



(19)
 Bundesrepublik Deutschland
 Deutsches Patent- und Markenamt

(10) **DE 10 2006 041 836 B4** 2009.04.02

(12)

Patentschrift

(21) Aktenzeichen: **10 2006 041 836.0**

(22) Anmeldetag: **04.09.2006**

(43) Offenlegungstag: **13.03.2008**

(45) Veröffentlichungstag
 der Patenterteilung: **02.04.2009**

(51) Int Cl.⁸: **G01G 19/413** (2006.01)
G01G 3/12 (2006.01)

Innerhalb von drei Monaten nach Veröffentlichung der Patenterteilung kann nach § 59 Patentgesetz gegen das Patent Einspruch erhoben werden. Der Einspruch ist schriftlich zu erklären und zu begründen. Innerhalb der Einspruchsfrist ist eine Einspruchsgebühr in Höhe von 200 Euro zu entrichten (§ 6 Patentkostengesetz in Verbindung mit der Anlage zu § 2 Abs. 1 Patentkostengesetz).

(73) Patentinhaber:
Wipotec Wiege- und Positioniersysteme GmbH,
67657 Kaiserslautern, DE

(74) Vertreter:
Patentanwälte Eder & Schieschke, 80796
München

(72) Erfinder:
Düppe, Theo, 67663 Kaiserslautern, DE

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

DE 691 23 497 T2

DE 102 21 628 A1

DE 100 46 205 A1

DE 6 69 521 A

EP 11 16 941 A2

EP 06 56 530 A2

EP 03 19 202 A2

US 55 90 422 A

(54) Bezeichnung: **Wägevorrichtung, insbesondere Wägezelle für eine Verbundwaage**

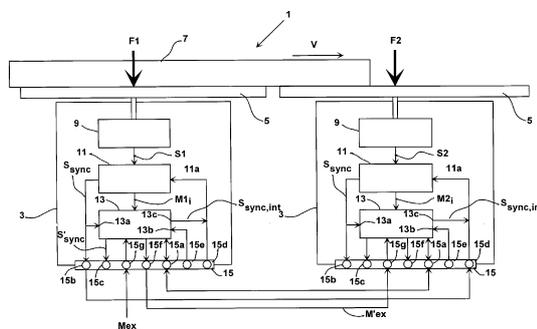
(57) Hauptanspruch: Wägevorrichtung, insbesondere für eine Verbundwaage oder Multi-point-Waage,

(a) mit einer Kraftaufnahmereinheit (9) zur Umwandlung einer auf einen Lastaufnehmer (5) der Kraftaufnahmereinheit (9) wirkenden Gewichtskraft (F_1 , F_2) in ein analoges elektrisches Signal,

(b) mit einer Analog/Digital-Wandlereinheit (11), welcher das analoge elektrische Signal (S_1 , S_2) zugeführt ist und welche das analoge elektrische Signal (S_1 , S_2) in ein digitales elektrisches Signal (M_1 , M_2) umsetzt, und

(c) mit einer Steuereinheit (13) zur Ansteuerung der Analog/Digital-Wandlereinheit (11) und zur weiteren digitalen Verarbeitung der ihr zugeführten digitalen Werte (M_{1i} , M_{2i}) des digitalen elektrischen Signals (M_1 , M_2), dadurch gekennzeichnet,

(d) dass die Wägevorrichtung (3) einen mit der Steuereinheit (13) oder der Analog/Digital-Wandlereinheit (11) verbundenen Synchronisationsausgang (15b, 15c) aufweist, an welchem ein Synchronisationssignal (S_{sync} , S'_{sync}) ausgegeben wird, welches zumindest die Information der Startzeitpunkte der einzelnen von der Analog/Digital-Wandlereinheit (11) durchgeführten Wandlungsprozesse zur Ermittlung jeweils eines digitalen Wertes (M_{1i} , M_{2i}) des digitalen elektrischen Signals...



Beschreibung

[0001] Die Erfindung betrifft eine Wägevorrichtung, insbesondere eine Wägezelle für eine Verbundwaage, mit den Merkmalen des Oberbegriffs des Patentspruchs 1. Des Weiteren betrifft die Erfindung eine Wägeeinrichtung mit wenigstens zwei derartigen Wägevorrichtungen, insbesondere eine Verbundwaage.

[0002] Bei Wägeeinrichtungen, bei denen mittels mehrerer Wägevorrichtungen jeweils ein Teilgewicht bestimmt und aus den einzelnen Teilgewichten ein Summen- oder Differenzgewicht ermittelt wird, wie dies beispielsweise bei Verbundwaagen der Fall ist, besteht häufig, wie dies auch bei Wägeeinrichtung mit einer einzigen Wägevorrichtung der Fall ist, die Anforderung nach einer schnellen und zudem hochgenauen Erfassung der Teilgewichte bzw. des Summen- oder Differenzgewichts. Während jedoch bei Wägeeinrichtungen mit einer einzigen Wägevorrichtung das Messergebnis insbesondere durch Schwankungen der auf die Zelle wirkenden Gewichtskraft, hervorgerufen beispielsweise durch auf die Wägevorrichtung wirkende Vibrationen oder Bewegungen des zu wiegenden Guts, verfälscht werden kann, tritt bei Wägeeinrichtungen mit mehreren Wägevorrichtungen die Problematik hinzu, dass sich bei während des Wägevorgangs bewegtem Gut die Verteilung der Gesamtgewichtskraft des Guts auf die einzelnen Wägevorrichtungen zeitlich ändert.

[0003] Derartige Wägevorrichtungen sind häufig als Wägezellen ausgebildet, die jeweils eigenständig eine auf sie wirkende (Teil-)Gewichtskraft erfassen und ein dieser entsprechendes analoges oder digitales Signal ausgeben. Digitale Wägezellen, die als Ausgangssignal bereits einen digitalen Wert für die Gewichtskraft in Gewichtseinheiten ausgeben, werden auch als Wägemodule bezeichnet.

[0004] Bei bekannten, industriell eingesetzten Verbundwaagen, wie sie beispielsweise in der US 5 990 422 A beschrieben sind, sind mehrere Teilwaagen oder Wägezellen, oft mit verschiedenen langen Wägebändern, mit denen das zu wiegende Gut über die Lastaufnehmer der Wägezellen transportiert wird, seriell nacheinander angeordnet. Im Interesse eines möglichst hohen Durchsatzes an zu wiegendem Gut, beispielsweise verschieden schwere Packungen von Poststückgut, muss das jeweils zu wiegende Gut erforderlichenfalls vereinzelt und mit möglichst hoher, vorzugsweise konstanter Geschwindigkeit über die Wägebänder bewegt werden. Ist das betreffende Gut so lang, dass es gleichzeitig auf mehreren Wägebändern aufliegt, so muss das Gesamtgewicht durch die Addition der einzelnen, jeweils von einer Wägezelle ermittelten Teilgewichte bestimmt werden. Die Summation oder Subtraktion kann dabei entweder in einer zentralen Hauptsteuerung erfolgen, an welche die einzelnen Wägezellen angeschlossen sind (z. B. EP

0 319 202 A2) oder unmittelbar in einer oder mehreren ausgewählten Wägezellen, die dann über eine entsprechenden Rechenkapazität und -intelligenz verfügen müssen (z. B. DE 102 21 628 A1).

[0005] Neben einer rechnerischen Summen- oder Differenzbildung der einzelnen Teilgewichte kann die Gesamtgewichtskraft eines bestimmten Guts auch mittels eines mechanischen Hebelwerks bestimmt werden, welches ausgangsseitig wieder einen einzigen Kraftsensor beaufschlagt (z. B. DE 669 521).

[0006] Aus der DE 691 23 479 T2 ist ein Gewichtsmessgerät und ein entsprechendes Gewichtsmessverfahren bekannt, wobei die Gewichtskraft eines zu wiegenden Guts mit einem Wägeförderer bestimmt wird, der zwei oder mehr Lastzellen aufweisen kann. Die analogen Ausgangssignale dieser Lastzellen werden einer Multiplexeinheit zugeführt, welche die Signale jeweils zeitlich nacheinander einer Signalverarbeitungsschaltung zuführt. Mittels dieser Signalverarbeitungsschaltung kann ein Filtern der einzelnen Signale erfolgen und beispielsweise eine Temperaturdrift der Lastzellen kompensiert werden. Die Signalverarbeitungsschaltung umfasst eine Signalprozessor, der u. a. auch ein Synchronisationssignal für einen vorgeschalteten Analogdigitalwandler erzeugt.

[0007] Beim dynamischen Wiegen besteht auch bei dieser Wiegevorrichtung das nachstehend näher erörterte Problem, dass nicht tolerierbare Messfehler entstehen können, wenn das zu wiegende Gut relativ schnell über den Wägeförderer bewegt wird und die einzelnen Teilgewichtssignale nicht in ausreichend kurzen Abständen erfasst werden.

[0008] Das Durchführen eines dynamischen Wägevorgangs mit hoher Genauigkeit wird umso schwieriger, je schneller das zu wiegende Gut über den Lastaufnehmer einer oder mehrerer Wägezellen bewegt wird. Die Messwerterfassung muss entsprechend innerhalb einer immer kürzeren Zeitspanne durchgeführt werden. Dabei können Fälle auftreten, in denen eine dynamische Erfassung der Gewichtskraft nicht mehr mit ausreichender Genauigkeit möglich ist, beispielsweise bei Stückgut mit unregelmäßigen geometrischen Dimensionen und unregelmäßiger Gewichtsverteilung. In diesem Zusammenhang ist aus der DE 100 46 205 A1 bekannt, beim dynamischen Wiegen von Stückgut, den Durchsatz bzw. die Anzahl von Wägevorgängen pro Zeiteinheit dadurch zu erhöhen, dass vor einem Wiegevorgang geometrische Daten des zu wiegenden Stückguts erfasst werden und anschließend entschieden wird, ob das Stückgut (noch) dynamisch gewogen werden kann oder ob die Transportmittel der dynamischen Waage zur Erfassung des Gewichts des betreffenden Stückguts stillgesetzt werden und der Wägevorgang statisch durchgeführt wird (halb dynamisches Wiegen von Stückgut). Auf diese Weise wird vermieden, dass zu-

nächst ein dynamischer Wägevorgang durchgeführt und dessen Fehlschlagen detektiert wird und ggf. anschließend das Stückgut zurücktransportiert und nochmals statisch gewogen werden muss.

[0009] Anstelle des Übergangs vom dynamischen zum statischen Wiegen ist auch das Anpassen der Geschwindigkeit der Transportmittel einer dynamischen Wägeeinrichtung an bestimmte Parameter des Stückguts oder an das Messergebnis der Gewichtserfassung möglich (z. B. EP 1 116 941). Grundsätzlich ist es jedoch gewünscht, möglichst jeglichen statischen Wägevorgang und jede Reduktion der Transportgeschwindigkeit zu vermeiden, da hierdurch der Durchsatz der Wägeeinrichtung drastisch reduziert wird.

[0010] Zusätzlich zu den Beeinträchtigungen der Messgenauigkeit, die auf der Seite der analogen Messwerterfassung entstehen, hat sich herausgestellt, dass die Messgenauigkeit beim dynamischen Wiegen von Stückgut mittels Wägeeinrichtungen, die zwei und mehr Wägezellen aufweisen, also insbesondere im Fall von Verbundwaagen und Multi-point-Waagen, durch die Digitalisierung der analogen Messwertsignale und die digitale Verarbeitung der digitalen Messwerte weiter reduziert wird. Dieser Effekt nimmt insbesondere mit steigender Transportgeschwindigkeit für das zu wiegende Stückgut zu.

[0011] Der Erfindung liegt daher die Aufgabe zugrunde, eine Wägevorrichtung, insbesondere eine Wägezelle für eine Verbundwaage oder Multi-point-Waage, zu schaffen, mit der sich auf einfache und kostengünstige Weise eine Wägeeinrichtung realisieren lässt, bei der mehrere Wägezellen zur Ermittlung der Gewichtskraft eines zu wiegenden Guts verwendet sind und welche eine verbesserte Genauigkeit bei der Erfassung der Gesamtgewichtskraft eines zu wiegenden Guts aufweist. Des Weiteren liegt der Erfindung die Aufgabe zugrunde, eine derartige Wägeeinrichtung, insbesondere eine dynamische Wägeeinrichtung zu schaffen, die wenigstens zwei so beschaffene Wägevorrichtungen aufweist.

[0012] Die Erfindung löst diese Aufgabe durch die Schaffung einer Wägevorrichtung mit den Merkmalen des Patentanspruchs 1 bzw. durch die Schaffung einer Wägeeinrichtung mit den Merkmalen des Patentanspruchs 20.

[0013] Die Erfindung geht von der Erkenntnis aus, dass bei einer Wägeeinrichtung, bei der die Teilgewichtssignale der einzelnen Wägevorrichtungen nicht analog erfasst und mittels eines Analogrechners zu dem gewünschten Differenz- oder Summensignal verrechnet werden, sondern bei der die analogen Teilgewichtssignale zunächst digitalisiert und anschließend die digitalisierten und ggf. gemittelten Teilgewichtssignale addiert bzw. subtrahiert werden,

das Problem auftritt, dass jeder zeitliche Versatz bei der Digitalisierung der Teilgewichtssignale und jeder zeitliche Versatz bei der Verrechnung digitalisierter Werte der Teilgewichtssignale zu einem Messfehler bei der Ermittlung der Gesamtgewichtskraft führt. Dieser wirkt sich insbesondere bei Präzisionsmessungen mittels schneller, dynamischer Waagen stark aus, wenn mittlere und große Massen mit hoher Geschwindigkeit während des Wägevorgangs über die mehreren Wägebänder einer Verbundwaage bewegt werden.

[0014] Wird beispielsweise ein 1500 g schwerer und 100 mm langer Gegenstand, der eine homogene Gewichtverteilung aufweist, mit einer Transportgeschwindigkeit von 2 m/s über eine Verbundwaage mit zwei nacheinander angeordneten Wägebändern (bei diesen beaufschlagt jedes Transportband jeweils eine eigene Wägevorrichtung) bewegt, dann ändert sich die auf eine Wägevorrichtung wirkende Teilgewichtskraft an jeder Wägevorrichtung um 30 g je Millisekunde während der Phase, in der die Gewichtskraft des Gegenstands auf beide Wägevorrichtung wirkt. Damit würde bereits bei einem zeitlichen Versatz von 1 ms zwischen den Teilgewichtswerten (beispielsweise weil das Analogsignal der einen Wägevorrichtung um 1 ms später abgetastet und digitalisiert wird als das Analogsignal der anderen Wägevorrichtung) der Teilgewichtswert der einen Wägevorrichtung um 30 g zu hoch oder zu niedrig bestimmt. Dies würde bei einem maximal zulässigen Fehler bei der Bestimmung der Gesamtgewichtskraft von 0,1 g bis 1,0 g, wie dies in der Praxis durchaus realistisch ist, zu unzulässigen Abweichungen führen.

[0015] Grundsätzlich tritt diese Problematik auch bei Wägeeinrichtungen mit mehreren Wägevorrichtungen (sog. Multi-point-Wägeeinrichtungen) auf, wenn während der Messwerterfassung der einzelnen Teilgewichte eine Verlagerung des zu wiegenden Guts erfolgt. Dies führt zu einer zeitlichen Änderung der von den Wägevorrichtungen erfassten Teilgewichtskräfte, auch wenn in diesem Fall, unabhängig von einer nicht-homogenen Gewichtverteilung eines zu wiegenden Guts, immer ein linearer und normalerweise flach verlaufender Übergang zwischen den von den einzelnen Wägevorrichtungen erfassten Teilgewichtskräften vorliegt. Eine derartige Wägeeinrichtung ist beispielsweise in der EP 0 656 530 A1 oder der DE 102 21 628 A1 beschrieben.

[0016] Ein zeitlicher Versatz der von den einzelnen Wägevorrichtungen erfassten Teilgewichtswerte kann entstehen als konstante Verzögerung, beispielsweise durch Filter-Laufzeiten oder Einschwingcharakteristiken der mechanischen und elektrischen Komponenten der Wägevorrichtungen einschließlich deren Regelverhalten sowie durch bestimmte konstante Laufzeiten von Software-Prozessen, und als zufällige Verzögerung oder Jitter, beispielsweise

durch die Abarbeitung von Software-Prozessen als Reaktion auf zufällig auftretende externe Ereignisse. Ein derartiges externes Ereignis kann beispielsweise eine Kommunikationsanforderung auf einem Kommunikationsbus sein, mit dem die betreffende Wägevorrichtung, auf der die Software abläuft, mit einer anderen Wägevorrichtung oder einer übergeordneten Einheit kommuniziert.

[0017] Erfindungsgemäß weist daher die Wägevorrichtung einen mit der Steuereinheit oder der Analog/Digital-Wandlereinheit verbundenen Synchronisationsausgang auf, welchem ein Synchronisationssignal zugeführt wird, welches zumindest die Information der Startzeitpunkte der einzelnen von der Analog/Digital-Wandlereinheit durchgeführten Wandlungsprozesse zur Ermittlung jeweils eines digitalen Wertes des digitalen elektrischen Signals beinhaltet. Dieses Synchronisationssignal der als Master-Wägevorrichtung fungierenden Wägevorrichtung kann dann einer oder mehreren weiteren, als Slave-Wägevorrichtungen fungierenden Wägevorrichtungen zugeführt werden, um die Wandlungsprozesse der Slave-Wägevorrichtungen, die von deren Analog/Digital-Wandlereinheiten durchgeführt werden, auf das Synchronisationssignal und damit auf die Wandlungsprozesse der Analog/Digital-Wandlereinheit der Master-Wägevorrichtung zu synchronisieren.

[0018] Eine als Slave-Wägevorrichtung fungierende Wägevorrichtung weist erfindungsgemäß einen mit der Steuereinheit oder der Analog/Digital-Wandlereinheit verbundenen Synchronisationseingang aufweist, welchem ein externes Synchronisationssignal zuführbar ist, welches zumindest die Information eines oder mehrerer erwünschter Startzeitpunkte für jeweils einen von der Analog/Digital-Wandlereinheit durchzuführenden Wandlungsprozesses zur Ermittlung jeweils eines digitalen Wertes des digitalen elektrischen Signals beinhaltet. Die Analog/Digital-Wandlereinheit der Slave-Wägevorrichtung führt die Wandlungsprozesse entsprechend dem ihr unmittelbar zugeführten externen Synchronisationssignal oder entsprechend dem einen ihr von der Steuereinheit zugeführten internen Synchronisationssignal durch, welches die Steuereinheit aus dem ihr zugeführten externen Synchronisationssignal ableitet und der Analog/Digital-Wandlereinheit zugeführt ist.

[0019] In der bevorzugten Ausführungsform ist die erfindungsgemäße Wägevorrichtung so ausgebildet, dass sie sowohl als Master-Wägevorrichtung als auch als Slave-Wägevorrichtung fungieren kann. Hierzu kann eine entsprechende Konfiguration über entsprechende Konfigurationsmittel vorgesehen sein, beispielsweise durch eine Software-Konfiguration, die auch über eine Schnittstelle von extern ermöglicht sein kann, oder durch eine Hardware-Konfiguration, beispielsweise durch Jumper.

[0020] Nach einer bevorzugten Ausführungsform der Erfindung ist der Synchronisationsausgang als separater Ausgang ausgebildet, welchem das Synchronisationssignal in Form eines digitalen Signals zugeführt ist. Mit anderen Worten, der Synchronisationsausgang soll nicht im Rahmen eines Kommunikationsbusses realisiert sein, auf welchem das Synchronisationssignal als zu dekodierender Software-Befehl an die Slave-Wägevorrichtung übermittelt wird. Durch die Verwendung eines separaten Synchronisationsausgangs, dem ausschließlich das Synchronisationssignal zugeführt ist, werden unzulässige zeitliche Abweichungen und Verzögerungen bei der Übertragung der Information betreffend die Startzeitpunkte der in der Master-Wägevorrichtung durchgeführten Analog/Digital-Wandlungsprozesse vermieden.

[0021] Die Analog/Digital-Wandlereinheit einer erfindungsgemäßen Wägevorrichtung kann einen Reset-Eingang aufweisen, welchem das externe Synchronisationssignal oder das interne Synchronisationssignal zugeführt ist, wobei die Analog/Digital-Wandlereinheit nach jedem, einen Reset-Vorgang auslösenden Ereignis des Reset-Signals mit einem Wandlungsprozess beginnt und hierzu erforderlichenfalls einen gerade laufenden Wandlungsprozess stoppt.

[0022] Die Steuereinheit der Wägevorrichtung kann ein im Wesentlichen periodisches internes Synchronisationssignal erzeugen und dieses der eigenen Analog/Digitalwandlereinheit und/oder dem Synchronisationsausgang zuführen. Selbstverständlich kann das Synchronisationssignal jedoch auch von der Analog/Digital-Wandlereinheit erzeugt werden, die über einen internen Schwingkreis verfügen kann, von dem das Synchronisationssignal abgeleitet wird, wobei auch die von der betreffenden Analog/Digitalwandlereinheit durchgeführten Wandlungsprozesse entsprechend diesem Synchronisationssignal durchgeführt werden.

[0023] Wird das externe Synchronisationssignal nicht unmittelbar der Analog/Digital-Wandlereinheit zugeführt, sondern der Steuereinheit, so kann die Steuereinheit das von ihr erzeugte interne Synchronisationssignal mit dem ihr zugeführten externen Synchronisationssignal synchronisieren.

[0024] Das externe Synchronisationssignal kann für jeden durchzuführenden Wandlungsprozess ein auslösendes Ereignis aufweisen. Dabei kann es sich beispielsweise um eine fallende oder steigende Flanke eines digitalen Synchronisationssignals handeln.

[0025] Nach einer bevorzugten Ausführungsform der Erfindung kann die Wägevorrichtung einen mit der Steuereinheit verbundenen Eingang für das Zuführen eines externen Messvorgang-Signals aufwei-

sen, wobei die Steuereinheit nach dem Detektieren eines Startereignisses im Messvorgang-Startsignal einen oder mehrere digitale Werte des digitalen elektrischen Signals als relevante Messwerte erfasst. Die digitalen Werte können in einem hierfür bestimmten Speicher abgelegt oder sofort weiterverarbeitet, beispielsweise zur Bildung eines Mittelwerts aufsummiert werden.

[0026] Nach einer Ausführungsform kann die Steuereinheit nach dem Detektieren eines Startereignisses im Messvorgang-Startsignal eine vorbestimmte Anzahl von digitalisierten Werten, welche mittels einer entsprechenden Anzahl von Wandlungsprozessen erzeugt werden, als relevante Messwerte erfassen, wobei die Wandlungsprozesse entsprechend dem internen oder externen Synchronisationssignal durchgeführt werden.

[0027] Statt dessen kann die Steuereinheit jedoch auch so ausgebildet sein, dass sie nach dem Detektieren eines Startereignisses im externen Messvorgang-Signal solange eine Anzahl von digitalisierten Werten, welche mittels einer entsprechenden Anzahl von Wandlungsprozessen erzeugt werden, als relevante Messwerte erfasst, bis sie ein Stopp-Ereignis im Messvorgang-Signal detektiert, wobei die Wandlungsprozesse entsprechend dem internen oder externen Synchronisationssignal durchgeführt werden.

[0028] In beiden Fällen wird mittels des externen Messvorgang-Signals ein Master-Messfenster erzeugt, wobei von der Wägevorrichtung innerhalb des Master-Messfensters ermittelte digitale Messwerte als relevante Messwerte herangezogen werden.

[0029] In einer weiteren Ausführungsform kann die Steuereinheit in einem Master-Modus als ersten digitalen Wert denjenigen analogdigital gewandelten Wert verwenden, dessen zugehöriger Wandlungsprozess als erster nach dem Detektieren des Startereignisses im externen Messvorgang-Startsignal gestartet wurde oder denjenigen analog/digital gewandelten Wert, dessen zugehöriger Wandlungsprozess als erster nach dem Detektieren des Startereignisses im externen Messvorgang-Startsignal beendet wurde.

[0030] Arbeitet die Steuereinheit in einem Slave-Modus, so kann sie diejenigen digitalen Werte als relevante Messwerte verwenden, die gegenüber den Messwerten, die bei dieser Wägevorrichtung im Master-Modus als relevante Messwerte verwendet würden, um eine Anzahl von m Abtastzeitpunkten in Richtung auf frühere Abtastzeitpunkte versetzt sind, wobei die Anzahl m ganzzahlig und größer oder gleich eins, vorzugsweise gleich eins ist. Hierdurch kann der Tatsache Rechnung getragen werden, dass es kaum möglich ist, in mehreren Wägevorrichtungen absolut gleichzeitig das Vorliegen eines Starterei-

nisses im externen Messvorgang-Signal zu detektieren, selbst wenn das externe Messvorgang-Signal jeder Wägevorrichtung absolut gleichzeitig, d. h. verzögerungsfrei zugeführt werden könnte. In der Praxis würden jedoch auch zusätzlich durch Signallaufzeiten, Filterlaufzeiten und dergleichen derartige Verzögerungen zwischen den jeweils einer Wägevorrichtung zugeführten externen Messvorgang-Signalen auftreten. Hierdurch käme es zu einem zeitlichen Versatz von Abtastwerten, die als relevante Messwerte berücksichtigt würden und damit ggf. zu einer unzureichenden Genauigkeit bei der Bestimmung der Gesamtgewichtskraft des zu wiegenden Stückguts durch die Addition und/oder Subtraktion der Teilgewichtskräfte.

[0031] Erfindungsgemäß kann daher die Wägevorrichtung einen mit der Steuereinheit verbundenen Ausgang zur Abgabe eines abhängigen Messvorgang-Signals an wenigstens eine weitere Wägevorrichtung aufweisen, wobei die Steuereinheit im Master-Modus nach der Erfassung eines Startereignisses im externen Messvorgang-Signal auch ein Startereignis im abhängigen Messvorgang-Signal erzeugt. Auf diese Weise wird im abhängigen Messvorgang-Signal, welches einer im Slave-Modus arbeitenden Wägevorrichtung zugeführt werden kann, ein Slave-Messfenster definiert, welches gegenüber dem Master-Messfenster zeitlich verzögert ist.

[0032] Dabei kann die Verzögerung zwischen dem Detektieren des Startereignisses im externen Messvorgang-Signal und dem Erzeugen des Startereignisses im abhängigen Messvorgang-Signal definiert so gewählt werden, dass die Slave-Wägezelle unter allen Umständen während des Slave-Messfensters eine Reihe aufeinanderfolgender Abtastwerte erfassen würde, die gegenüber den mittels des Master-Messfensters von der Master-Wägevorrichtung erfassten Abtastwerte um eine Anzahl von m Abtastzeitpunkte verzögert sind.

[0033] Da die Slave-Wägezelle jedoch im Vergleich mit der Master-Wägevorrichtung zeitgleich erfasste Messwerte erfassen soll, verwendet die Steuereinheit in einem Slave-Modus diejenigen digitalen Werte als relevante Messwerte, die gegenüber den Messwerten, die die Slave-Wägezelle im Master-Modus (als Reaktion auf das ihr zugeführte abhängige Messvorgang-Signal) als relevante Messwerte verwenden würde, um eine Anzahl von m Abtastzeitpunkten in Richtung auf frühere Abtastzeitpunkte versetzt sind, wobei die Anzahl m ganzzahlig und größer oder gleich eins, vorzugsweise gleich eins ist.

[0034] Das abhängige Messvorgang-Signal wird dabei von der Master-Wägevorrichtung so erzeugt, dass das Startereignis im abhängigen Messvorgang-Signal erst nach dem auf das detektierte Startereignis im externen Messvorgang-Startsignal fol-

genden Startzeitpunkt des externen oder internen Synchronisationssignals für den folgenden Wandlungsprozess liegt, jedoch vor dem nächsten Startzeitpunkt des externen oder internen Synchronisationssignals. In diesem Fall ergibt sich eine Verzögerung des Slave-Messfensters der Slave-Wägevorrichtung gegenüber dem Master-Messfenster der Master-Wägevorrichtung um $m = 1$.

[0035] Selbstverständlich kann das Starterereignis im abhängigen Messvorgang-Signal auch nach dem auf das detektierte Starterereignis im externen Messvorgang-Startsignal folgenden Startzeitpunkt des externen oder internen Synchronisationssignals für den folgenden Wandlungsprozess liegen, jedoch vor dem n-ten nächsten Startzeitpunkt des externen oder internen Synchronisationssignals, wobei n größer als 2 ist. In diesem Fall ergibt sich eine Verzögerung des Slave-Messfensters der Slave-Wägevorrichtung gegenüber dem Master-Messfenster der Master-Wägevorrichtung um $m = n - 1$.

[0036] Nach einer Ausführungsform der Erfindung weist die Wägevorrichtung einen mit der Steuereinheit verbundenen Messwertausgang auf, mit welchem die Steuereinheit jeden digitalen relevanten Messwert oder einen aus mehreren digitalen relevanten Messwerten ermittelten digitalen Wert an eine weitere Einheit übertragen kann. Hierzu kann die Steuereinheit die mehreren digitalen relevanten Messwerte aufsummieren oder mitteln und den Summationswert oder Mittelwert an die weitere Einheit übermitteln.

[0037] Bei einer mehrere derartige Wägevorrichtungen aufweisenden Wägeeinrichtung können die Synchronisationssignale entweder von einer im Master-Modus arbeitenden Slave-Wägevorrichtung mittelbar oder unmittelbar an die anderen im Slave-Modus arbeitenden Wägevorrichtungen übertragen werden. Anstelle einer im Master-Modus arbeitenden Wägevorrichtung kann jedoch auch eine separate Einheit zur Erzeugung der Synchronisationssignale verwendet werden.

[0038] Bei einer derartigen, mehrere Wägevorrichtungen aufweisenden Wägeeinrichtung können die von jeder Wägevorrichtung ermittelten relevanten digitalen Messwerte oder der Endwert oder ein hieraus ermittelter Gewichts- oder Mittelwert an eine oder mehrere bestimmte Wägevorrichtungen übermittelt werden. Die eine oder die mehreren Wägevorrichtungen ermitteln dann, beispielsweise durch Addition und/oder Subtraktion der von den Wägevorrichtungen ermittelten Teilgewichtswerte, einen Summen- oder Gesamtgewichtswert.

[0039] Weitere Ausführungsformen ergeben sich aus den Unteransprüchen.

[0040] Die Erfindung wird nachstehend anhand eines in der Zeichnung dargestellten Ausführungsbeispiels näher erläutert. In der Zeichnung zeigen:

[0041] **Fig. 1** Ein schematisches Blockdiagramm einer Wägeeinrichtung nach der Erfindung mit zwei erfindungsgemäßen Wägevorrichtungen;

[0042] **Fig. 2** Ein Diagramm mit für die erfindungsgemäße Funktion relevanten Signalen der Wägeeinrichtung in **Fig. 1**, insbesondere dem Synchronisationssignal und dem externen Messvorgang-Signal und dem abhängigen Messvorgang-Signal.

[0043] Die in **Fig. 1** schematisch dargestellte Wägeeinrichtung **1** ist als Verbundwaage ausgebildet und umfasst zwei als Wägezellen **3** ausgebildete Wägevorrichtungen, die jeweils über einen als Förderband ausgebildeten Lastaufnehmer **5** verfügen. Grundsätzlich lässt sich das anhand der Figuren beschriebene Prinzip der Erfindung jedoch selbstverständlich auch auf Wägevorrichtungen beliebiger Art übertragen.

[0044] Auf den Lastaufnehmern **5** der Verbundwaage kann ein zu wiegendes Stückgut **7** in der angegebenen Pfeilrichtung transportiert werden, wobei die Wägeeinrichtung die Gesamtgewichtskraft des Stückguts **7** ermitteln soll. Hierzu werden mittels der Wägezellen **3** die Teilgewichtskräfte F_1 und F_2 erfasst und rechnerisch zur Gesamtgewichtskraft $FG = F_1 + F_2$ kombiniert. Die auf die Lastaufnehmer **5** ausgeübten Teilgewichtskräfte F_1 bzw. F_2 beaufschlagen jeweils eine Kraftaufnehmereinheit **9** der betreffenden Wägezelle **3**.

[0045] Jeder der Kraftaufnehmereinheiten **9** wandelt die auf den betreffenden Lastaufnehmer ausgeübte Gewichtskraft F_1 , F_2 in ein analoges Messsignal S_1 bzw. S_2 um, welches jeweils einer Analog/Digital-Wandlereinheit **11** zugeführt ist. Die Analog/Digital-Wandlereinheiten **11** können sämtliche Komponenten umfassen, die für die Analog/Digital-Wandlung der analogen Messsignale erforderlich sind und können in an sich bekannter Art und Weise ausgebildet sein.

[0046] Die Analog/Digital-Wandlereinheiten **11** tasten das jeweilige Messsignal S_1 , S_2 in üblicherweise im Wesentlichen äquidistanten zeitlichen Abständen ab und wandeln den jeweiligen Abtastwert in einen digitalen Messwert M_{1i} bzw. M_{2i} eines entsprechenden digitalen Signals M_1 bzw. M_2 um. Im Folgenden wird auch der einem (analogen) Abtastwert entsprechende, analog/digital gewandelte Messwert M_{1i} bzw. M_{2i} als Abtastwert bezeichnet. Die digitalen Messwerte M_{1i} bzw. M_{2i} werden dann jeweils an eine Steuereinheit **13** übertragen und von dieser gespeichert und/oder weiter verarbeitet und/oder an eine weitere Einheit übertragen, beispielsweise an eine

übergeordnete Verarbeitungseinheit oder an eine weitere Wägezelle.

[0047] Sämtliche Ein- und/oder Ausgänge der Wägezellen **3** können, wie in [Fig. 1](#) dargestellt, an einer Schnittstelle **15** zusammengefasst sein. Selbstverständlich können für die betreffenden Ein- und/oder Ausgänge jedoch auch jeweils separate Ausgangsports oder Schnittstellen vorgesehen sein. Die Kommunikation zwischen den Wägezellen **3** erfolgt bei der in [Fig. 1](#) dargestellten Ausführungsform über die vorzugsweise bidirektionalen Kommunikationsports **15a**. Diese können zur Verbindung der Wägezellen **3** untereinander oder aber auch mit einer oder mehreren weiteren Einheiten mittels eines Bussystems ausgebildet sein.

[0048] Um Messfehler bzw. unzulässige große Messungenauigkeiten bei der Erfassung der Teilgewichtskräfte F_1, F_2 infolge eines zeitlichen Versatzes zwischen den Abtastzeitpunkten der analogen Messsignale S_1, S_2 möglichst zu vermeiden, ist es erforderlich, die Abtastzeitpunkte der Analog/Digital-Wandlereinheiten möglichst genau zu synchronisieren. Hierzu kann jede Analog/Digital-Wandlereinheit über eine entsprechende interne Steuerung (nicht dargestellt) verfügen, beispielsweise einem hochfrequenten Schwingkreis, dessen Ausgangssignal mittels eines Frequenzteilers in seiner Frequenz soweit heruntergeteilt wird, bis ein Digitalsignal entsteht, welches in vorbestimmten, zeitlich äquidistanten Abständen eine steigende oder fallende Flanke aufweist, die dann als Startsignal für einen Wandlungsprozess dient. Beispielsweise kann dieses Digitalsignal eine Periodendauer von 1 ms aufweisen, so dass die Analog/Digital-Wandlereinheit im Abstand von 1 ms einen digitalisierten Abtastwert liefert. Dieses Digitalsignal kann, wie in [Fig. 1](#) dargestellt, als Synchronisationssignal S_{sync} dem Ausgangsport **15b** der Schnittstelle **15** zugeführt sein. Zusätzlich kann das Synchronisationssignal S_{sync} auch der Steuereinheit **13** an einem Eingangsport **13a** zugeführt sein. Die Steuereinheit kann dann das ihr zugeführte Signal S_{sync} weiter verarbeiten, beispielsweise dessen Frequenz noch weiter reduzieren, wenn eine Synchronisation der Startzeitpunkte der Analog/Digital-Wandlungsprozesse einer weiteren Wägezelle nicht bei jedem Wandlungsprozess erforderlich ist, da die betreffende Analog/Digital-Wandlereinheit **11** ebenfalls selbsttätig in annähernd identischen zeitlichen Abständen angestoßen wird.

[0049] Das von der Steuereinheit **13** verarbeitete Synchronisationssignal S'_{sync} ist ebenfalls zur bedarfsweisen Verwendung dem Ausgangsport **15c** der Schnittstelle **15** zugeführt.

[0050] Die in [Fig. 1](#) dargestellte Ausführungsform einer Wägeeinrichtung **1** zeigt Wägezellen **3**, die identisch ausgebildet und universell einsetzbar sind.

Sie verfügen nicht nur über die für die Realisierung der dargestellten Wägeeinrichtung **1** zwingend erforderlichen Mittel bzw. Signale und Signalein- und/oder Ausgänge, sondern auch über Mittel bzw. Signale und Signalein- und/oder Ausgänge mit denen weitere Ausführungsformen realisierbar sind.

[0051] Beispielsweise ist bei der in [Fig. 1](#) dargestellten Ausführungsform der Wägeeinrichtung **1** das Synchronisationssignal S_{sync} über den Ausgangsport **15b** der ersten Wägezelle **3** dem Eingangsport **15d** und damit dem Reset-Eingang **11a** der Analog/Digital-Wandlereinheit **11** der zweiten Wägezelle **3** zugeführt. Auf diese Weise wird jeder Wandlungsprozess der Analog/Digital-Wandlereinheit **11** der zweiten Wägezelle **3** mit dem betreffenden Wandlungsprozess der Analog/Digital-Wandlereinheit **11** der ersten Wägezelle **3** synchronisiert.

[0052] In einer anderen Ausführungsform kann anstelle des Synchronisationssignals S_{sync} das Synchronisationssignal S'_{sync} der anderen Wägezelle **3** zugeführt, also der Ausgangsport **15c** der ersten Wägezelle **3** mit dem Eingangsport **15d** der zweiten Wägezelle **3** verbunden werden. Ist jedoch die Analog/Digital-Wandlereinheit **11** der zweiten Wägezelle **3** nicht in der Lage, das Synchronisationssignal S'_{sync} zu verarbeiten, weil sie ein Synchronisationssignal benötigt, das für jeden durchzuführenden Wandlungsprozess ein Startsignal aufweist, so kann das Synchronisationssignal S'_{sync} auch dem Eingangsport **15e** der Schnittstelle **15** und hierüber einem Eingangsport **13b** der Steuereinheit **13** zugeführt sein. Die Steuereinheit **13** kann dann ihrerseits, beispielsweise mittels einer PLL-Schaltung ein in seiner Frequenz vervielfältigtes internes Synchronisationssignal $S_{sync,int}$ erzeugen und der Analog/Digital-Wandlereinheit **11** zuführen. Dies ist in [Fig. 1](#) durch den Pfeil zwischen einem Ausgangsport **13c** der Steuereinheiten **13** und der Signalleitung zwischen dem Eingangsport **15d** der Schnittstelle **15** und dem Eingang **11a** der Analog/Digital-Wandlereinheit **11** angedeutet. Selbstverständlich können hierfür jedoch auch eine eigene Signalleitung zwischen dem Ausgangsport **13c** der Steuereinheiten **13** und einem entsprechenden weiteren Eingangsport der Analog/Digital-Wandlereinheiten **11** vorgesehen sein.

[0053] Durch die vorstehend beschriebenen Maßnahmen und Mittel lässt sich somit eine sehr gute Synchronisation der in den Analog/Digital-Wandlereinheiten **11** stattfindenden Wandlungsprozesse erreichen. In der Praxis beträgt der maximale noch auftretende zeitliche Unterschied bei der Abtastung der analogen Messsignale S_1, S_2 eine Periodendauer des Signals des hochfrequenten Schwingkreises, der in den Analog/Digital-Wandlereinheiten **11** enthalten ist oder dessen Signal den Analog/Digital-Wandlereinheiten **11** zugeführt ist und liegt in der Größenordnung von einigen zehn Nanosekunden.

[0054] Zur Realisierung dieser Genauigkeit wird man bestrebt sein, diejenigen Teile der Signalverarbeitung, die die Synchronisation der Analog/Digital-Wandlereinheiten **11** bewirken, durch Hardware zu realisieren oder durch Softwareprozesse mit einer sehr hohen Priorität, die in der Steuereinheit **13** ablaufen.

[0055] Die Abtastung und Digitalisierung der analogen Messsignale S_1, S_2 kann fortwährend, beispielsweise mit einer konstanten Periodendauer von 1 ms erfolgen. Die digitalisierten Messwerte M_{1i} bzw. M_{2i} können in der betreffenden Steuereinheit gespeichert werden, beispielsweise in einem Speicher, in welchem jeweils nur die z letzten digitalen Messwerte M_{1i} bzw. M_{2i} abgelegt werden. Die Steuereinheit kann auch eine Verarbeitung der Messwerte M_{1i} bzw. M_{2i} vornehmen und ein entsprechendes Ergebnis, beispielsweise einen Mittelwert über eine bestimmte Anzahl von Messwerten, an eine weitere Einheit übertragen. Bei dieser weiteren Einheit kann es sich um die zweite Wägezelle oder auch eine übergeordnete Einheit handeln. Selbstverständlich können auch die jeweils aktuell erfassten digitalen Messwerte M_{1i} bzw. M_{2i} an eine derartige weitere Einheit übertragen werden, die dann eine entsprechende Weiterverarbeitung durchführt.

[0056] Das Übertragen der digitalen Messwerte M_{1i} bzw. M_{2i} oder von hieraus verarbeiteten Werten kann über den Kommunikationsport **15a** der Schnittstellen **15** der Wägezellen **3** erfolgen. Da eine derartige Kommunikation nicht in Echtzeit erfolgen muss, können die diese Kommunikation realisierenden Softwareprozesse bzw. -routinen eine niedrige Priorität aufweisen.

[0057] Neben der vorstehend beschriebenen Synchronisation der in den Analog/Digital-Wandlereinheiten **11** ablaufenden Wandlungsprozesse muss auch festgelegt werden, welche der digitalen Messwerte M_{1i} bzw. M_{2i} zur Ermittlung der Gesamtgewichtskraft herangezogen werden sollen. Hierzu kann beispielsweise mittels einer nicht dargestellten Lichtschranke die Länge eines gerade der Wägeeinrichtung **1** zugeführten, zu wiegenden Stückguts **7** ermittelt und hieraus ein externes Messvorgang-Signal M_{ex} für die Wägeeinrichtung **1** erzeugt werden. Das Messvorgang-Signal M_{ex} ist der ersten Wägezelle **3** am Eingangsport **15g** zugeführt und weist ein Starterereignis auf, welches den Zeitpunkt festlegt, zu dem die eigentliche Gewichtserfassung beginnen soll.

[0058] **Fig. 2** verdeutlicht die betreffende Funktionsweise der ersten Wägezelle **3**, die in einem Master-Modus arbeitet. Zur Aktivierung des Master-Modus können geeignete und an sich bekannte Konfigurationsmittel vorgesehen sein, beispielsweise ein Hardware-Jumper oder das Zuführen eines entsprechenden Software-Befehls über den Kommunikati-

onsport **15a**.

[0059] **Fig. 2** zeigt zum einen das Synchronisationssignal S_{sync} , wobei im dargestellten Ausführungsbeispiel davon ausgegangen wird, dass jede steigende Flanke der Impulse des Synchronisationssignals S_{sync} den Start eines Wandlungsprozesses der Analog/Digital-Wandlereinheit **11** auslöst. Der entsprechende digital gewandelte Abtastwert M_{1i} liegt dann nach Ablauf einer bestimmten Zeitspanne vor. Zum anderen zeigt **Fig. 2** das externe Messvorgang-Signal M_{ex} , welches zu einem Zeitpunkt t_0 als Starterereignis eine steigende Flanke aufweist, die den Zeitpunkt für den durchzuführenden Wägevorgang darstellt.

[0060] Die im Master-Modus arbeitende erste Wägezelle **3** verwendet die ersten vier digitalen Messwerte $M_{1_1}, M_{1_2}, M_{1_3}, M_{1_4}$, deren Wandlungsprozess nach dem Zeitpunkt t_0 gestartet wurden, als für die durchzuführende Messung relevante Messwerte. Aus Gründen der Einfachheit sind die Bezugszeichen der Messwerte $M_{1_1}, M_{1_2}, M_{1_3}, M_{1_4}$, in **Fig. 2** über den jeweils den betreffenden Wandlungsprozess startenden Impuls des Synchronisationssignals S_{sync} enthalten, wodurch eine entsprechende Zuordnung signalisiert wird.

[0061] Die Steuereinheit **13** summiert im Master-Modus die Messwerte $M_{1_1}, M_{1_2}, M_{1_3}, M_{1_4}$ auf (und dividiert ggf. zur Bildung eines Mittelwerts für die Teilgewichtskraft F_1 durch Vier) und ordnet diesem Ergebnis, ggf. unter Berücksichtigung; einer Korrekturvorschrift und nach ggf. erfolgter Korrektur von weiteren Einflüssen (z. B. Temperatureinflüsse, Nichtlinearitäten der Wägezellen etc.) einen Wert für die Teilgewichtskraft F_1 zu.

[0062] Die Verwendung von vier Messwerten kann entweder durch das Zählen einer vorgegebenen Anzahl von Wandlungsprozessen (z. B. der Starterereignisse im Synchronisationssignal) erfolgen oder durch das zusätzliche Festlegen eines Stoppereignisses im externen Messvorgang-Signal, beispielsweise als dessen fallende Flanke. Auf beide Art und Weisen kann ein Master-Messfenster des externen Messvorgang-Signals festgelegt werden.

[0063] Da eine Synchronisation der Wandlungsprozesse in den beiden Wägezellen **3** nicht ohne jegliche Abweichungen möglich ist – wenn auch in der Praxis nur geringe Abweichungen auftreten – kann doch der Fall auftreten, dass bei einem Zuführen des externen Messvorgang-Signals M_{ex} an beide Wägezellen, das Starterereignis im externen Messvorgang-Signal zwischen zwei geringfügig versetzten Starterereignissen (steigenden Flanken) der beiden Wägezellen im Synchronisationssignal der beiden Wägezellen liegt. In diesem Fall würden zur Ermittlung der Teilgewichtskräfte von den beiden Wägezellen **3** jeweils digitale

Messwerte herangezogen, die ungewollt um einen Abtastzeitpunkt versetzt sind. Dies würde, wie eingangs ausgeführt, zu einem unzulässig großen Messfehler führen.

[0064] Um diese Fehlermöglichkeit zu beseitigen, erzeugt die Steuereinheit **13** der ersten Wägezelle aus dem externen Messvorgang-Signal ein abhängiges Messvorgang-Signal (M'_{ex}), wobei das Starterereignis im abhängigen Messvorgang-Signal (M'_{ex}) erst dann erzeugt wird, wenn in der ersten Wägezelle **3** der auf das Startsignal im externen Messvorgang-Signal folgende Wandlungsprozess gestartet wird. Sind bei der ersten Wägezelle **3** die Startzeitpunkte für die Wandlungsprozesse identisch mit den Starterereignissen im Synchronisationssignal S_{sync} , so kann die Steuereinheit **13** der ersten Wägezelle **3** das auf das Detektieren des Starterereignisses im externen Messvorgang-Signal M_{ex} folgende Starterereignis für einen Wandlungsprozess (z. B. die steigende Flanke) als auslösendes Moment zur Erzeugung des Starterereignisses im abhängigen Messvorgang-Signal M'_{ex} verwenden. Darüber hinaus ist es infolge des maximalen Synchronisationsfehlers (maximal zu erwartende zeitliche Abweichung zwischen den Startzeitpunkten für die Wandlungsprozesse in den beiden Wägezellen) nötig, das Starterereignis im abhängigen Messvorgang-Signal M'_{ex} um den maximalen Synchronisationsfehler gegenüber dem Startsignal im Messvorgang-Signal M'_{ex} zu verzögern.

[0065] Das auf diese Weise erzeugte abhängige Messvorgang-Signal M'_{ex} wird dem Ausgangsport **15f** der Schnittstelle **15** der ersten Wägezelle **3** zugeführt, welcher mit dem Eingangsport **15g** der Schnittstelle **15** der zweiten Wägezelle **3** verbunden ist.

[0066] Die im Slave-Modus arbeitende Wägezelle **3** wertet das ihr zugeführte abhängige Messvorgang-Signal M'_{ex} aus und bestimmt hieraus die für die Durchführung der Messung zur Bestimmung der Gewichtskraft F_2 relevanten digitalen Messwerte M_2 . Die zweite Wägezelle **3** weiß infolge des aktivierten Slave-Modus, dass nicht die im Slave-Messfenster des Messvorgang-Signals enthaltenen digitalen Messwerte M_2, M_3, M_4, M_5 zur Bestimmung des Messergebnisses herangezogen werden dürfen, sondern dass ein ihr bekannter zeitlicher Versatz von m Abtastperioden zu berücksichtigen ist. Im dargestellten Fall ist der zeitliche Versatz gleich einer Abtastperiode. Demzufolge verwendet die zweite Wägezelle **3** eine entsprechende Anzahl von Messwerten M_i , die gegenüber den Messwerten M_i innerhalb des Slave-Messfensters um einen Versatz von $m = 1$ in Richtung früherer Messwerte verschoben sind, also die korrekten Messwerte M_2, M_3, M_4 , die bis auf den maximal möglichen Synchronisationsfehler (Abweichung zwischen den Startzeitpunkten in den Synchronisationssignalen) zeitgleich mit den Messwerten M_1, M_2, M_3, M_4 der ersten Wägezel-

le **3** erfasst wurden.

[0067] Die Anzahl der für die Messung relevanten Messwerte M_2 , kann die Steuereinheit der zweiten (Slave-)Wägezelle **3** wiederum durch das Zählen einer vorgegebenen Anzahl von Abtastprozessen bzw. Messwerten bestimmen oder durch das Detektieren eines Stoppereignisses im abhängigen Messvorgang-Signal, welches von der ersten Wägezelle **3** erzeugt wird.

[0068] Selbstverständlich lässt sich dieses vorstehend anhand der Wägeeinrichtung **1** mit zwei Wägezellen erläuterte Prinzip auch auf Wägeeinrichtungen mit drei und mehr Wägezellen übertragen. Die Wägezellen sind dabei in analoger Weise zu verschalten, wobei eine Wägezelle im Master-Modus arbeitet und die übrigen Wägezellen im Slave-Modus.

[0069] Das Synchronisationssignal S_{sync} bzw. S'_{sync} kann den Slave-Wägezellen von der Master-Wägezelle unmittelbar zugeführt werden oder von einer Slave-Wägezelle zur nächsten Slave-Wägezelle in Form einer Kette weitergereicht. Hierzu kann der Ausgangsport **15b** oder **15c** (je nachdem, welche Art Synchronisationssignal weitergereicht werden soll) mit dem Eingangsport **15d** oder **15e** der darauf folgenden Slave-Wägezelle verbunden werden.

[0070] Zur Bestimmung der Gesamtgewichtskraft FG kann die von den einzelnen Wägezellen **3** in der vorstehenden Weise ermittelte Teilgewichtskraft über den Kommunikationsport **15a** an eine einzige vorbestimmte oder an mehrere vorbestimmte oder an alle übrigen Wägezellen oder aber an eine übergeordnete Einheit übermittelt werden. Diese eine oder diese mehreren Wägezellen oder an eine übergeordnete Einheit führen dann die erforderlichen Berechnungen aus. Wird die Gesamtgewichtskraft durch mehrere Wägezellen ermittelt, so kann eine Kontrolle der Ergebnisse, z. B. eine Plausibilitätsprüfung, durchgeführt werden. Hierzu können die Ergebnisse an eine einzige Wägezelle oder an eine übergeordnete Einheit übertragen werden, wobei das Ergebnis nur dann anerkannt wird, wenn eine bestimmte Anzahl von Ergebnissen übereinstimmt.

Patentansprüche

1. Wägevorrichtung, insbesondere für eine Verbundwaage oder Multi-point-Waage,
 (a) mit einer Kraftaufnehmereinheit (**9**) zur Umwandlung einer auf einen Lastaufnehmer (**5**) der Kraftaufnehmereinheit (**9**) wirkenden Gewichtskraft (F_1, F_2) in ein analoges elektrisches Signal,
 (b) mit einer Analog/Digital-Wandlereinheit (**11**), welcher das analoge elektrische Signal (S_1, S_2) zugeführt ist und welche das analoge elektrische Signal (S_1, S_2) in ein digitales elektrisches Signal (M_1, M_2) umsetzt, und

(c) mit einer Steuereinheit (13) zur Ansteuerung der Analog/Digital-Wandlereinheit (11) und zur weiteren digitalen Verarbeitung der ihr zugeführten digitalen Werte ($M1_i$, $M2_i$) des digitalen elektrischen Signals ($M1$, $M2$),

dadurch gekennzeichnet,

(d) dass die Wägevorrichtung (3) einen mit der Steuereinheit (13) oder der Analog/Digital-Wandlereinheit (11) verbundenen Synchronisationsausgang (15b, 15c) aufweist, an welchem ein Synchronisationssignal (S_{sync} , S'_{sync}) ausgegeben wird, welches zumindest die Information der Startzeitpunkte der einzelnen von der Analog/Digital-Wandlereinheit (11) durchgeführten Wandlungsprozesse zur Ermittlung jeweils eines digitalen Wertes ($M1_i$, $M2_i$) des digitalen elektrischen Signals ($M1$, $M2$) beinhaltet, und/oder

(e) dass die Wägevorrichtung (3) einen mit der Steuereinheit (13) und/oder der Analog/Digital-Wandlereinheit (11) verbundenen Synchronisationseingang (15d, 15e) aufweist, welchem ein externes Synchronisationssignal (S_{sync} , S'_{sync}) zuführbar ist, welches zumindest die Information eines oder mehrerer erwünschter Startzeitpunkte für jeweils einen von der Analog/Digital-Wandlereinheit (11) durchzuführenden Wandlungsprozesses zur Ermittlung jeweils eines digitalen Wertes ($M1_i$, $M2_i$) des digitalen elektrischen Signals ($M1$, $M2$) beinhaltet, und dass die Analog/Digital-Wandlereinheit (11) die Wandlungsprozesse entsprechend dem ihr unmittelbar zugeführten externen Synchronisationssignal (S_{sync} , S'_{sync}) oder entsprechend dem ihr von der Steuereinheit zugeführten internen Synchronisationssignal ($S_{sync,int}$) durchführt, welches die Steuereinheit aus dem ihr zugeführten externen Synchronisationssignal (S'_{sync}) ableitet und der Analog/Digital-Wandlereinheit (11) zuführt.

2. Wägevorrichtung nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass diese als eigenständige Wägezelle ausgebildet ist.

3. Wägevorrichtung nach Anspruch 1 oder 2, dadurch gekennzeichnet, dass der Synchronisationsausgang (15b, 15c) als separater Ausgang ausgebildet ist, welchem das Synchronisationssignal (S_{sync} , S'_{sync}) in Form eines digitalen Signals zugeführt ist.

4. Wägevorrichtung nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass die Analog/Digital-Wandlereinheit (11) einen Reset-Eingang (11a) aufweist, welchem das externe Synchronisationssignal (S_{sync}) oder das interne Synchronisationssignal ($S_{sync,int}$) zugeführt ist, wobei die Analog/Digital-Wandlereinheit (11) nach jedem, einen Reset-Vorgang auslösenden Ereignis des Synchronisationssignals (S_{sync} , $S_{sync,int}$) mit einem Wandlungsprozess beginnt und hierzu erforderlichenfalls einen gerade laufenden Wandlungsprozess stoppt.

5. Wägevorrichtung nach einem der vorherge-

henden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass die Steuereinheit (13) oder die Analog/Digital-Wandlereinheit (11) ein im Wesentlichen periodisches internes Synchronisationssignal ($S_{sync,int}$) erzeugen.

6. Wägevorrichtung nach Anspruch 5, dadurch gekennzeichnet, dass die Steuereinheit das interne Synchronisationssignal ($S_{sync,int}$) mit dem ihr zugeführten externen Synchronisationssignal (S_{sync} , S'_{sync}) synchronisiert.

7. Wägevorrichtung nach Anspruch 5 oder 6, dadurch gekennzeichnet, dass das externe Synchronisationssignal (S_{sync}) für jeden durchzuführenden Wandlungsprozess ein auslösendes Ereignis aufweist, beispielsweise eine fallende oder steigende Flanke eines digitalen Synchronisationssignals.

8. Wägevorrichtung nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass die Wägevorrichtung (3) einen mit der Steuereinheit (13) verbundenen Eingang für das Zuführen eines externen Messvorgang-Signals (M_{ex}) aufweist, wobei die Steuereinheit (13) nach dem Detektieren eines Startereignisses im Messvorgang-Startsignal (M_{ex}) einen oder mehrere digitale Werte ($M1_i$, $M2_i$) des digitalen elektrischen Signals ($M1$, $M2$) als relevante Messwerte erfasst.

9. Wägevorrichtung nach Anspruch 8, dadurch gekennzeichnet, dass die Steuereinheit (13) nach dem Detektieren eines Startereignisses im Messvorgang-Startsignal (M_{ex}) eine vorbestimmte Anzahl von digitalisierten Werten ($M1_i$, $M2_i$), welche mittels einer entsprechenden Anzahl von Wandlungsprozessen erzeugt werden, als relevante Messwerte erfasst, wobei die Wandlungsprozesse entsprechend dem internen ($S_{sync,int}$) oder externen (S_{sync}) Synchronisationssignal durchgeführt werden.

10. Wägevorrichtung nach Anspruch 8, dadurch gekennzeichnet, dass die Steuereinheit (13) nach dem Detektieren eines Startereignisses im externen Messvorgang-Signal (M_{ex}) solange eine Anzahl von digitalisierten Werten ($M1_i$, $M2_i$), welche mittels einer entsprechenden Anzahl von Wandlungsprozessen erzeugt werden, als relevante Messwerte erfasst bis sie ein Stopp-Ereignis im Messvorgang-Signal (M_{ex}) detektiert, wobei die Wandlungsprozesse entsprechend dem internen (S_i) oder externen (S_{sync}) Synchronisationssignal durchgeführt werden.

11. Wägevorrichtung nach Anspruch 9 oder 10, dadurch gekennzeichnet, dass die Steuereinheit (13) in einem Master-Modus als ersten digitalen Wert denjenigen analog/digital gewandelten Wert ($M1_i$, $M2_i$) verwendet, dessen zugehöriger Wandlungsprozess als erster nach dem Detektieren des Startereignisses im externen Messvorgang-Startsignal (M_{ex}) gestartet wurde oder denjenigen analog/digital gewandelten

Wert, dessen zugehöriger Wandlungsprozess als erster nach dem Detektieren des Startereignisses im externen Messvorgang-Startsignal (M_{ex}) beendet wurde.

12. Wägevorrichtung nach einem der Ansprüche 8 bis 11, dadurch gekennzeichnet, dass die Steuereinheit (13) in einem Slave-Modus diejenigen digitalen Werte ($M1_i$, $M2_i$) als relevante Messwerte verwendet, die gegenüber den im Master-Modus als relevante Messwerte verwendeten Werten um eine Anzahl von m Abtastzeitpunkten in Richtung auf frühere Abtastzeitpunkte versetzt sind, wobei die Anzahl m ganzzahlig und größer oder gleich eins, vorzugsweise gleich eins ist.

13. Wägevorrichtung nach einem der Ansprüche 8 bis 12, dadurch gekennzeichnet, dass die Wägevorrichtung (3) einen mit der Steuereinheit (13) verbundenen Ausgang (15f) zur Abgabe eines abhängigen Messvorgang-Signals (M'_{ex}) an wenigstens eine weitere Wägevorrichtung aufweist, wobei die Steuereinheit (13) im Master-Modus nach der Erfassung eines Startereignisses im externen Messvorgang-Signal (M_{ex}) ein Startereignis im abhängigen Messvorgang-Signal (M'_{ex}) erzeugt.

14. Wägevorrichtung nach Anspruch 13, dadurch gekennzeichnet, dass die Steuereinheit (13) das Startereignis im abhängigen Messvorgang-Signal (M'_{ex}) erst nach dem auf das detektierte Startereignis im externen Messvorgang-Startsignal (M_{ex}) folgenden Startzeitpunkt des externen (S) oder internen ($S_{sync,int}$) Synchronisationssignals für den folgenden Wandlungsprozess erzeugt.

15. Wägevorrichtung nach Anspruch 14, dadurch gekennzeichnet, dass die Steuereinheit (13) das Startereignis im abhängigen Messvorgang-Signal (M'_{ex}) zusätzlich um feste Verzögerungszeit verzögert, welche größer ist als ein zu erwartender maximaler Synchronisationsfehler.

16. Wägevorrichtung nach Anspruch 14 oder 15, dadurch gekennzeichnet, dass die Steuereinheit (13) das Startereignis im abhängigen Messvorgang-Startsignal (M'_{ex}) vor dem n -ten, auf das detektierte Startereignis im externen Messvorgang-Startsignal (M_{ex}) folgenden Startzeitpunkt des externen (S_{sync}) oder internen ($S_{sync,int}$) Synchronisationssignals für den folgenden Wandlungsprozess erzeugt, wobei n ganzzahlig und größer oder gleich zwei, vorzugsweise gleich zwei ist.

17. Wägevorrichtung nach einem der Ansprüche 13 bis 16, dadurch gekennzeichnet, dass die Steuereinheit (13) nach dem Erfassen eines Stoppereignisses im externen Messvorgang-Signal (M_{ex}) ein Stoppereignis im abhängigen Messvorgang-Signal (M'_{ex}) erzeugt.

18. Wägevorrichtung nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass die Wägevorrichtung (3) einen mit der Steuereinheit (13) verbundenen Kommunikationsport (15a) aufweist, mit welchem die Steuereinheit (13) den einen oder die mehreren erfassten digitalen Werte ($M1_i$, $M2_i$) oder einen aus mehreren digitalen, relevanten Messwerten ($M1_i$, $M2_i$) ermittelten digitalen Endwert für die auf die Wägevorrichtung wirkende Gewichtskraft an eine weitere Einheit (3) übertragen kann.

19. Wägevorrichtung nach Anspruch 18, dadurch gekennzeichnet, dass die Steuereinheit (13) den digitalen Endwert durch das Aufsummieren oder Mitteln der relevanten Messwerte ermittelt.

20. Wägeeinrichtung, insbesondere dynamische Wägeeinrichtung, mit wenigstens zwei Wägevorrichtungen (3) nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass eine erste der Wägevorrichtungen (3) einen Ausgang (15b, 15c) aufweist, an welchem ihr internes Synchronisationssignal (S_{sync} , S'_{sync}) anliegt, und dass dieser Ausgang (15b, 15c) mit dem Synchronisationseingang (15d, 15e) der wenigstens einen weiteren Wägevorrichtung (3) verbunden ist, wobei die erste der Wägevorrichtungen (3) im Master-Modus arbeitet und die wenigstens eine weitere Wägevorrichtung (3) im Slave-Modus.

21. Wägeeinrichtung, insbesondere dynamische Wägeeinrichtung, mit wenigstens zwei Wägevorrichtungen (3) nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass eine Synchronisationseinheit vorgesehen ist, die einen Ausgang aufweist, an welchem ein dem Synchronisationssignal (S_{sync} , S'_{sync}) einer im Master-Modus arbeitenden Wägevorrichtung (3) entsprechendes Synchronisationssignal ausgegeben wird, und dass dieser Ausgang mit dem Synchronisationseingang (15d, 15e) einer ersten der wenigstens zwei Wägevorrichtungen (3) und mittelbar oder unmittelbar mit dem Synchronisationseingang (15d, 15e) einer zweiten der wenigstens zwei Wägevorrichtungen (3) verbunden ist, wobei die wenigstens zwei Wägevorrichtungen (3) im Slave-Modus arbeiten.

22. Wägeeinrichtung nach Anspruch 20 oder 21, dadurch gekennzeichnet, dass die von jeder Wägevorrichtung (3) ermittelten relevanten digitalen Messwerte oder der Endwert an eine oder mehrere bestimmte Wägevorrichtungen (3) oder an eine externe Steuerung übermittelt werden und dass die eine oder die mehreren Wägevorrichtungen (3) oder die externe Steuerung einen Gesamt-Gewichtswert ermitteln.

Es folgen 2 Blatt Zeichnungen

Anhängende Zeichnungen

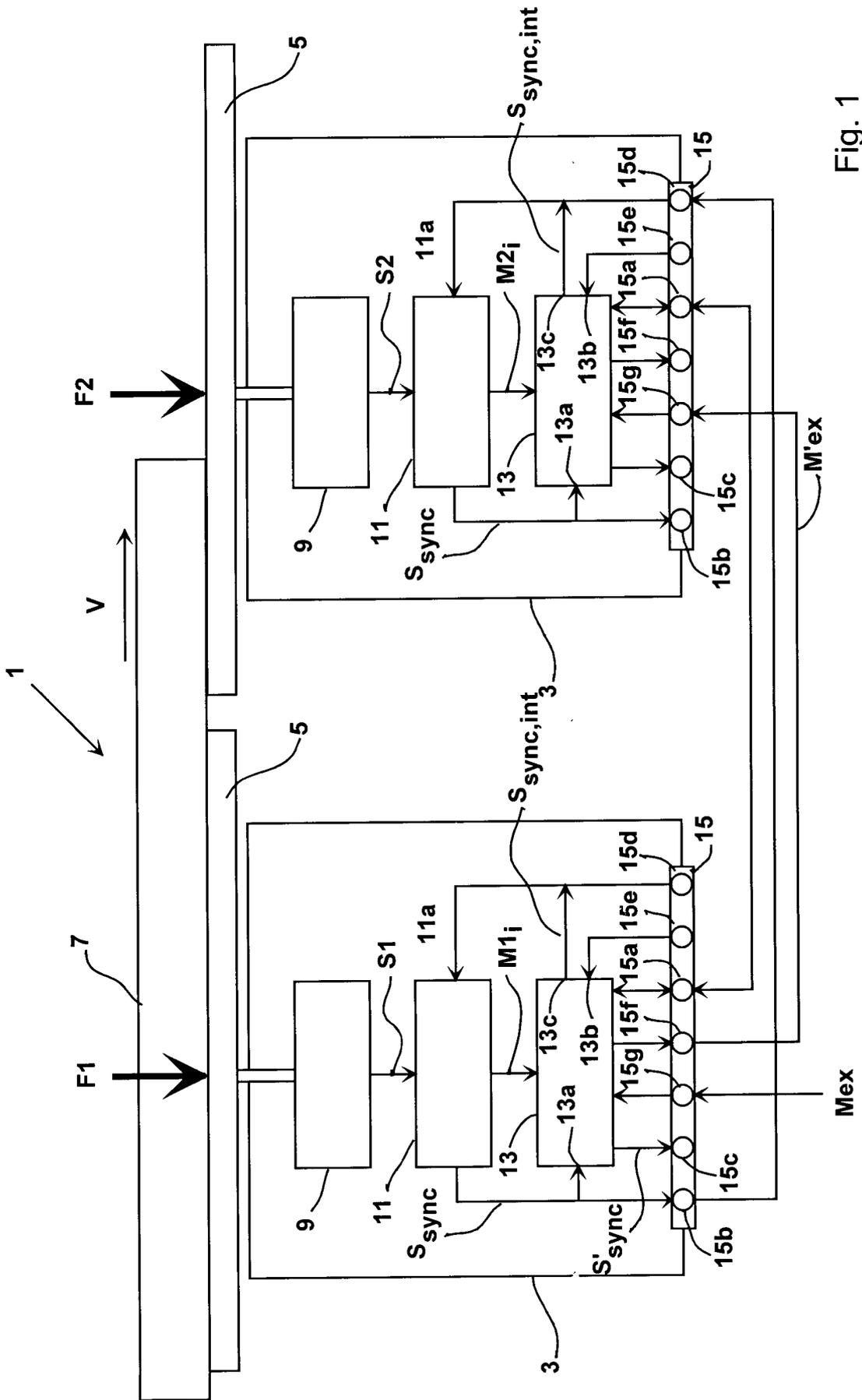


Fig. 1

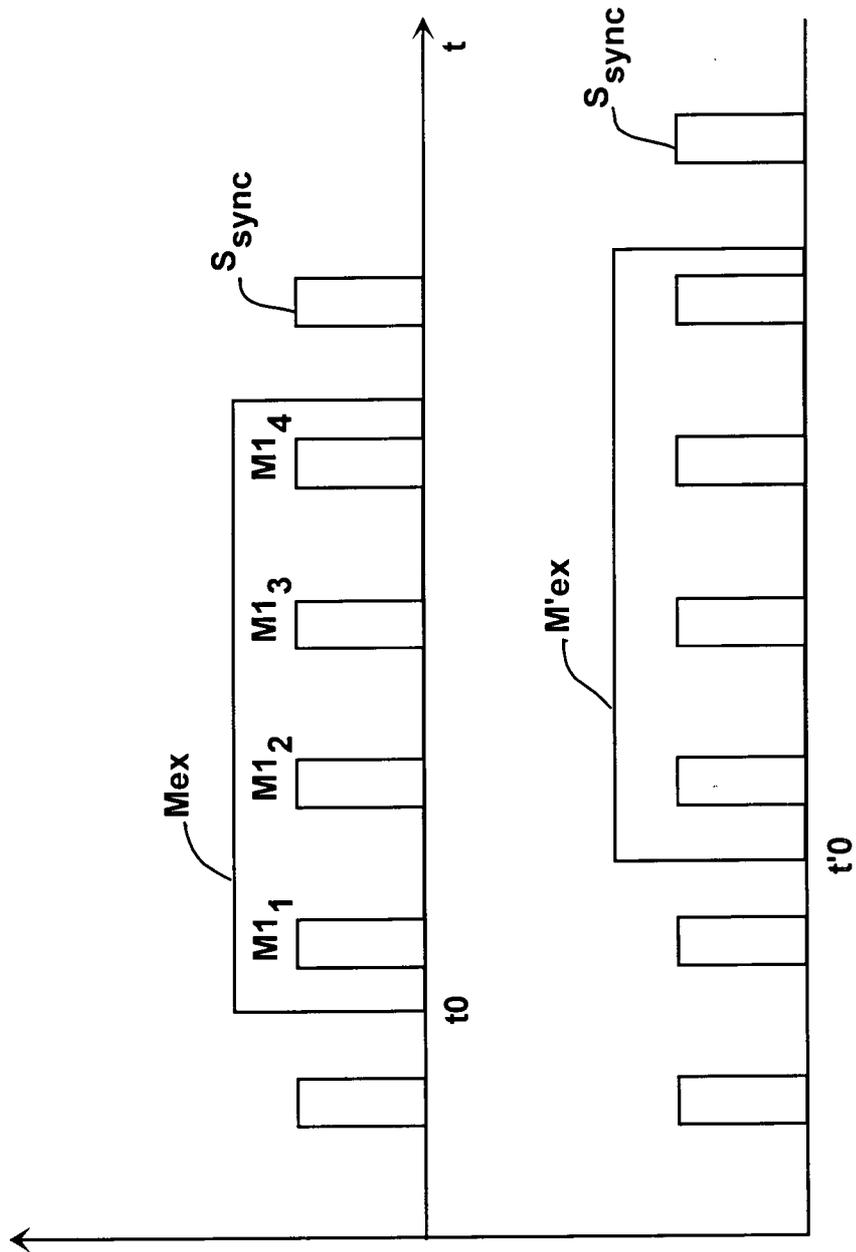


Fig. 2