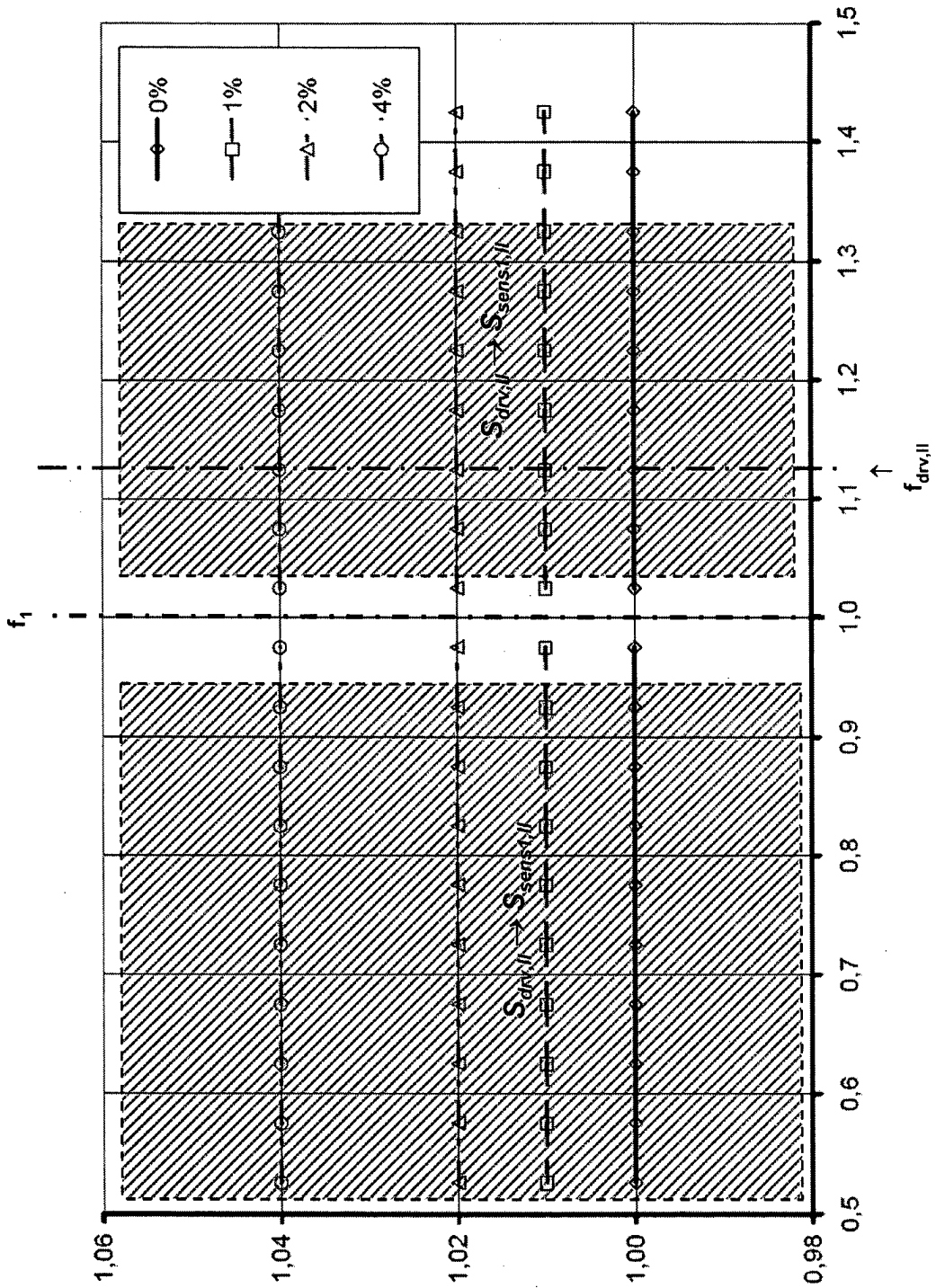


Fig. 9