



(10) **DE 10 2012 010 420 A1** 2013.12.05

(12)

## Offenlegungsschrift

(21) Aktenzeichen: **10 2012 010 420.0**

(22) Anmeldetag: **29.05.2012**

(43) Offenlegungstag: **05.12.2013**

(51) Int Cl.: **G05D 13/06 (2012.01)**

**F16F 15/00 (2012.01)**

**H02P 23/04 (2012.01)**

(71) Anmelder:  
**Robert Bosch GmbH, 70469, Stuttgart, DE**

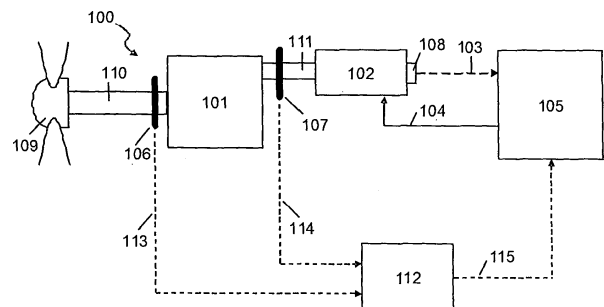
(72) Erfinder:  
**Vath, Andreas, 63849, Leidersbach, DE; Grimm, Sebastian, 97070, Würzburg, DE; Freier, Christian, 97225, Zellingen, DE**

**Die folgenden Angaben sind den vom Anmelder eingereichten Unterlagen entnommen**

Der Inhalt dieser Schrift weicht von den am Anmeldetag eingereichten Unterlagen ab.

(54) Bezeichnung: **Verfahren zur Dämpfung von Torsionsschwingungen in einer Antriebsstrangkomponente**

(57) Zusammenfassung: Die Erfindung betrifft ein Verfahren zur Dämpfung von Torsionsschwingungen in einer Antriebsstrangkomponente (101), insbesondere einem Getriebe, insbesondere in einer Energieerzeugungsanlage (100, 200), wobei die Antriebsstrangkomponente (101) eine Eingangswelle (110) und eine Ausgangswelle (111) aufweist, wobei eine ausgangsseitige Last (102) in dem Antriebsstrang in Abhängigkeit von einer Differenz zwischen einer Drehzahl (113) der Eingangswelle (110) und einer Drehzahl (114, 103) der Ausgangswelle (111) eingestellt wird.



**Beschreibung**

**[0001]** Die vorliegende Erfindung betrifft ein Verfahren zur Dämpfung von Torsionsschwingungen in einer Antriebsstrangkomponente, insbesondere einer Energieerzeugungsanlage, sowie eine Recheneinheit zu dessen Durchführung.

## Stand der Technik

**[0002]** Antriebsstränge, bestehend aus Komponenten, wie beispielsweise Getrieben, Kupplungen und Verbindungselementen (Wellen), sind wichtige Bestandteile u. a. verschiedener elektrischer Energieerzeugungsanlagen, wie z. B. von Windenergieanlagen, Wasserkraftanlagen etc. Der Antriebsstrang erfüllt die Aufgabe, eine mechanische Verbindung zwischen einem Antrieb (beispielsweise einem Rotor einer Windenergieanlage) und einem Abtrieb (beispielsweise einem entsprechenden Generator) herzustellen, über welche durch eine Drehbewegung Energie übertragen wird. Antriebsstrangkomponenten, wie Getriebe, dienen dazu, die Drehzahl und das Drehmoment, die am Antrieb anliegen, auf Werte zu übersetzen, die dem Arbeitsbereich des Generators entsprechen. Kupplungen werden bei Bedarf für eine Trennung zwischen An- und Abtrieb genutzt und Wellen stellen die mechanische Verbindung zwischen den beteiligten Komponenten her. Auch weitere Komponenten, wie mechanische Bremsen oder dergleichen, können im Antriebsstrang integriert sein.

**[0003]** Da die beteiligten Komponenten nicht beliebig starr gefertigt werden können, sondern eine endliche Steifigkeit besitzen, können sie zu Eigenschwingungen angeregt werden. Eine solche Anregung kann beispielsweise durch eine nicht konstante Eingangsleistung (bei Windenergieanlagen beispielsweise durch Windstöße oder Windturbulenzen), durch äußere Störungen oder durch Eigenbewegungen anderer Anlagekomponenten erfolgen. Auch Schwingungen anderer Herkunft können in Schwingungen im Antriebsstrang resultieren, bei einer Windenergieanlage beispielsweise Turmschwingungen oder Schwingungen aufgrund der Zahneingriffe eines Getriebes.

**[0004]** Schwingungen wirken sich nachteilig auf die Lebensdauer der beteiligten Komponenten, insbesondere des Getriebes, aus. Stetige Schwellbelastungen erhöhen den Verschleiß der betroffenen Bauteile und führen zu kürzeren Austauschintervallen, was eine finanzielle und technische Belastung für den Anlagen- und Netzbetreiber bedeutet und den Anlagenertrag vermindert. Insbesondere unter dem Gesichtspunkt der voraussichtlich zunehmenden Verbreitung von Windenergieanlagen im Offshore-Bereich in absehbarer Zukunft spielt dieser Aspekt eine immer größere Rolle, da der Austausch beschädigter Komponenten dort weiter erschwert wird. Es er-

gibt sich daher das Ziel, diese Schwingungen zu reduzieren, um die Lebensdauer der Komponenten zu erhöhen.

**[0005]** Zur Vermeidung von Schwingungen können Generatoren verwendet werden, deren Last einstellbar ist. Bei dem Generator kann es sich dabei beispielsweise um einen doppeltgespeisten Asynchrongenerator handeln, der statorseitig direkt mit dem Netz verbunden und läuferseitig über einen Gleichspannungszwischenkreis versorgt wird, wodurch dem Läufer Spannungen und Ströme unterschiedlicher Frequenz und Amplitude aufgeprägt werden können. Auch Synchrongeneratoren, die über Stromrichter mit Gleichstromzwischenkreis ans Netz geschaltet werden und dementsprechend einstellbar sind, werden im Stand der Technik verwendet. Durch die genannten Stellmöglichkeiten kann dem Generator ein Moment vorgegeben werden, das an die schadenverursachenden Schwingungen angepasst ist, wodurch es diese verringert und das im Antriebsstrang anliegende Torsionsmoment entsprechend dämpft.

**[0006]** So ist aus der DE 10 2007 019 907 B4 ein Verfahren bekannt, das anhand der Generatordrehzahl über ein schwingungsfähiges Verzögerungselement eine Regeldifferenz bildet, woraus ein Korrekturmoment für eine Generatorsteuerung bestimmt wird.

**[0007]** Ein ähnlicher Ansatz wird in der US 2008/0067815 verfolgt, wonach aus Änderungen in der Generatordrehzahl ein Signal erzeugt wird, durch das eine Dämpfung über das Generatorstellmoment realisiert wird.

**[0008]** Als nachteilig an diesen Lösungen ist anzusehen, dass die schadenverursachenden Schwingungen des Torsionsmomentes nur mit einer eingeschränkten Genauigkeit ermittelt werden und demnach auch die Güte der Ausgleichsvorgänge begrenzt ist. Insbesondere die Ermittlung der Schwingungen aus der Drehzahl ist mit beträchtlichen Ungenauigkeiten behaftet.

**[0009]** In der DE 10 2009 059 669 A1 wird beschrieben, aus einer Winkeldifferenz zwischen Rotor- und Generatorlage das im Antriebsstrang herrschende Torsionsmoment zu bestimmen und zu dämpfen. Hierzu muss jedoch die Steifigkeit des Antriebsstrangs sehr genau bekannt sein.

**[0010]** Es ist daher wünschenswert, Torsionsschwingungen in einer Antriebsstrangkomponente möglichst einfach und effektiv zu dämpfen.

## Offenbarung der Erfindung

**[0011]** Erfindungsgemäß wird ein Verfahren mit den Merkmalen des Patentanspruchs 1 vorgeschlagen. Vorteilhaft ausgestaltungen sind Gegenstand der Unteransprüche sowie der nachfolgenden Beschreibung.

**[0012]** Wenngleich die vorliegende Erfindung im Rahmen dieser Anmeldung vornehmlich in Bezug auf Windenergieanlagen beschrieben wird, ist sie keinesfalls auf Windenergieanlagen oder Einrichtungen zur Energieerzeugung beschränkt, sondern prinzipiell bei allen Vorrichtungen einsetzbar, bei denen Torsionsschwingungen von Wellen, Achsen und dergleichen, insbesondere auch von Wellen und Achsen mit zwischengeschalteten Getrieben, auftreten können.

## Vorteile der Erfindung

**[0013]** Im Rahmen der Erfindung wird eine Möglichkeit vorgestellt, wie Torsionsschwingungen in einer Antriebsstrangkomponente einfach und effektiv gedämpft werden können. Die Erfindung kommt besonders vorteilhaft mit einfachen Drehzahlmessungen aus, wofür in den meisten Anlagen ohnehin Sensoren vorhanden sind oder leicht nachgerüstet werden können. Eine Steifigkeit muss nicht bekannt sein. Die Lösung ist robust gegen Unsicherheiten im mathematischen Modell des Antriebsstrangs.

**[0014]** Durch Veränderung einer ausgangsseitigen Last wird die Drehzahldifferenz zwischen Eingangswelle und Ausgangswelle der Antriebsstrangkomponente, insbesondere eines Getriebes, auf einen Sollwert geregelt, insbesondere auf null (bei einem Übersetzungsverhältnis von 1 bzw. bei Normierung der gemessenen Drehzahlen mit dem Übersetzungsverhältnis) bzw. auf einen dem Übersetzungsverhältnis des Getriebes entsprechenden Wert. Es wird zweckmäßigerweise ein Regelkreis gebildet mit der Drehzahldifferenz als Regelgröße und einem additiven Lastwert für die ausgangsseitige Last als Steuergröße.

**[0015]** Die Drehzahldifferenz kann besonders einfach gemessen werden, was besondere Vorteile entfaltet. Zum einen werden Schwingungen über der gesamten Antriebsstrangkomponente erfasst, wodurch sie effektiv durch Eingriffe auf die Last gedämpft werden können. Zum anderen stellt die Drehzahldifferenz eine zur zeitlichen Ableitung des Torsionsmoments proportionale Größe dar, weshalb eine zusätzliche Differentiation des Messsignals aus Gründen schnellerer Reglerreaktion (wie im Stand der Technik verbreitet) nicht erforderlich ist. Der Nachteil einer nachträglichen Differentiation des Messsignals liegt in der zwangsläufigen Verstärkung von Messrauschen, was sich negativ auf die Qualität des gene-

rierten Stellsignals und somit auf die Regelgüte auswirkt.

**[0016]** Ein für die Erfindung geeigneter Regler kann vorteilhaft durch einen einfachen Proportionalregler ("P-Regler") realisiert werden. Weiter vorzugsweise werden zusätzliche drehzahladaptive und nichtadaptive Filter eingesetzt, die zu einer deutlichen Verbesserung der Regelgüte führen. Insbesondere können damit anregende Zahneingriffsfrequenzen aus dem Zahnkontakt in der Antriebsstrangkomponente ausgefiltert werden, welche andernfalls ebenfalls verstärkt würden, was zu hochfrequenten Momentenverläufen am Generator und somit auch zu hochfrequenten Schwankungen einer von dem Generator erzeugten Leistung führen würde. Vorteilhaft sind insbesondere Kerbfilter ("notch filter"), also schmalbandige Sperrfilter, deren Sperrfrequenz auf ein Vielfaches einer gemessenen Drehzahl im Antriebsstrang adaptiert wird. Das jeweilige Vielfache wird zweckmäßigerweise entsprechend der in der Antriebsstrangkomponente, z. B. Getriebe, auftretenden Zahneingriffsfrequenzen bestimmt.

**[0017]** In weiteren Ausführungsformen kann statt der Drehzahldifferenz auch eine Beschleunigungsdifferenz gemessen und durch Integration die Drehzahldifferenz ermittelt werden. Hierbei bietet es sich an, am jeweiligen Messort, beispielsweise getriebeeingangsseitig auf der Hauptwelle der Windenergieanlage, mindestens zwei Sensoren anzubringen, um Störsignale, wie Gravitation oder Biegeschwingungen, zu kompensieren und so für die Regelung unsichtbar zu machen.

**[0018]** Wenngleich die Erfindung im Wesentlichen unter Bezug auf Drehzahlen beschrieben wird, ist sie in gleicher Weise auch für Torsionsmomente bzw. deren Differenzen geeignet. Insbesondere die Messung von Torsionsmomenten, beispielsweise durch Dehnmessstreifen, kann hier vorteilhaft eingesetzt werden. Es ist denkbar, ein Torsionsmoment oder eine Differenz des Torsionsmoments am Getriebeeingang und am Getriebeausgang zu bilden und dem Regler zur Verfügung zu stellen.

**[0019]** Zur Messsignalerfassung stehen mehrere Möglichkeiten zur Verfügung. In Energieerzeugungsanlagen ist in der Regel die Drehzahl auf der An- und/oder der Abtriebsseite bekannt. Auf Antriebsseite, beispielsweise bei dem Rotor einer drehzahlvariablen Windenergieanlage, wird sie durch Drehzahlgeber aufgenommen und an den Anlagenregler übergeben, welcher auf Grundlage dieses Werts den Betrieb der Anlage steuert oder regelt. Auf Generatorseite kann die Drehzahl aus elektrischen Größen im Generator abgeleitet werden, sofern sie nicht ebenfalls über einen Drehzahlgeber ermittelt wird. Bei einigen Anlagen ist es üblich, die Drehzahl nur auf Ge-

neratorseite zu ermitteln und in die Anlagensteuerung bzw. -regelung einzuspeisen.

**[0020]** Im Rahmen dieser Anmeldung sei unter "Rotor" der beispielsweise durch Wasser oder Wind beaufschlagte und angetriebene Teil einer Energieerzeugungsanlage bezeichnet. Der mobile Teil des Generators wird hingegen mit dem Begriff "Läufer" bezeichnet.

**[0021]** Handelt es sich bei der ausgangsseitigen Last um einen Generator, kann als Drehzahl der Ausgangswelle die Generator Drehzahl verwendet werden, die über einen ohnehin vorhandenen Drehgeber am Generator gemessen werden kann. Der Vorteil liegt hierbei in der anschließenden sehr einfachen Auslegung des verwendeten Reglers, da es sich dann um ein sogenanntes kolloziertes System handelt, d. h. der Ort der Messung und des Stell-eingriffs sind identisch. Dadurch entsteht bei proportionaler Messsignalrückführung und Vernachlässigung von zeitlichen Verzögerungen zwischen Messung und Stellgrößeneinwirkung stets ein stabiler geschlossener Regelkreis.

**[0022]** Wird die Auswertung des Drehgebers am Generator nicht in Betracht gezogen oder ist kein solcher Drehgeber vorhanden, so kann die Drehzahl der Ausgangswelle direkt durch zusätzliche Sensorik ermittelt werden. Es ist zu beachten, dass dann die in Energieerzeugungsanlagen häufig vorhandene Kupplung und Bremsscheibe zwischen Ausgangs- und Generatorwelle einen erheblichen Einfluss auf die Systemdynamik haben können. Sie sollten daher zweckmäßigerweise beim Reglerentwurf berücksichtigt werden, wenn sie zusätzliche Eigenfrequenzen im Bereich der Reglerbandbreite hervorrufen. Man spricht dann aufgrund der verschiedenen Orte von Messsignal und Stellsignal von einem nicht-kollozierten System, das für einfache Regler kein stabiles Regelverhalten mehr garantiert. In diesen Fällen ist es vorteilhaft, modellbasierte Regler einzusetzen, da solche diese Effekte mit berücksichtigen können. Das hierfür benötigte mathematische Modell kann entweder auf Basis einer theoretischen Herleitung, einer Systemidentifikation anhand von Messsignalen oder aus Mehrkörper-Simulationen gewonnen werden. Auch die Kombination solcher Modellbildungsverfahren ist möglich.

**[0023]** Weiterhin bietet sich die Alternative, vorhandene Sensoren zu verwenden, um auf Beschleunigungen oder Torsionsmomente rotorseitig bzw. getriebeeingangsseitig zu schließen.

**[0024]** Für die Beschleunigungen kann beispielsweise auf Beschleunigungssensoren in Achsschränken bzw. Steuereinrichtungen von Pitchsystemen in der Rotornabe zurückgegriffen werden. Der Vorteil ist hier, dass solche Systeme zumeist aus Sicherheits-

gründen integriert sind und somit bereits redundant, also in mehrfacher Ausführung zu Verfügung stehen. Aus der ermittelten Rotorbeschleunigung kann dann durch Integration wieder auf die Rotordrehzahl geschlossen werden.

**[0025]** Eine erfindungsgemäße Recheneinheit, z. B. ein Steuergerät einer Energieerzeugungsanlage, ist, insbesondere programmtechnisch, dazu eingerichtet, ein erfindungsgemäßes Verfahren durchzuführen. Die Recheneinheit ist als Einrichtung zur Messsignalverarbeitung und Reglersignalgenerierung insbesondere dazu eingerichtet, eine Last in einem Antriebsstrang in Abhängigkeit von einer Differenz zwischen einer Drehzahl der Eingangswelle und einer Drehzahl der Ausgangswelle einzustellen, insbesondere durch entsprechende Ansteuerung eines elektrischen Generators.

**[0026]** Als integrierte Ausführungsform für das vorgeschlagene Dämpfungskonzept wird ein mit Beschleunigungs-, Drehzahl- und/oder Torsionsmoment-Sensoren ausgestattetes Getriebe vorgeschlagen, das zusammen mit einer solchen Recheneinheit sich selbst intelligent an die Umgebung, beispielsweise die Windenergieanlage, adaptiert und Stellsignale für das Generatormoment und auch weitere mögliche Aktoren in der Windenergieanlage bereitstellt, um Schwingungen, welche die Lebensdauer des Getriebes verringern können, zu reduzieren.

**[0027]** Weitere Vorteile und Ausgestaltungen der Erfindung ergeben sich aus der Beschreibung und der beiliegenden Zeichnung.

**[0028]** Es versteht sich, dass die vorstehend genannten und die nachfolgend noch zu erläuternden Merkmale nicht nur in der jeweils angegebenen Kombination, sondern auch in anderen Kombinationen oder in Alleinstellung verwendbar sind, ohne den Rahmen der vorliegenden Erfindung zu verlassen.

**[0029]** Die Erfindung ist anhand eines Ausführungsbeispiels in der Zeichnung schematisch dargestellt und wird im Folgenden unter Bezugnahme auf die Zeichnung ausführlich beschrieben.

#### Figurenbeschreibung

**[0030]** [Fig. 1](#) zeigt eine erste bevorzugte Ausführungsform einer erfindungsgemäßen Windenergieanlage.

**[0031]** [Fig. 2](#) zeigt eine zweite bevorzugte Ausführungsform einer erfindungsgemäßen Windenergieanlage.

## Detaillierte Beschreibung der Zeichnung

**[0032]** In den **Fig. 1** und **Fig. 2** werden gleiche Elemente mit gleichen Bezugsziffern bezeichnet. Dabei ist jeweils eine bevorzugte Ausführungsform einer erfindungsgemäßen Windenergieanlage schematisch in einem Blockdiagramm dargestellt und insgesamt mit **100** bzw. **200** bezeichnet.

**[0033]** Dargestellt sind ein Rotor **109** und ein Generator **102** einer Windenergieanlage **100, 200**, die durch einen Antriebsstrang bestehend aus einer Rotorabtriebswelle **110**, einem Getriebe **101**, einer Welle **111** ggf. mit Kupplung mechanisch miteinander verbunden sind. Der Rotor ist an einem rotorseitigen Ende des Antriebsstrangs, der Generator an einem generatorseitigen Ende angebracht. Der Generator **102** ist mit einem Drehzahlsensor **108** (Drehgeber) ausgerüstet, der die Generatordrehzahl **103** erfasst und an eine Recheneinheit **105**, die für die Steuerung der Windenergieanlage eingerichtet ist und daher als "Anlagensteuerung" bezeichnet wird, überträgt. Die Anlagensteuerung **105** ist dazu eingerichtet, die Leistungsabnahme des Generators **102** über Stellsignale **104**, welche insbesondere einen Stromrichter und/oder einen Läufer des Generators entsprechend ansteuern, zu beeinflussen.

**[0034]** In **Fig. 1** ist eingangsseitig des Getriebes ein erster Sensor **106** und ausgangsseitig ein zweiter Sensor **107** angeordnet, die jeweils ein Messsignal **113, 114** (insbesondere eine Reihe von Messwerten) erfassen und an eine Dämpfungsregelung **112** übertragen, in der ein Eingriff **115** für den Generator **102** bestimmt und an die Anlagensteuerung **105** übertragen wird. Insbesondere wird aus den erfassten Messsignalen **113** und **114** im Dämpfungsregler **112** als Eingriff ein additives Stellmoment **115** für den Generator berechnet und an die Anlagensteuerung **105** übergeben. Diese überlagert ein Soll-Lastmoment des Generators mit dem additiven Stellmoment. Das Soll-Lastmoment des Generators kann beispielsweise von einer Leistungs- und/oder Drehzahlregelung stammen, welche in Windenergieanlagen implementiert sein kann. Es sei darauf hingewiesen, dass die Dämpfungsregelung **112** in einer Ausführungsform als Teil der Anlagensteuerung **105** implementiert ist sein kann. Bei den Messsignalen **113** und **114** handelt es sich vorzugsweise um Drehzahlensignale, es kann sich jedoch auch um Beschleunigungssignale oder Torsionsmomentensignale handeln.

**[0035]** Der Dämpfungsregler **112** ist dazu eingerichtet, unter Berücksichtigung eines Übersetzungsverhältnisses des Getriebes **101** eine Drehzahldifferenz zwischen der Drehzahl **113** der Rotorabtriebswelle **110** als Eingangswelle des Getriebes **101** und der Drehzahl **114** der Welle **111** als Ausgangswelle des Getriebes **101** zu bestimmen. "Unter Berücksichtigung eines Übersetzungsverhältnisses" bedeutet, dass die Drehzahldifferenz theoretisch null ist. Der Dämpfungsregler **112** ist weiterhin dazu eingerichtet, diese Drehzahldifferenz auf einen Sollwert zu regeln, der vorzugsweise null ist. Es kann nämlich davon ausgegangen werden, dass Torsionsschwingungen über das Getriebe minimal sind, wenn keine Drehzahlabweichung besteht. Auf diese Weise kann eine Torsionsschwingung über eine Antriebsstrangkomponente, wie hier das Getriebe, gedämpft werden. Der Entwurf des Dämpfungsreglers erfolgt in diesem Fall vorzugsweise gemäß dem Ansatz für nicht-kollokierte Systeme und weist bspw. einen modellbasierten Regler auf. Anstelle der Drehzahldifferenz kann auch eine gemessene Torsionsmomentendifferenz oder ein einzelnes gemessene Torsionsmoment auf null geregelt werden.

**[0036]** In **Fig. 2** ist eine Windenergieanlage **200** gezeigt, in der auf der Welle **111** kein Sensor vorhanden ist. Stattdessen wird die Generatordrehzahl **103** dem Dämpfungsregler **212** zugeführt.

**[0037]** Der Dämpfungsregler **212** ist nun dazu eingerichtet, unter Berücksichtigung der beteiligten Übersetzungsverhältnisse eine Drehzahldifferenz zwischen der Drehzahl **113** der Rotorabtriebswelle **110** als Eingangswelle des Getriebes **101** und der Drehzahl **103** des Generators **102** sozusagen als Ausgangswelle des Getriebes **101** zu bestimmen. Der Dämpfungsregler **212** ist weiterhin dazu eingerichtet, diese Drehzahldifferenz auf einen Sollwert zu regeln, der vorzugsweise null ist. Es kann nämlich davon ausgegangen werden, dass Torsionsschwingungen zwischen Getriebeeingangswelle und Generatorwelle minimal sind, wenn keine Drehzahlabweichung besteht. Auf diese Weise kann eine Torsionsschwingung über eine Antriebsstrangkomponente, wie hier das Getriebe zusammen mit der Generatorwelle, gedämpft werden. Der Entwurf des Dämpfungsreglers erfolgt in diesem Fall vorzugsweise gemäß dem Ansatz für kollokierte Systeme und weist bspw. einen P-Regler auf.

**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**

- DE 102007019907 B4 [[0006](#)]
- US 2008/0067815 [[0007](#)]
- DE 102009059669 A1 [[0009](#)]

**Patentansprüche**

1. Verfahren zur Dämpfung von Torsionsschwingungen in einer Antriebsstrangkomponente (**101**), insbesondere einem Getriebe, insbesondere in einer Energieerzeugungsanlage (**100, 200**), wobei die Antriebsstrangkomponente (**101**) eine Eingangswelle (**110**) und eine Ausgangswelle (**111**) aufweist, wobei eine ausgangsseitige Last (**102**) in dem Antriebsstrang in Abhängigkeit von einer Differenz zwischen einer Drehzahl (**113**) der Eingangswelle (**110**) und einer Drehzahl (**114, 103**) der Ausgangswelle (**111**) eingestellt wird.

2. Verfahren nach Anspruch 1, wobei durch Einstellen der ausgangsseitigen Last (**102**) die Drehzahldifferenz auf einen Sollwert geregelt wird.

3. Verfahren nach Anspruch 2, wobei die Drehzahldifferenz unter Berücksichtigung eines Übersetzungsverhältnisses bestimmt wird, wobei der Sollwert null ist.

4. Verfahren nach einem der vorstehenden Ansprüche, wobei die Drehzahl (**113**) der Eingangswelle (**110**) und/oder die Drehzahl (**114, 103**) der Ausgangswelle (**111**), insbesondere mittels Sensoren (**106, 107, 180**) gemessen werden.

5. Verfahren nach einem der vorstehenden Ansprüche, wobei eine Beschleunigung der Eingangswelle (**110**) und/oder eine Beschleunigung der Ausgangswelle (**111**), insbesondere mittels Sensoren (**106, 107, 180**) gemessen werden.

6. Verfahren nach Anspruch 5, wobei die Beschleunigung der Eingangswelle (**110**) mittels wenigstens zweier Sensoren und/oder die Beschleunigung der Ausgangswelle (**111**) mittels wenigstens zweier Sensoren gemessen werden.

7. Verfahren nach einem der vorstehenden Ansprüche, wobei statt der Drehzahl ein Torsionsmoment verwendet wird und wobei statt der Drehzahldifferenz ein Torsionsmoment oder eine Torsionsmomentsdifferenz verwendet wird.

8. Verfahren nach einem der vorstehenden Ansprüche, wobei ein Bandsperrfilter, insbesondere ein Kerbfilter, verwendet wird, dessen Sperrfrequenz in Abhängigkeit von einer gemessenen Drehzahl im Antriebsstrang eingestellt wird.

9. Verfahren nach einem der vorstehenden Ansprüche, wobei als ausgangsseitige Last ein Lastmoment eines Generators eingestellt wird.

10. Verfahren nach Anspruch 9, wobei ein additives Stellmoment für das Lastmoment eingestellt wird.

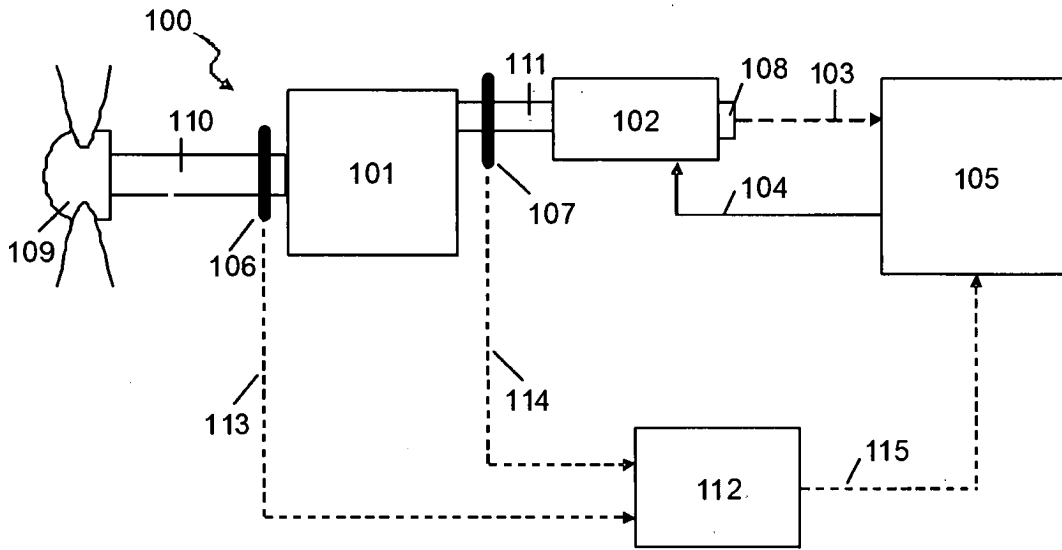
11. Recheneinheit (**112, 212, 105**), die dazu eingerichtet ist, ein Verfahren nach einem der vorstehenden Ansprüche durchzuführen.

12. Antriebsstrangkomponente (**101**) mit einer Eingangswelle (**110**) und einer Ausgangswelle (**111**), mit einem ersten Sensor (**106**) zum Erfassen einer Drehzahl (**113**), Beschleunigung oder eines Torsionsmoments der Eingangswelle (**110**) und/oder einem zweiten Sensor (**107**) zum Erfassen einer Drehzahl (**114, 103**), Beschleunigung oder eines Torsionsmoments der Ausgangswelle (**111**), und einer Recheneinheit (**112, 212, 105**) nach Anspruch 11.

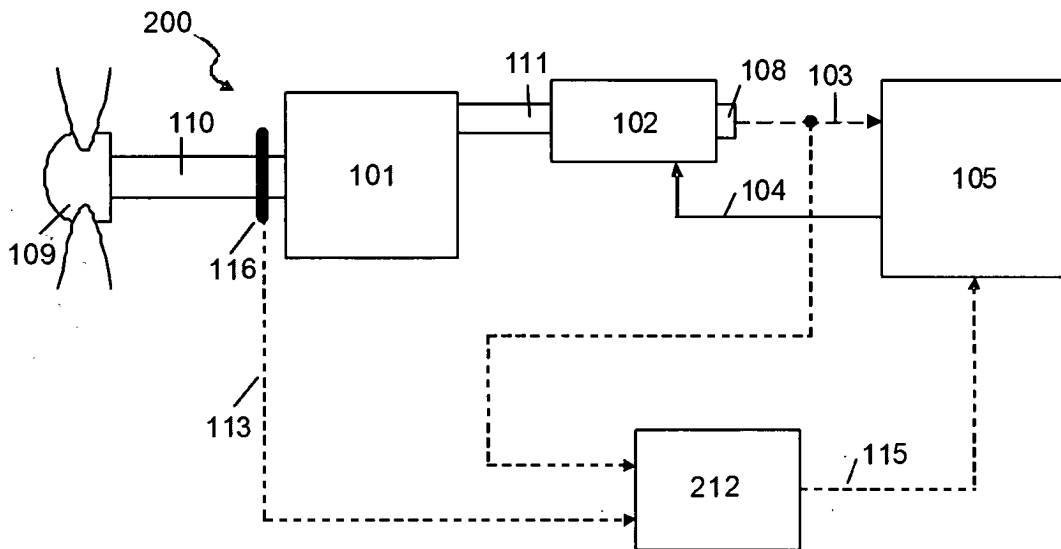
13. Energieerzeugungsanlage (**100, 200**), insbesondere Windenergieanlage, mit einer Recheneinheit (**112, 212, 105**) nach Anspruch 11 und/oder einer Antriebsstrangkomponente (**101**) nach Anspruch 12.

Es folgt ein Blatt Zeichnungen

Anhängende Zeichnungen



**FIG. 1**



**FIG. 2**