

(12) NACH DEM VERTRAG ÜBER DIE INTERNATIONALE ZUSAMMENARBEIT AUF DEM GEBIET DES
PATENTWESENS (PCT) VERÖFFENTLICHTE INTERNATIONALE ANMELDUNG

(19) Weltorganisation für geistiges Eigentum
Internationales Büro

(43) Internationales Veröffentlichungsdatum
09. März 2023 (09.03.2023)



(10) Internationale Veröffentlichungsnummer
WO 2023/031381 A1

(51) Internationale Patentklassifikation:
G06F 3/01 (2006.01) *G06F 3/0362* (2013.01)

(21) Internationales Aktenzeichen: PCT/EP2022/074422

(22) Internationales Anmeldedatum:
02. September 2022 (02.09.2022)

(25) Einreichungssprache: Deutsch

(26) Veröffentlichungssprache: Deutsch

(30) Angaben zur Priorität:
10 2021 122 925.1 04. September 2021 (04.09.2021) DE
10 2021 123 033.0 06. September 2021 (06.09.2021) DE

(71) Anmelder: **INVENTUS ENGINEERING GMBH**
[AT/AT]; Montafonerstraße 68, 6771 St. Anton i.M. (AT).

(72) Erfinder: **BRANDL, Mathias**; Briferweg 5, 6780 Schruns
(AT). **BATTLOGG, Stefan**; Zalanweg 10, 6771 St. Anton
i.M. (AT). **EBERL, Martin**; Weiterschweg 60, 4851
Gampern (AT). **RAAB, Bernhard**; Prinz Eugen-Straße 45,
4840 Vöcklabruck (AT).

(74) Anwalt: **BSB PATENTANWÄLTE SCHÜTTE & EN-
GELEN PART MBB**; Am Markt 10, 59302 Oelde (DE).

(81) Bestimmungsstaaten (soweit nicht anders angegeben, für
jede verfügbare nationale Schutzrechtsart): AE, AG, AL,

AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW,
BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CV, CZ, DE, DJ,
DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH,
GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IQ, IR, IS, IT, JM, JO,
JP, KE, KG, KH, KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR,
LS, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY,
MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT,
QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL, ST,
SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ,
VC, VN, WS, ZA, ZM, ZW.

(84) Bestimmungsstaaten (soweit nicht anders angegeben, für
jede verfügbare regionale Schutzrechtsart): ARIPO (BW,
GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, ST,
SZ, TZ, UG, ZM, ZW), eurasisches (AM, AZ, BY, KG, KZ,
RU, TJ, TM), europäisches (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ,
DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT,
LU, LV, MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI,
SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN,
GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

Veröffentlicht:

— mit internationalem Recherchenbericht (Artikel 21 Absatz
3)

(54) Title: METHOD FOR OPERATING AN INPUT DEVICE, AND INPUT DEVICE

(54) Bezeichnung: VERFAHREN ZUM BETREIBEN EINES EINGABEGERÄTS UND EINGABEGERÄT

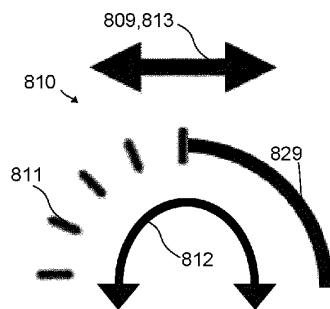


Fig. 4

(57) **Abstract:** The invention relates to a method for operating an input device (800) and to an input device. An input element (802) of the input device (800) is manually operated and pivoted to perform an input into the with the input device (800). A change in the angular position (837) of the input element (802) is detected by means of a sensor device (5). A signal (842) is output, which is influenced by the change in the angular position (837) of the input element (802). A signal (842) is output, which is influenced by the change in the angular position (837). A freewheeling state (850) of the pivotable input element (802) is simulated from a starting time (853). From the starting time (852), a signal (842) is output in the freewheeling state (850), which signal is independent of the angular position (837) of the input element (802).

(57) **Zusammenfassung:** Verfahren zum Betreiben eines Eingabegeräts (800) und Eingabegerät. Ein Eingabeelement (802) des Eingabegeräts (800) wird zur Durchführung einer Eingabe in die mit dem Eingabegerät (800) manuell betätigt und verschwenkt. Eine Änderung einer Winkelstellung (837) des Eingabeelements (802) wird mittels einer Sensoreinrichtung (5) erfasst. Es wird ein Signal (842) ausgegeben, welches durch die Änderung der Winkelstellung (837) des Eingabeelements (802) beeinflusst wird. Es wird ein Signal (842) ausgegeben, welches durch die Änderung der Winkelstellung (837) beeinflusst wird. Ein Freilaufzustand (850) des schwenkbaren Eingabeelements (802) wird ab einem Startzeitpunkt (853) simuliert. Ab dem Startzeitpunkt (852) wird in dem Freilaufzustand (850) ein Signal (842) ausgegeben, welches unabhängig von der Winkelstellung (837) des Eingabeelements (802) ist.

WO 2023/031381 A1