## Messdatenverarbeitung

### Kapitel 1 Einführung in die Messdatenverarbeitung

### Clemens Gühmann<sup>1</sup>

© 2023 All Rights Reserved

<sup>1</sup>Chair of Electronic Measurement and Diagnostic Technology Department of Energy and Automation Technology School of Electrical Engineering and Computer Science Technische Universität Berlin

Sommersemester 2023





## Gliederung

- 1. Einleitung
- 1.1 Organisation
- 1.2 Lernziele
- 1.3 Praktikum/Übung
- 1.4 Literatur
- 1.5 Anwendungsbeispiele
- 1.5.1 Klopfen eines Ottomotors
- 1.5.2 Messdatenverarbeitung zur Diagnose von Kugellagern





## Gliederung

- 1. Einleitung
- 1.1 Organisation
- 1.2 Lernziele
- 1.3 Praktikum/Übung
- 1.4 Literatur
- 1.5 Anwendungsbeispiele
- 1.5.1 Klopfen eines Ottomotors
- 1.5.2 Messdatenverarbeitung zur Diagnose von Kugellagern





#### Organisation Dozenten

## Vorlesung

Prof. Dr.-Ing. Clemens Gühmann Sprechzeiten: montags 17:30 - 18:30

per Telefon/Videochat

Den Link zum Zoom-Raum finden Sie auf unserer

Heimseite

Sekr.: EN 13 / Frau Schwidtal

E-Mail: elisabeth.schwidtal@tu-berlin.de



## Praktikum/Übung

M.Sc. Ongun Türkçüoğu Forschung Lagerdiagnos

E-Mail: ongun.tuerkcueoglu@tu-berlin.de

Sprechzeiten: dienstags 13:00-14:00 Uhr

Raum: EN 547





# Organisation Dozenten

### Vorlesung

Prof. Dr.-Ing. Clemens Gühmann Sprechzeiten: montags 17:30 - 18:30

per Telefon/Videochat

Den Link zum Zoom-Raum finden Sie auf unserer

Heimseite

Sekr.: EN 13 / Frau Schwidtal

E-Mail: elisabeth.schwidtal@tu-berlin.de



## Praktikum/Übung

M.Sc. Ongun Türkçüoğu Forschung Lagerdiagnose

E-Mail: ongun.tuerkcueoglu@tu-berlin.de

Sprechzeiten: dienstags 13:00-14:00 Uhr

Raum: EN 547





### Organisation Durchführung der Veranstaltung

### Vorlesung

- ▶ Präsenz im H0111 freitags 10 Uhr c.t.
- ► Materialen im Isis-Kurs VL MDV 2023 https://isis.tu-berlin.de/course/view.php?id=34140
- ▶ es stehen Folien, Videos, Beispiele in Python und ein Skript zur Verfügung
- ► Fragen können im ISIS-Kurs im Forum (schriftlich) gestellt werden. Wir sammeln und beantworten diese, werden, wenn es erforderlich ist, ein Video erstellen.
- ► Sprechstunden/Fragestunden über Zoom-Meetings.





# Organisation Modul Messdatenverarbeitung (6 LP)

- Bachelor-Studiengänge Elektrotechnik und CE
- Das Modul Messdatenverarbeitung ist ein Pflichtmodul im Wahlpflichtbereich des Studienschwerpunkts Automatisierungstechnik im Studiengang Elektrotechnik
- Vorlesung
  - 2 SWS Vorlesung
  - Wann: freitags um 10 Uhr c.t.
  - Wo: H0111
  - Start: 21. April 2023
- Praktikum
  - Wann: wird durch Herrn Ongun Türkçüoğu geklärt
  - 7 Praktikumsaufgaben mit Protokollerstellung
  - Prüfung: Klausur





# Organisation Modul Messdatenverarbeitung - Prüfung/Klausur

- ▶ Termin 1
  - Wann? 24. Juli 2023 08:30 bis 10:30
  - Wo? A 151
- ► Termin 2
  - Wann? **01. August 2023** 15:30 bis 17:30
  - Wo? A 151
- Wiederholungstermin
  - Wann? 12. Oktober 2023
  - Wo? HE 101
- Achtung! Die Termine werden noch über ISIS bestätigt.
- ► Achtung! Der Wiederholungstermin kann nur wahrgenommen werden, wenn die Prüfung zum Termin 1 oder Termin 2 nicht bestanden wurde
- ► Bedingungen: Taschenrechner + Spickzettel (1 DIN-A4-Bogen)





## Organisation

Modul: Großes Projekt Messdatenverarbeitung (6 LP)

- Schwerpunktprojekt
- Vorstellung der Themen am 21. April 2023 im EMH 225 um 14 Uhr c.t.
- ▶ individuelle Projektaufgaben in Gruppenarbeit
- ▶ Übersicht der Projekte des Fachgebietes MDT im ISIS-Kurs Projekte@MDT https://isis.tu-berlin.de/course/view.php?id=19939
- ► Start nach Vereinbarung. Bitte angegebene Betreuer:In direkt ansprechen
- ► Portfolioprüfung





## Gliederung

- 1. Einleitung
- 1.1 Organisation
- 1.2 Lernziele
- 1.3 Praktikum/Übung
- 1.4 Literatur
- 1.5 Anwendungsbeispiele
- 1.5.1 Klopfen eines Ottomotors
- 1.5.2 Messdatenverarbeitung zur Diagnose von Kugellagern





### Lernergebnisse

Sie werden in die Lage versetzt, PC und  $\mu$ C-gestützte Messdatenverarbeitungssysteme einzusetzen, um Messdaten mit modernen Methoden der Signalverarbeitung auszuwerten.

Insbesondere erlernen Sie den **Entwurf** digitaler Filter, können **Transformationen** der Messdatenverarbeitung anwenden und deren Ergebnisse interpretieren. Ferner haben sie die grundlegende methodische Kompetenz zur selbständigen Lösung praxisrelevanter Aufgaben der Messdatenverarbeitung erworben.





- Analoge Filter und Verstärker
- ► Frequenzgang und Bodediagramm
- ► Messkette zur Erfassung analoger Signale
- Abasttheorem
- ► Entwurf Antialiasing-Filter
- Analog-Digital-Umsetzer
- Fourieranalyse
- ► Laplace- und z-Transformation
- Umgang mit Python und NumPy





- Analoge Filter und Verstärker
- ► Frequenzgang und Bodediagramm
- Messkette zur Erfassung analoger Signale
- Abasttheorem
- Entwurf Antialiasing-Filter
- Analog-Digital-Umsetzer
- Fourieranalyse
- ► Laplace- und z-Transformation
- Umgang mit Python und NumPy





- Analoge Filter und Verstärker
- ► Frequenzgang und Bodediagramm
- ► Messkette zur Erfassung analoger Signale
- Abasttheorem
- ► Entwurf Antialiasing-Filter
- Analog-Digital-Umsetzer
- ► Fourieranalyse
- ► Laplace- und z-Transformation
- Umgang mit Python und NumPy





- Analoge Filter und Verstärker
- Frequenzgang und Bodediagramm
- ► Messkette zur Erfassung analoger Signale
- Abasttheorem
- ► Entwurf Antialiasing-Filter
- Analog-Digital-Umsetzer
- Fourieranalyse
- ► Laplace- und z-Transformation
- Umgang mit Python und NumPy





- Analoge Filter und Verstärker
- Frequenzgang und Bodediagramm
- ► Messkette zur Erfassung analoger Signale
- Abasttheorem
- ► Entwurf Antialiasing-Filter
- Analog-Digital-Umsetzer
- Fourieranalyse
- ► Laplace- und z-Transformation
- ► Umgang mit Python und NumPy





- Analoge Filter und Verstärker
- Frequenzgang und Bodediagramm
- ► Messkette zur Erfassung analoger Signale
- Abasttheorem
- ► Entwurf Antialiasing-Filter
- ▶ Analog-Digital-Umsetzer
- Fourieranalyse
- ► Laplace- und z-Transformation
- Umgang mit Python und NumPy





- Analoge Filter und Verstärker
- Frequenzgang und Bodediagramm
- ► Messkette zur Erfassung analoger Signale
- Abasttheorem
- ► Entwurf Antialiasing-Filter
- Analog-Digital-Umsetzer
- Fourieranalyse
- ► Laplace- und z-Transformation
- Umgang mit Python und NumPy





- Analoge Filter und Verstärker
- Frequenzgang und Bodediagramm
- ► Messkette zur Erfassung analoger Signale
- Abasttheorem
- ► Entwurf Antialiasing-Filter
- Analog-Digital-Umsetzer
- Fourieranalyse
- ► Laplace- und z-Transformation
- ▶ Umgang mit Python und NumPy

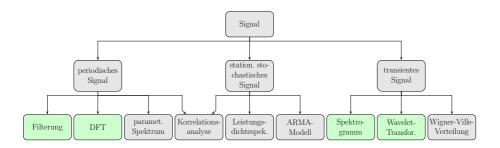




- Analoge Filter und Verstärker
- Frequenzgang und Bodediagramm
- ► Messkette zur Erfassung analoger Signale
- Abasttheorem
- ► Entwurf Antialiasing-Filter
- Analog-Digital-Umsetzer
- Fourieranalyse
- ► Laplace- und z-Transformation
- Umgang mit Python und NumPy











- Aufbau von Kompetenzen
  - Strukturen von Messdatenerfassungssystemen
  - Digitale Messkette, z-Transformation und DFT → Verfestigung des Wissens und sichere Anwendung
  - Digitale Filter (Grundlagen)
  - Wavelets und Kurzeit-Fouriertransformation
- ► Hinführung zu unseren Projekten
- ► Vorbereitung für Bachelorarbeiten
- Darstellung der Methoden in Python
  - Motivation f
    ür eigene Untersuchungen aufbauer
  - Verbindung von Theorie und Praxis schaffer





- Aufbau von Kompetenzen
  - Strukturen von Messdatenerfassungssystemen
  - Digitale Messkette, z-Transformation und DFT → Verfestigung des Wissens und sichere Anwendung
  - Digitale Filter (Grundlagen)
  - Wavelets und Kurzeit-Fouriertransformation
- ► Hinführung zu unseren Projekten
- ► Vorbereitung für Bachelorarbeiten
- Darstellung der Methoden in Python
  - Motivation f
    ür eigene Untersuchungen aufbauen
  - Verbindung von Theorie und Praxis schaffer





- Aufbau von Kompetenzen
  - Strukturen von Messdatenerfassungssystemen
  - Digitale Messkette, z-Transformation und DFT → Verfestigung des Wissens und sichere Anwendung
  - Digitale Filter (Grundlagen)
  - Wavelets und Kurzeit-Fouriertransformation
- ► Hinführung zu unseren Projekten
- Vorbereitung für Bachelorarbeiten
- Darstellung der Methoden in Python
  - Motivation f
    ür eigene Untersuchungen aufbauer
  - Verbindung von Theorie und Praxis schaffer





- Aufbau von Kompetenzen
  - Strukturen von Messdatenerfassungssystemen
  - Digitale Messkette, z-Transformation und DFT  $\rightarrow$  Verfestigung des Wissens und sichere Anwendung
  - Digitale Filter (Grundlagen)
  - Wavelets und Kurzeit-Fouriertransformation
- ► Hinführung zu unseren Projekten
- Vorbereitung für Bachelorarbeiten
- ► Darstellung der Methoden in Python
  - Motivation f
    ür eigene Untersuchungen aufbauen
  - Verbindung von Theorie und Praxis schaffen





## Terminplanung

Nr.	Termin	Thema
01	21.04.	Organisation und Kapitel 1 Einleitung
02	28.04.	2 Einführung in die Messdatenverarbeitung
03	05.05.	2 Einführung in die Messdatenverarbeitung
04	12.05.	3 Zeitdiskrete Signale
05	19.05.	3 Zeitdiskrete Signale
06	26.05.	3 Zeitdiskrete Signale
07	02.06.	3 Zeitdiskrete Signale (Videoaufzeichnung)
80	09.06.	4 Digitale Filter (Einführung)
09	16.06.	4 Digitale Filter (Einführung)
10	23.06.	4 Digitale Filter (Einführung)
11	30.06.	5 Kurzzeit-Fouriertransformation und Wavelets
12	07.07.	5 Kurzzeit-Fouriertransformation und Wavelets
13	14.07.	5 Kurzzeit-Fouriertransformation und Wavelets
14	21.07.	5 Kurzzeit-Fouriertransformation und Wavelets





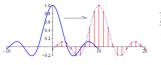
## Gliederung

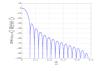
- 1. Einleitung
- 1.1 Organisation
- 1.2 Lernziele
- 1.3 Praktikum/Übung
- 1.4 Literatur
- 1.5 Anwendungsbeispiele
- 1.5.1 Klopfen eines Ottomotors
- 1.5.2 Messdatenverarbeitung zur Diagnose von Kugellagern

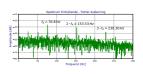




# Praktikum/Übung



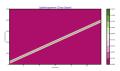




Vorstellung im ISIS-Kurs PR MDV SoSe 2023:

https://isis.tu-berlin.de/course/view.php?id=34141

durch Ongun Türkçüoğu







## Gliederung

### 1. Einleitung

- 1.1 Organisation
- 1.2 Lernziele
- 1.3 Praktikum/Übung
- 1.4 Literatur
- 1.5 Anwendungsbeispiele
- 1.5.1 Klopfen eines Ottomotors
- 1.5.2 Messdatenverarbeitung zur Diagnose von Kugellagern





### Literatur Messtechnik und Grundlagen I

- [1] Gühmann, C.: Folien zur Vorlesung Elektronische Messtechnik. TU Berlin, 2022.
- [2] Gühmann, C.: Folien zur Vorlesung Laplace- und Fouriertransformation. TU Berlin, 2016.
- [3] Mühl, T.: Einführung in die elektrische Messtechnik. Grundlagen, Messverfahren und Geräte. 5. Auflage, Springer Vieweg, 2020.
- [4] Schwetlick, H.: *PC-Messtechnik: Grundlagen und Anwendungen der rechnergestützten Meßtechnik.*
- [5] Pfeiffer, W.: Digitale Meßtechnik. Grundlagen, Geräte, Bussysteme. Springer, 1997.
- [6] Fernando Puente León: *Messtechnik. Systemtheorie für Ingenieure und Informatikerr.* Springer Vieweg, 2015.
- [7] Lerch, R.: Elektrische Messtechnik: Analoge, digitale und computergestützte Verfahren. Springer-Lehrbuch 2012.
- [8] Föllinger, O.: Laplace-, Fourier- und z-Transformation. 10. Auflage, VDE Verlag, 2011





### Literatur Signalverarbeitung

- [1] Noll, P.: Signale und Systeme. Skript, TU Berlin
- [2] Rennert, I.; Bundschuh, B.: Signale und Systeme. Eine Einführung in die Signaltheorie. Hanser, 2013.
- [3] Kammeyer, K. D.; Kroschel, K.: Digitale Signalverarbeitung: Filterung und Spektralanalyse mit MATLAB-Übungen. Teubner Studienbücher, 2018.
- [4] von Grünigen, D. C.: Digitale Signalverarveitung. Hanser, 2014.
- [5] Hayes, M. H.: Statistical Digital Signal Processing and Modeling. J. Wiley & Sons, 1996.
- [6] Best, R.: Digitale Messwertverarbeitung. Oldenbourg Verlag, 1991.
- [7] Azizi, S. A Entwurf und Realisierung digitaler Filter. Oldenbourg Verlag, 1981.
- [8] Brigham, E. O.: FFT. Oldenbourg Verlag, 1985.
- [9] Kay, S. M.: Modern Spectral Estimation. Prentice-Hall, 1988.
- [10] Gühmann, C.: Skript Messdatenverarbeitung. TU Berlin, 2016.





### Literatur Wavelets und Zeit-Frequenzanalyse

- [1] Kiencke, U.; Schwarz, M.; Weickert, T.: Signalverarbeitung. Zeit-Frequenz-Analyse und Schätzverfahren. Oldenbourg Verlag, 2008.
- [2] Mertins, A.: Signaltheorie: Grundlagen der Signalbeschreibung, Filterbänke, Wavelets, Zeit-Frequenz-Analyse, Parameter- und Signalschätzung. Vieweg-Teubner, 2020.
- [3] Louis, A. K.; Maaß P.; Riede, A.: Wavelets. Teubner Studienbücher, 1998.
- [4] Bäni, W.: Wavelets Eine Einführung für Ingenieure. Oldenbourg Verlag, 2001.
- [5] Mallat, S: Wavelet Tour of Signal Processing. The Sparse Way. Elsevier, 2009.





## Gliederung

### 1. Einleitung

- 1.1 Organisation
- 1.2 Lernziele
- 1.3 Praktikum/Übung
- 1.4 Literatur

#### 1.5 Anwendungsbeispiele

- 1.5.1 Klopfen eines Ottomotors
- 1.5.2 Messdatenverarbeitung zur Diagnose von Kugellagern





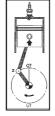
## Gliederung

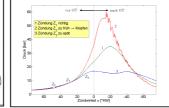
- 1. Einleitung
- 1.1 Organisation
- 1.2 Lernziele
- 1.3 Praktikum/Übung
- 1.4 Literatur
- 1.5 Anwendungsbeispiele
- 1.5.1 Klopfen eines Ottomotors
- 1.5.2 Messdatenverarbeitung zur Diagnose von Kugellagern





### Anwendungsbeispiele Klopfen eines Ottomotors - Applikation des Zündwinkels



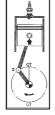


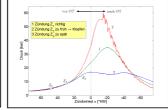
- Maximierung Wirkungsgrad und Leistung → Zündwinkel früh





### Anwendungsbeispiele Klopfen eines Ottomotors - Applikation des Zündwinkels



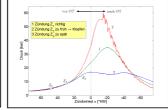


- ► Maximierung Wirkungsgrad und Leistung → Zündwinkel früh
- Durch plötzliche und unkontrollierte Entzündung des noch unverbrannten Endgases an einer Stelle im Brennraum kann es zum Klopfen kommen





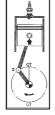


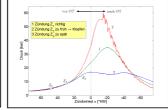


- ► Maximierung Wirkungsgrad und Leistung → Zündwinkel früh
- ▶ Durch plötzliche und unkontrollierte Entzündung des noch unverbrannten Endgases an einer Stelle im Brennraum kann es zum Klopfen kommen
- Erfassung des Körperschalls mittels Klopfsensor (Serie)
- Aufgabe in der MDV: Klopfapplikation Auslegung der Messkette zur Erkennung des Klopfens







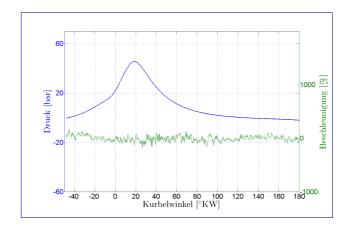


- ► Maximierung Wirkungsgrad und Leistung → Zündwinkel früh
- ▶ Durch plötzliche und unkontrollierte Entzündung des noch unverbrannten Endgases an einer Stelle im Brennraum kann es zum Klopfen kommen
- Erfassung des Körperschalls mittels Klopfsensor (Serie)
- Aufgabe in der MDV: Klopfapplikation Auslegung der Messkette zur Erkennung des Klopfens





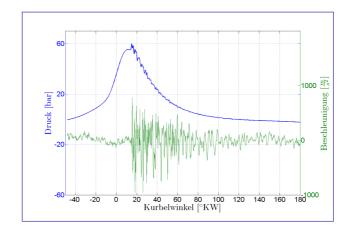
# Nichtklopfende Verbrennung - Druck und Beschleunigung







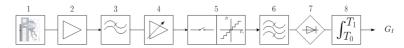
# Klopfende Verbrennung - Druck und Beschleunigung







### Messkette zur Applikation der Klopferkennung



- 1 Klopfsensor
- 2 Vorverstärker
- 3 Anti-Aliasing-Tiefpassfilter
- 4 Vorverstärker

- 5 Abtast-und-Halteglied mit ADU
- 6 Bandpass (digital)
- 7 Gleichrichter (digital)
- 8 Integrierer (digital)



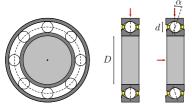


# Gliederung

- 1. Einleitung
- 1.1 Organisation
- 1.2 Lernziele
- 1.3 Praktikum/Übung
- 1.4 Literatur
- 1.5 Anwendungsbeispiele
- 1.5.1 Klopfen eines Ottomotors
- 1.5.2 Messdatenverarbeitung zur Diagnose von Kugellagern





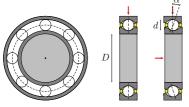


- Kugellager gehören bei rotierenden Maschinen zu den Elementen, die verschleißen und dadurch häufig zu Defekten führen.
- Treten partikuläre Schäden des Innen-, Außenrings, des Käfigs oder der Rollkörper (Kugeln) auf, werden impulsförmige Stoßanregungen erzeugt.
- Diese Grundfrequenz der Stoßanregungen ist durch die geometrischen Parameter und der Drehfrequenz f<sub>D</sub> bestimmbar.
- d: Durchmesser Rollkörper, D: Durchmesser K\u00e4fig
   α: Druckwinkel

<sup>&</sup>lt;sup>1</sup>Robert, Bond, Randall: Vibration-based Condition Monitoring - Industrial, Aerospace and Automotive Applications. Wiley, 2011





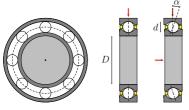


- Kugellager gehören bei rotierenden Maschinen zu den Elementen, die verschleißen und dadurch häufig zu Defekten führen.
- Treten partikuläre Schäden des Innen-, Außenrings, des Käfigs oder der Rollkörper (Kugeln) auf, werden impulsförmige Stoßanregungen erzeugt.
- Diese Grundfrequenz der Stoßanregungen ist durch die geometrischen Parameter und der Drehfrequenz f<sub>D</sub> bestimmbar.
- d: Durchmesser Rollkörper, D: Durchmesser K\u00e4fig
   α: Druckwinkel

<sup>&</sup>lt;sup>1</sup>Robert, Bond, Randall: Vibration-based Condition Monitoring - Industrial, Aerospace and Automotive Applications. Wiley, 2011





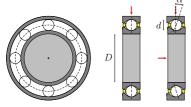


- Kugellager gehören bei rotierenden Maschinen zu den Elementen, die verschleißen und dadurch häufig zu Defekten führen.
- ► Treten partikuläre Schäden des Innen-, Außenrings, des Käfigs oder der Rollkörper (Kugeln) auf, werden impulsförmige Stoßanregungen erzeugt.
- Diese Grundfrequenz der Stoßanregungen ist durch die geometrischen Parameter und der Drehfrequenz f<sub>D</sub> bestimmbar.
- d: Durchmesser Rollkörper, D: Durchmesser K\u00e4fig
   α: Druckwinkel

Robert, Bond, Randall: Vibration-based Condition Monitoring - Industrial, Aerospace and Automotive Applications. Wiley, 2011





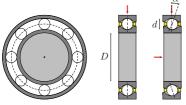


- Kugellager gehören bei rotierenden Maschinen zu den Elementen, die verschleißen und dadurch häufig zu Defekten führen.
- ► Treten partikuläre Schäden des Innen-, Außenrings, des Käfigs oder der Rollkörper (Kugeln) auf, werden impulsförmige Stoßanregungen erzeugt.
- Diese Grundfrequenz der Stoßanregungen ist durch die geometrischen Parameter und der Drehfrequenz f<sub>D</sub> bestimmbar.
- d: Durchmesser Rollkörper, D: Durchmesser K\u00e4fig
   α: Druckwinkel

Robert, Bond, Randall: Vibration-based Condition Monitoring - Industrial, Aerospace and Automotive Applications. Wiley, 2011







Überrollfrequenzen bei Schäden: Innenring: 
$$f_I = \frac{f_D z}{2} \left(1 + \frac{d \cos(\alpha)}{D}\right)$$
 Außenring:  $f_A = \frac{f_D z}{2} \left(1 - \frac{d \cos(\alpha)}{D}\right)$  Käfig:  $f_K = \frac{f_D z}{2} \left(1 - \frac{d \cos(\alpha)}{D}\right)$  Kugel:  $f_B = \frac{f_D z}{2} \left(\frac{D}{d} - \frac{d^2(\cos(\alpha))^2}{D^2}\right)$ 

- Kugellager gehören bei rotierenden Maschinen zu den Elementen, die verschleißen und dadurch häufig zu Defekten führen.
- ► Treten partikuläre Schäden des Innen-, Außenrings, des Käfigs oder der Rollkörper (Kugeln) auf, werden impulsförmige Stoßanregungen erzeugt.
- ▶ Diese Grundfrequenz der Stoßanregungen ist durch die geometrischen Parameter und der Drehfrequenz  $f_D$  bestimmbar.
- d: Durchmesser Rollkörper, D: Durchmesser K\u00e4fig
   α: Druckwinkel

<sup>&</sup>lt;sup>1</sup>Robert, Bond, Randall: Vibration-based Condition Monitoring - Industrial, Aerospace and Automotive Applications. Wiley, 2011





#### Messkette

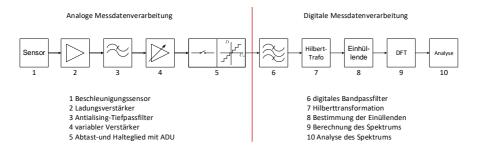
- ► Zur Diagnose können z.B mit Hilfe eines Beschleunigungssensors die Vibrationen des Lagers ausgewertet werden.





#### Messkette

- Zur Diagnose können z.B mit Hilfe eines Beschleunigungssensors die Vibrationen des Lagers ausgewertet werden.
- Die hierzu erforderliche Messkette enthält sowohl analoge als auch digitale Komponenten.







Es werden die Daten für ein fehlerfreies Lager und ein Lager mit einem Fehler im Außenring analysiert<sup>2</sup>.



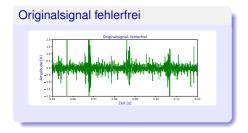
Originalsignal - Fehler Außenring

<sup>&</sup>lt;sup>2</sup>Die Daten stammen aus dem KAt-DataCenter. Website of the Chair of Design and Drive Technology, Paderborn University, Germany: http://mb.uni-paderborn.de/kat/datacenter





Es werden die Daten für ein fehlerfreies Lager und ein Lager mit einem Fehler im Außenring analysiert<sup>2</sup>.



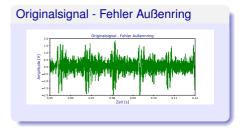
<sup>&</sup>lt;sup>2</sup> Die Daten stammen aus dem KAt-DataCenter. Website of the Chair of Design and Drive Technology, Paderborn University, Germany: http://mb.uni-paderborn.de/kat/datacenter





Es werden die Daten für ein fehlerfreies Lager und ein Lager mit einem Fehler im Außenring analysiert<sup>2</sup>.





<sup>&</sup>lt;sup>2</sup>Die Daten stammen aus dem KAt-DataCenter. Website of the Chair of Design and Drive Technology, Paderborn University, Germany: http://mb.uni-paderborn.de/kat/datacenter





Anschließend erfolgt eine Bandpassfilterung mit einer Mittenfrequenz, die problemangepasst z.B. auf die Resonanzfrequenz des Systems abgestimmt ist. Bei uns  $f_M = 3350~Hz$  (Stufe 6 in der Messkette)

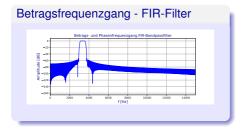
Betragsfrequenzgang - FIR-Filter

Phasenfrequenzgang - FIR-Filter





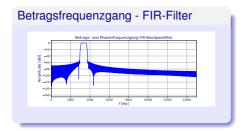
Anschließend erfolgt eine Bandpassfilterung mit einer Mittenfrequenz, die problemangepasst z.B. auf die Resonanzfrequenz des Systems abgestimmt ist. Bei uns  $f_M = 3350~Hz$  (Stufe 6 in der Messkette)



Phasenfrequenzgang - FIR-Filter



Anschließend erfolgt eine Bandpassfilterung mit einer Mittenfrequenz, die problemangepasst z.B. auf die Resonanzfrequenz des Systems abgestimmt ist. Bei uns  $f_M = 3350~Hz$  (Stufe 6 in der Messkette)









Mit Hilfe der Hilberttransformation kann aus dem bandpassgefilterten Signal (grün) ein analytisches Signal erzeugt werden, aus dem sich die Einhüllende (rot) bilden lässt. Zur Diagnose eignet sich das einhüllende Signal besser. (Stufen 7 und 8 in der Messkette)

Einhüllende - fehlerfrei

Einhüllende - Fehler Außenring





Mit Hilfe der Hilberttransformation kann aus dem bandpassgefilterten Signal (grün) ein analytisches Signal erzeugt werden, aus dem sich die Einhüllende (rot) bilden lässt. Zur Diagnose eignet sich das einhüllende Signal besser. (Stufen 7 und 8 in der Messkette)



Einhüllende - Fehler Außenring



Mit Hilfe der Hilberttransformation kann aus dem bandpassgefilterten Signal (grün) ein analytisches Signal erzeugt werden, aus dem sich die Einhüllende (rot) bilden lässt. Zur Diagnose eignet sich das einhüllende Signal besser. (Stufen 7 und 8 in der Messkette)









Eine Analyse und Merkmalsbildung ist abschließend durch die Auswertung der Spektren (Diskrete Fouriertransformation) möglich. (Stufen 9 und 10 in der Messkette). Es sind deutlich die Amplituden der Überrollfrequenz  $f_A = 76.8 \ Hz$  des Außenringes und deren Vielfachen im Fehlerfall stärker ausgeprägt.

Spektrum Einhüllende - fehlerfrei

Spektrum Einhüllende - Außenring





Eine Analyse und Merkmalsbildung ist abschließend durch die Auswertung der Spektren (Diskrete Fouriertransformation) möglich. (Stufen 9 und 10 in der Messkette). Es sind deutlich die Amplituden der Überrollfrequenz  $f_A = 76.8 \ Hz$  des Außenringes und deren Vielfachen im Fehlerfall stärker ausgeprägt.



Spektrum Einhüllende - Außenring





Eine Analyse und Merkmalsbildung ist abschließend durch die Auswertung der Spektren (Diskrete Fouriertransformation) möglich. (Stufen 9 und 10 in der Messkette). Es sind deutlich die Amplituden der Überrollfrequenz  $f_A = 76.8 \ Hz$  des Außenringes und deren Vielfachen im Fehlerfall stärker ausgeprägt.





