

⑫

DEMANDE DE BREVET D'INVENTION

A1

②2 Date de dépôt : 18.04.01.

③0 Priorité :

④3 Date de mise à la disposition du public de la
demande : 25.10.02 Bulletin 02/43.

⑤6 Liste des documents cités dans le rapport de
recherche préliminaire : *Se reporter à la fin du
présent fascicule*

⑥0 Références à d'autres documents nationaux
apparentés :

⑦1 Demandeur(s) : KUHN SA Société anonyme — FR.

⑦2 Inventeur(s) : WALCH MARTIN et WILHELM JOEL.

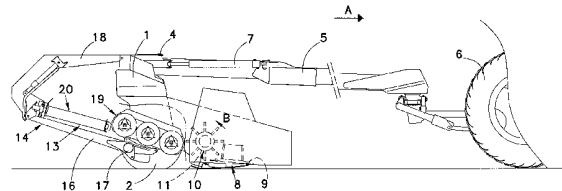
⑦3 Titulaire(s) :

⑦4 Mandataire(s) : ANDRES JEAN CLAUDE.

⑤4 MACHINE DE FENAISON, NOTAMMENT UNE FAUCHEUSE AVEC UN DISPOSITIF GROUPEUR D'ANDAINS.

⑤7 La présente invention se rapporte à une machine de fenaison, notamment une faucheuse de végétaux avec un dispositif groupeur (13) permettant de regrouper sur un andain double les végétaux coupés en deux passages ou bien de former un andain simple. Le dispositif groupeur (13) se compose d'un premier organe de déplacement (19) des végétaux vers le côté arrière de la machine et d'un deuxième organe de déplacement (20) des végétaux vers un côté latéral.

Elle est remarquable en ce que le deuxième organe de déplacement (20) est monté sur un support (14) de manière à pouvoir être rapproché ou être écarté du premier organe de déplacement (19) pour la formation d'un andain double ou d'un andain simple.



Description

La présente invention se rapporte à une machine de fenaison, notamment une faucheuse de végétaux pouvant être attelée à un tracteur et comportant un bâti portant un mécanisme de coupe auquel peut être associé un mécanisme de conditionnement, et un dispositif groupeur permettant de regrouper sur un andain double les végétaux coupés en deux passages ou de former un andain simple, lequel dispositif groupeur se compose d'un premier organe de déplacement des végétaux vers le côté arrière de la machine et d'un deuxième organe de déplacement des végétaux vers un côté latéral de la machine.

10 Un dispositif groupeur de ce type permet de positionner le premier organe de déplacement très près du mécanisme de coupe ou du mécanisme de conditionnement. Il reçoit ainsi la totalité du fourrage en provenance de ces mécanismes. Cela évite toute perte de fourrage entre ces derniers et ledit organe de déplacement.

15 Sur une machine connue, le premier et le deuxième organe de déplacement forment un ensemble porté par des bras qui sont articulés sur le bâti.

Pour la formation d'un andain simple, les deux organes de déplacement sont basculés vers l'arrière et vers le haut de manière à ce que le fourrage tombe directement sur le sol à la sortie du mécanisme de conditionnement. Dans cette position, les deux organes de déplacement qui s'étendent assez loin vers l'arrière et vers le haut sont très encombrants. Ils gênent alors la visibilité du conducteur vers l'arrière. Ils provoquent aussi une usure prématurée de l'ensemble et peuvent même déséquilibrer la machine lorsqu'elle travaille sur un terrain avec d'importantes dénivellations.

25 La présente invention a pour but de proposer une machine telle que décrite dans l'introduction avec un dispositif groupeur simple et ne présentant pas les inconvénients précités.

A cet effet, une importante caractéristique de l'invention consiste en ce que le deuxième organe de déplacement du dispositif groupeur est monté sur un support de manière à pouvoir être rapproché ou être écarté du premier organe de déplacement pour la formation d'un andain double ou d'un andain simple. Dans ce cas, le premier organe reste en place et déplace constamment le fourrage vers

l'arrière. Pour la formation d'un andain simple, le fourrage tombe sur le sol entre les deux organes de déplacement. Le déplacement du seul deuxième organe est assez simple. Il est avantageusement articulé sur son support au moyen d'un axe sensiblement horizontal. Celui-ci se situe avantageusement à l'arrière du deuxième organe de déplacement. Cet agencement permet d'obtenir, en faisant uniquement pivoter le deuxième organe de déplacement autour dudit axe d'articulation, l'espace nécessaire au passage du fourrage vers le sol pour la formation d'un andain simple. Ledit pivotement peut être assuré à l'aide d'un vérin hydraulique.

Selon une autre caractéristique de l'invention, des déflecteurs repliables sont disposés sous le deuxième organe de déplacement. Ces déflecteurs sont dirigés vers le bas lorsque le deuxième organe de déplacement est écarté. Ils guident alors le fourrage vers le sol et évitent son éparpillement. D'autre part, ces déflecteurs sont repliés vers le haut dans une position sensiblement horizontale, lorsque le deuxième organe de déplacement est rapproché du premier organe de déplacement. Cette position pourra également être retenue pour le transport. Ces déflecteurs repliés sont ainsi éloignés du sol et ne risquent pas de rester accrochés à d'éventuels obstacles.

Selon une autre caractéristique de l'invention, le deuxième organe de déplacement est constitué par une bande transporteuse passant sur des rouleaux. Au moins un de ces rouleaux est monté sur une pièce porteuse qui est liée à un pivot actionné par un ressort. Celui-ci assure une traction sur ledit pivot de sorte qu'il pousse le rouleau vers l'extérieur pour tendre constamment la bande transporteuse d'une manière optimale.

Selon une autre caractéristique de l'invention, un rouleau de la bande transporteuse est entraîné en rotation au moyen d'un moteur hydraulique qui est relié à une pompe au moyen de tuyaux et qui est commandé à l'aide d'un distributeur hydraulique. L'actionnement de ce dernier est avantageusement combiné avec la commande du vérin hydraulique qui fait pivoter le deuxième organe de déplacement autour de son axe d'articulation. La liaison entre la pompe et le moteur hydraulique est alors automatiquement coupé lorsque ledit vérin hydraulique fait pivoter le deuxième organe de déplacement dans la position où il est éloigné du premier organe de déplacement. Inversement ladite liaison est

automatiquement rétablie lorsque le vérin hydraulique fait pivoter le deuxième organe de déplacement dans la position où il est rapproché du premier organe de déplacement.

D'autres caractéristiques et avantages de l'invention ressortiront de la description ci-après d'un exemple de réalisation non limitatif de l'invention, avec
5 référence aux dessins annexés dans lesquels :

- la figure 1 représente une vue de côté, avec une coupe partielle, d'une machine selon l'invention ;
- la figure 2 représente une vue de dessus de la machine selon l'invention ;
- 10 - la figure 3 représente à plus grande échelle le dispositif groupeur d'andains dans une première position de travail ;
- la figure 4 représente à plus grande échelle le dispositif groupeur d'andains dans une seconde position de travail ;
- la figure 5 représente une vue de détail, avec une coupe partielle, du
15 deuxième organe de déplacement.

Telle qu'elle est représentée sur les figures 1 et 2, la faucheuse selon l'invention comporte un bâti (1) en forme de U renversé et équipé de deux roues d'appui (2 et 3). Sur ce bâti (1) est articulé, au moyen d'un axe sensiblement vertical (4), un timon (5) permettant l'attelage à un tracteur (6). Celui-ci sert à
20 animer et à déplacer la faucheuse dans la direction d'avancement indiquée par la flèche A. La position du bâti (1) par rapport au timon (5) peut être modifiée à l'aide d'un vérin hydraulique (7). Ce dernier permet de faire varier l'angle que forme le bâti (1) avec le timon (5) pour le transposer dans au moins une position de transport dans laquelle il se situe dans le prolongement du tracteur (6) (figure
25 2) et au moins une position de travail dans laquelle il est décalé latéralement par rapport au tracteur (6).

Ledit bâti (1) comporte un mécanisme de coupe (8) apte à suivre les dénivellations du sol. Ce mécanisme (8) présente une pluralité d'outils de coupe tels que des disques (9) qui comportent des couteaux et qui sont disposés suivant
30 une ligne sensiblement perpendiculaire à la direction d'avancement (A). Pour la coupe, lesdits disques (9) sont entraînés en rotation autour d'axes dirigés vers le haut, depuis un arbre de prise de force du tracteur. Les moyens d'entraînement

peuvent être constitués par des roues dentées logées dans un carter situé sous les disques (9), des carters de renvoi et des arbres de transmission non représentés. Le bâti (1) porte également un mécanisme de conditionnement (10) qui est associé au mécanisme de coupe (8). Ledit mécanisme de conditionnement (10) est
5 notamment réalisé sous la forme d'un rotor (11) destiné à accélérer le séchage des végétaux coupés. A cet effet, ledit rotor (11) est monté de manière à pouvoir tourner autour d'un axe sensiblement horizontal (12) et comporte des fléaux qui fragmentent la pellicule extérieure des tiges des végétaux. L'entraînement en rotation du rotor (11) peut également être assuré à partir de l'arbre de prise de
10 force du tracteur.

Le bâti (1) de la machine porte en sus un dispositif groupeur (13) permettant de regrouper sur un andain double les végétaux coupés en deux passages successifs ou de former un andain simple. Comme cela ressort des figures 3 et 4, ce dispositif groupeur (13) est monté sur un support (14) qui est constitué par deux
15 bras latéraux (15 et 16) reliés par une traverse (17) et qui se situent sous ledit dispositif (13) et par un bras central (18) qui s'étend par-dessus ledit dispositif (13). La traverse (17) avec les deux bras latéraux (15 et 16) est fixée à la partie inférieure du bâti (1) tandis que le bras central (18) est fixé à sa partie supérieure (voir figure 1). Le dispositif groupeur (13) se compose d'un premier organe de
20 déplacement (19) des végétaux vers le côté arrière de la machine et d'un deuxième organe de déplacement (20) des végétaux vers un côté latéral de la machine. Le premier organe de déplacement (19) se situe à proximité du mécanisme de conditionnement (10). Il est par exemple formé par trois tambours horizontaux (21) placés côte à côte et supportés par la traverse (17). Les tambours (21) peuvent
25 être entraînés en rotation par un moteur hydraulique afin de déplacer les végétaux sur leurs côtés supérieurs vers l'arrière, en direction du deuxième organe de déplacement (20).

Le deuxième organe de déplacement (20) est monté sur le support (14) de manière à pouvoir être rapproché ou être écarté du premier organe de déplacement
30 (19) pour la formation d'un andain double ou d'un andain simple. A cet effet, il est avantageusement articulé sur le support (14) au moyen d'axes (22, 23, 24) sensiblement horizontaux et alignés entre eux. Ces axes se situent sur le côté

arrière du deuxième organe de déplacement (20). Ce dernier est pivotable autour desdits axes (22 à 24) en vue d'obtenir le rapprochement et l'écartement précités. Un vérin hydraulique (25) est articulé, d'une part, sur le deuxième organe de déplacement (20) et, d'autre part, sur le bras central (18) du support (14). Ce vérin
5 (25) assure, lorsqu'il est actionné pour s'allonger ou se raccourcir, les pivotements précités du deuxième organe de déplacement (20) autour des axes (22, 23, 24).

Deux déflecteurs repliables (26 et 27) sont disposés sous le deuxième organe de déplacement (20). Chacun de ces déflecteurs (26 et 27) est formé par une tôle de forme sensiblement rectangulaire. Chacun est articulé sur la structure du
10 deuxième organe de déplacement (20) et est en sus relié à l'un des bras (15 et 16) du support (14) des organes de déplacement (19 et 20) au moyen de tringles (28 et 29). Celles-ci sont articulées sur lesdits bras (15 et 16) et sur lesdits déflecteurs (26 et 27). Chaque tringle (28, 29) déplace le déflecteur (26, 27) correspondant dans une position où il est dirigé obliquement vers le bas, lorsque le deuxième
15 organe de déplacement (20) est écarté du premier organe de déplacement (19). Inversement, elle le déplace dans une position sensiblement horizontale, en le faisant pivoter vers le haut autour de son axe d'articulation sur la structure du deuxième organe de déplacement (20), lorsque ce dernier est rapproché du premier organe de déplacement (19).

20 Le deuxième organe de déplacement (20) est constitué par une bande transporteuse (30) passant sur des rouleaux (31 et 32) qui sont dirigés dans la direction d'avancement (A) et qui sont guidés sur des longerons (33 et 34). Il ressort notamment de la figure 5 que le rouleau (32) est monté sur une pièce porteuse (35) comprenant notamment une traverse (36). Les extrémités de cette
25 traverse (36) sont guidées dans des trous allongés horizontalement (37 et 38) des longerons (33 et 34) de manière à pouvoir être déplacées pour tendre la bande transporteuse (30). Ladite traverse (36) comporte un premier bras (39) qui est relié à une extrémité d'un pivot (40) qui est articulé sur un axe (41) sensiblement vertical. Un ressort de traction (42) est accroché à une autre extrémité de ce pivot
30 (40) et l'actionne de sorte qu'il pousse la traverse (36) et le rouleau (32) vers le côté extérieur et les éloigne du rouleau (31). Le premier bras (39) est légèrement décalé par rapport à un plan de symétrie (43) de la bande transporteuse (30), de la

traverse (36) et du rouleau (32). De ce fait, la poussée du pivot (40) tend également à faire pivoter la traverse (36) et le rouleau (32) dans le plan horizontal.

La traverse (36) comporte un deuxième bras (44) qui s'étend parallèlement au premier bras (39). Une tige partiellement filetée (45) est articulée à l'extrémité libre du deuxième bras (44). Cette tige s'étend perpendiculairement audit bras (44) et dépasse latéralement de la bande transporteuse (30). Elle permet d'effectuer une traction ou une poussée sur le deuxième bras (44), lequel oriente alors la traverse (36) et le rouleau (32) dans le plan horizontal. Ceci permet, d'une part, de contrecarrer le pivotement précité dans le plan horizontal de la traverse (36) et du rouleau (32) qui est provoqué par le ressort (42) et le pivot (40) et, d'autre part, d'amener le rouleau (32) dans une position où la bande transporteuse (30) est parfaitement centrée sur ledit rouleau (32). La tige (45) peut être immobilisée dans la position appropriée au moyen d'écrous (46).

L'animation de la bande transporteuse (30) est assurée au moyen d'un moteur hydraulique (47) qui entraîne le rouleau (31) en rotation. Ce moteur (47) est relié à l'aide de tuyaux à une pompe hydraulique pouvant être disposée sur le tracteur. La marche et l'arrêt du moteur (47) peuvent être commandés avec un distributeur hydraulique qui ouvre ou ferme le passage de l'huile entre ladite pompe et le moteur (47). L'actionnement dudit distributeur peut être effectué manuellement. Ledit actionnement peut avantageusement être combiné avec la commande du vérin hydraulique (25) qui fait pivoter le deuxième organe de déplacement (20) autour de ses axes d'articulation (22 à 24). Cette combinaison est telle que le passage entre la pompe et le moteur hydraulique (47) est automatiquement fermé lorsque ledit vérin hydraulique (25) fait pivoter le deuxième organe de déplacement (20) dans la position où il est éloigné du premier organe de déplacement (19) et que ledit passage est automatiquement ouvert lorsque le vérin hydraulique (25) fait pivoter ce deuxième organe de déplacement (20) dans la position où il est rapproché du premier organe de déplacement (19). Dans ce cas, l'entraînement de la bande transporteuse (30) du deuxième organe de déplacement (20) et son arrêt sont obtenus automatiquement avec le changement de position de l'organe de déplacement (20), sans que l'utilisateur n'ait à intervenir.

La commande du vérin hydraulique (25) qui fait pivoter le deuxième organe de déplacement (20) autour de ses axes d'articulation (22 à 24) peut avantageusement être combinée avec la commande du vérin hydraulique (7) qui fait pivoter le timon (5) autour de l'axe d'articulation (4) sur le bâti (1). Cette
5 combinaison est telle que lorsque le vérin hydraulique (7) est commandé, à l'aide d'un distributeur, pour qu'il se déplace dans une première position de travail dans laquelle le timon (5) forme un certain angle avec le bâti (1), le vérin hydraulique (25) est automatiquement commandé de sorte qu'il écarte le deuxième organe de déplacement (20) du premier organe (19). A l'inverse, lorsque le vérin hydraulique
10 (7) est commandé pour qu'il se déplace dans une deuxième position de travail dans laquelle le timon (5) forme un angle différent avec le bâti (1), le vérin hydraulique (25) est automatiquement commandé de sorte qu'il rapproche le deuxième organe de déplacement (20) du premier organe (19). Lesdites positions du timon (5) par rapport au bâti (1) peuvent correspondre à des positions de travail à droite et à
15 gauche du tracteur (6) qui permettent le travail en aller-retour. Le positionnement du deuxième organe de déplacement (20) peut ainsi être obtenu sans intervention particulière de l'utilisateur lors du passage d'une position de travail dans l'autre.

Au travail, la machine est tirée par le tracteur (6) dans la direction (A). Le bâti (1) est décalé latéralement par rapport au tracteur (6), au moyen du vérin
20 hydraulique (7) qui fait tourner le timon (5) autour de l'axe d'articulation (4). De ce fait, le tracteur (6) ne roule pas sur les végétaux devant être coupés. Le mécanisme de coupe (8) est abaissé et glisse sur le sol. Les disques (9) sont entraînés en rotation de sorte que leurs couteaux coupent les végétaux dans les parties avant de leurs trajectoires. Lesdits végétaux sont alors repris par le rotor
25 (11) du mécanisme de conditionnement (10) qui tourne dans le sens de la flèche (B). Celui-ci fragmente la pellicule extérieure des tiges des végétaux pour accélérer leur séchage. Ces végétaux arrivent ensuite sur le premier organe de déplacement (19) qui les déplace vers l'arrière de la machine. Pour cela, les tambours (21) sont entraînés en rotation dans le sens de la flèche (C) et font passer
30 les végétaux de l'un à l'autre.

Lors d'un premier passage avec la machine, le deuxième organe de déplacement (20) est écarté du premier organe de déplacement (19) comme cela

est représenté sur la figure 3. Les végétaux tombent alors sur le sol à l'arrière dudit premier organe (19). Ils sont guidés par les déflecteurs (26 et 27) afin de constituer un andain de largeur relativement régulière. Au passage suivant, le deuxième organe de déplacement (20) peut être rapproché du premier organe de déplacement (19) au moyen du vérin hydraulique (25) (figure 4). Le rouleau (31) est alors entraîné en rotation par le moteur hydraulique (47) qui peut être actionné en même temps que le vérin (25) précité. La bande (30) se déplace alors dans le sens de la flèche (D) et déplace les végétaux latéralement pour qu'ils tombent sur l'andain formé au passage précédent. Cela permet de regrouper deux andains en vue de faciliter le ramassage des végétaux.

Lorsque la machine selon l'invention est utilisée pour travailler en faisant des allers et retours sur le même côté d'une parcelle, le châssis (1) est déplacé, lors de chaque demi-tour, sur le côté opposé du tracteur (6) à l'aide du vérin hydraulique (7). La commande de ce vérin hydraulique (7) peut également actionner automatiquement le vérin hydraulique (25) de sorte qu'à l'aller le deuxième organe de déplacement (20) soit écarté du premier organe (19) et qu'au retour ledit deuxième organe (20) soit rapproché de ce dernier. Ainsi, à l'aller les végétaux tombent directement sur le sol entre les deux organes (19 et 20) et au retour ils sont déplacés latéralement par le deuxième organe de déplacement (20) en vue de former un andain double. Le sens de déplacement de la bande (30) peut être inversé si l'utilisateur veut déposer le fourrage sur le côté opposé de la machine.

Il est bien évident que l'invention n'est pas limitée au mode de réalisation décrit et représenté sur les dessins annexés. Des modifications restent possibles, notamment en ce qui concerne la constitution des divers éléments ou par substitution d'équivalents techniques, sans pour autant sortir du domaine de protection.

Revendications

1. Machine de fenaison, notamment une faucheuse de végétaux pouvant être attelée à un tracteur et comportant un bâti (1) portant un mécanisme de coupe (8) auquel peut être associé un mécanisme de conditionnement (10) et un
5 dispositif groupeur (13) permettant de regrouper sur un andain double les végétaux coupés en deux passages ou de former un andain simple, lequel dispositif groupeur (13) se compose d'un premier organe de déplacement (19) des végétaux vers le côté arrière de la machine et d'un deuxième organe de déplacement (20) des végétaux vers un côté latéral de la machine,
10 **caractérisée par le fait** que le deuxième organe de déplacement (20) est monté sur un support (14) de manière à pouvoir être rapproché ou être écarté du premier organe de déplacement (19) pour la formation d'un andain double ou d'un andain simple.

- 15 2. Machine selon la revendication 1, **caractérisée par le fait** que le deuxième organe de déplacement (20) est articulé sur le support (14) au moyen d'axes (22, 23, 24) sensiblement horizontaux et alignés entre eux.

3. Machine selon la revendication 2, **caractérisée par le fait** que les axes
20 d'articulation (22, 23, 24) se situent à l'arrière du deuxième organe de déplacement (20).

4. Machine selon la revendication 2 ou 3, **caractérisée par le fait** que le
25 deuxième organe de déplacement (20) est pivotable autour des axes d'articulation (22, 23, 24) au moyen d'un vérin hydraulique (25).

5. Machine selon l'une quelconque des revendications précédentes, **caractérisée
par le fait** que des déflecteurs repliables (26 et 27) sont disposés sous le
30 deuxième organe de déplacement (20).

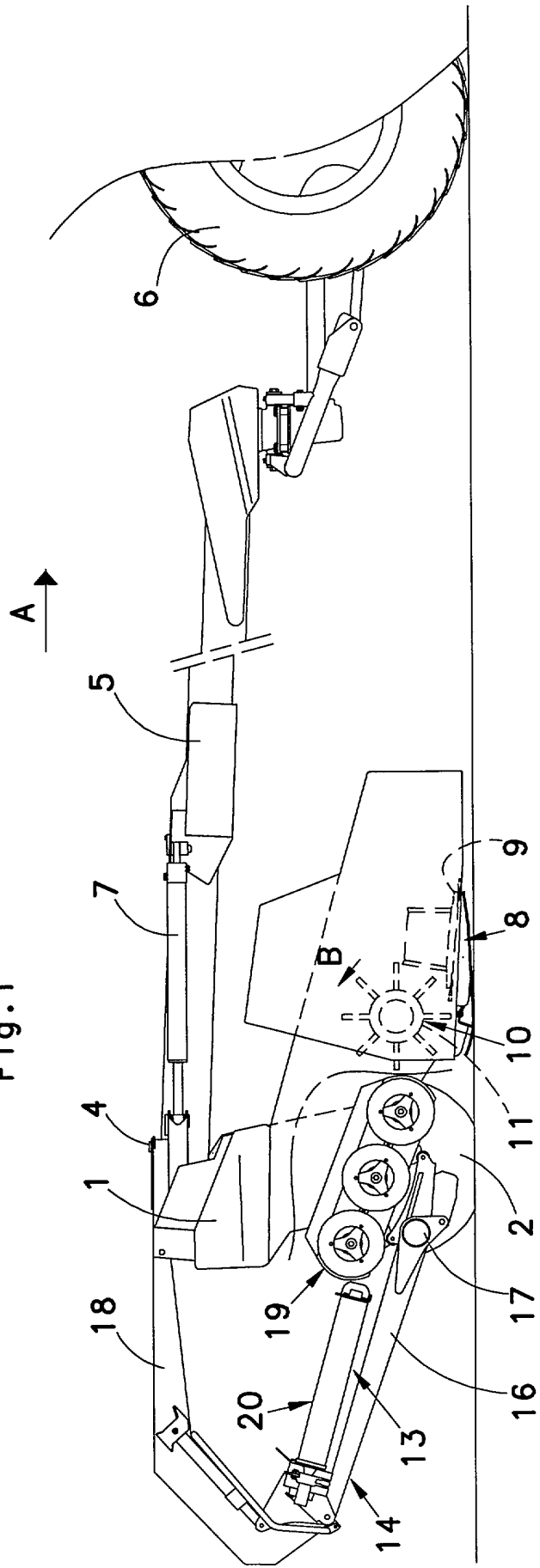
6. Machine selon la revendication 5, **caractérisée par le fait** que les déflecteurs
(26 et 27) sont articulés sur le deuxième organe de déplacement (20) et sont

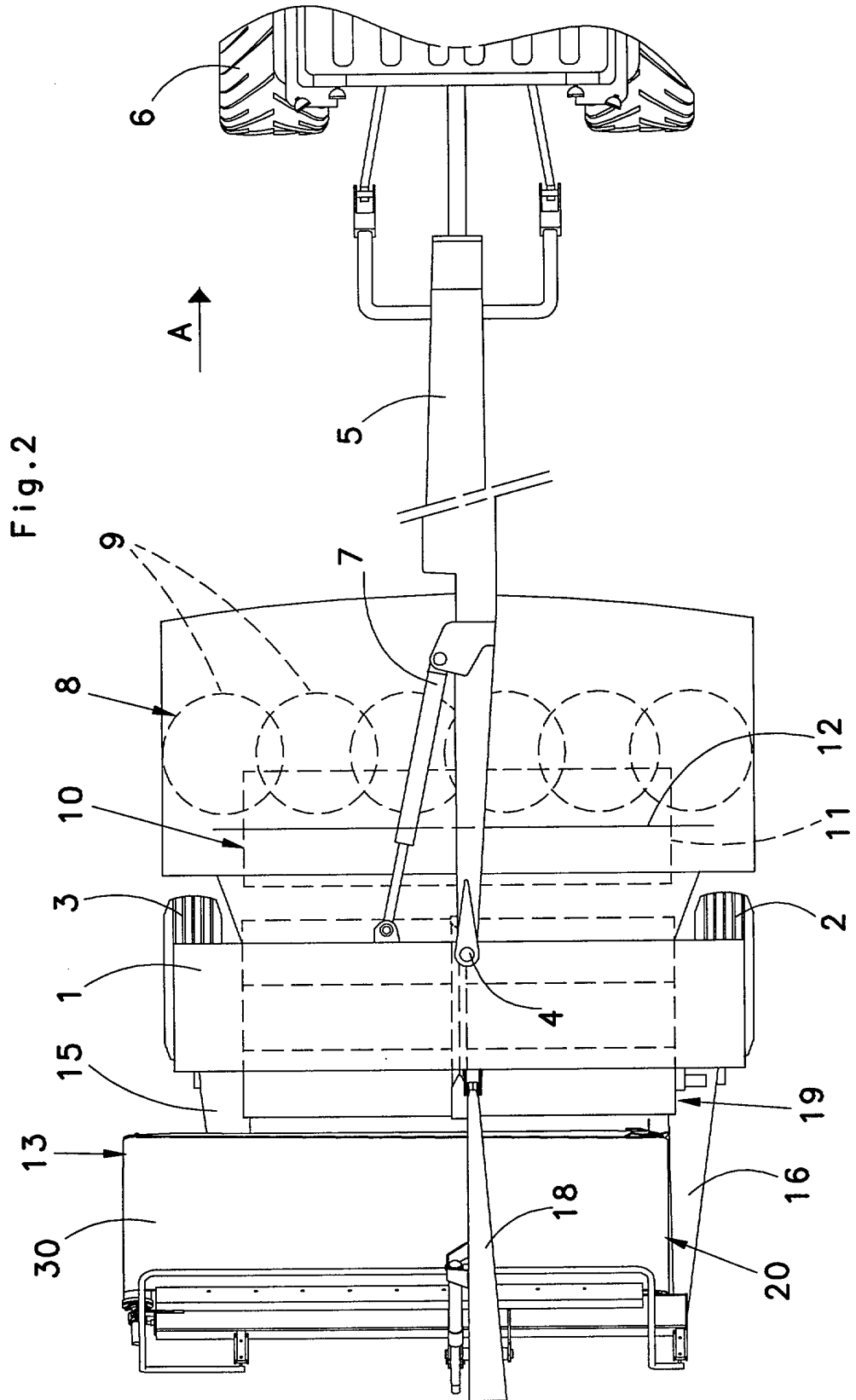
reliés au support (14) du dispositif groupeur (13) au moyen de tringles (28 et 29).

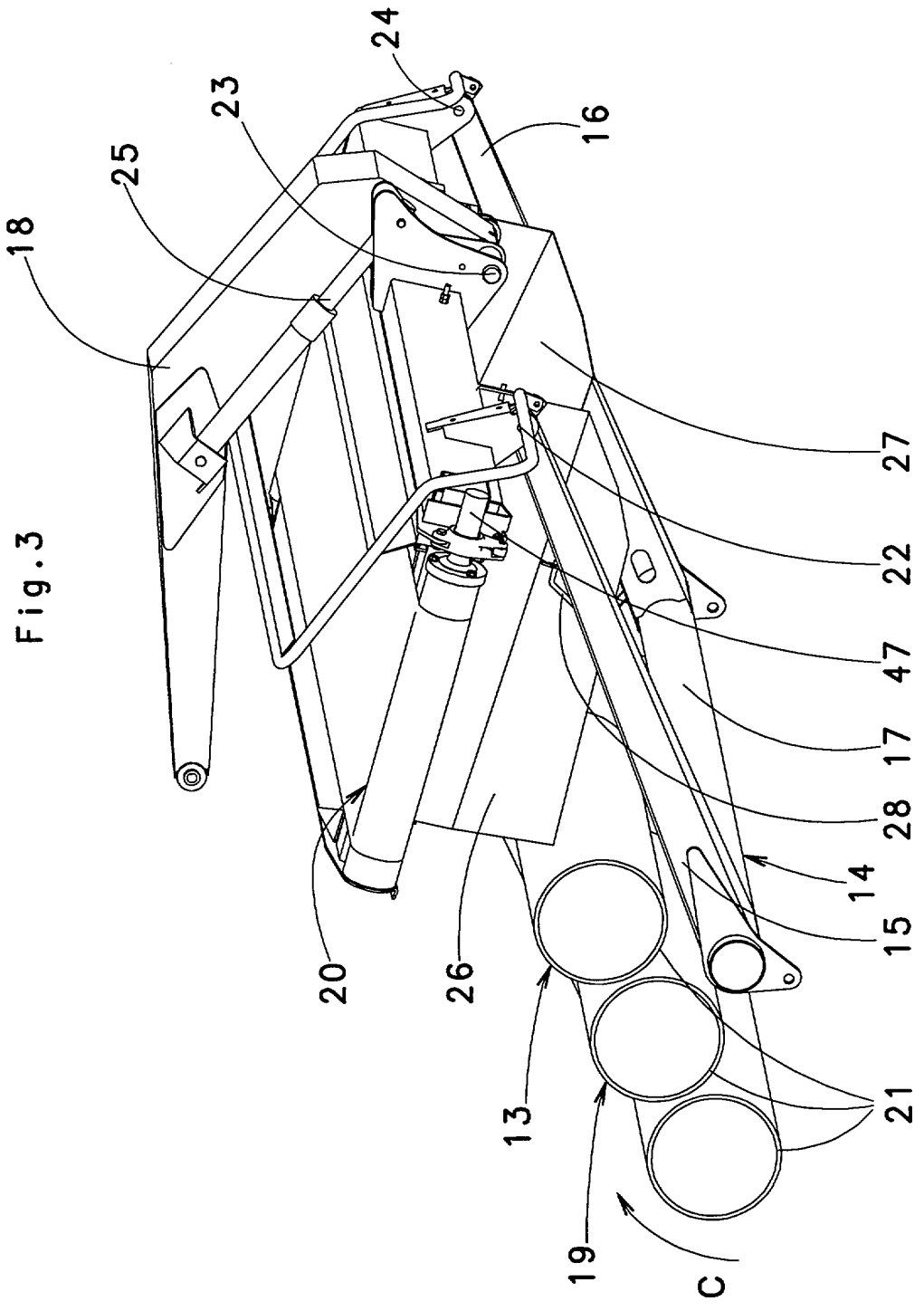
- 5 7. Machine selon la revendication 5 ou 6, *caractérisée par le fait* que les déflecteurs (26 et 27) sont dirigés obliquement vers le bas par les tringles (28 et 29) lorsque le deuxième organe de déplacement (20) est écarté du premier organe de déplacement (19).
- 10 8. Machine selon la revendication 5, 6 ou 7, *caractérisée par le fait* que les déflecteurs (26 et 27) sont repliés dans une position sensiblement horizontale par les tringles (28 et 29) lorsque le deuxième organe de déplacement (20) est rapproché du premier organe de déplacement (19).
- 15 9. Machine selon l'une quelconque des revendications précédentes, *caractérisée par le fait* que le deuxième organe de déplacement (20) est constitué par une bande transporteuse (30) passant sur des rouleaux (31 et 32).
- 20 10. Machine selon la revendication 9, *caractérisée par le fait* qu'au moins un rouleau (32) est monté sur une traverse (36) qui est reliée à un pivot (40) actionné par un ressort (42).
- 25 11. Machine selon la revendication 9, *caractérisée par le fait* qu'un rouleau (31) est entraîné en rotation au moyen d'un moteur hydraulique (47) qui est relié à une pompe au moyen de tuyaux et qui est commandé à l'aide d'un distributeur hydraulique.
- 30 12. Machine selon la revendication 11, *caractérisée par le fait* que l'actionnement dudit distributeur hydraulique est combiné avec la commande du vérin hydraulique (25) qui fait pivoter le deuxième organe de déplacement (20) autour de ses axes d'articulation (22, 23, 24).

13. Machine selon la revendication 12, *caractérisée par le fait* que la liaison entre la pompe et le moteur hydraulique (47) est automatiquement coupée lorsque ledit vérin hydraulique (25) fait pivoter le deuxième organe de déplacement (20) dans la position où il est éloigné du premier organe de déplacement (19) et que ladite liaison est automatiquement rétablie lorsque le vérin hydraulique (25) fait pivoter le deuxième organe de déplacement (20) dans la position où il est rapproché du premier organe de déplacement (19).
- 10 14. Machine selon l'une quelconque des revendications précédentes, *caractérisée par le fait* que le bâti (1) comporte un timon d'attelage (5) qui est articulé sur un axe sensiblement vertical (4) autour duquel il peut être déplacé à l'aide d'un vérin hydraulique (7) dont la commande est combinée avec celle du vérin hydraulique (25) qui fait pivoter le deuxième organe de déplacement (20) autour de ses axes d'articulation (22, 23, 24).
- 15 15. Machine selon la revendication 14, *caractérisée par le fait* que lors du déplacement du vérin hydraulique (7) situé entre le timon (5) et le bâti (1) dans une première position de travail, le vérin hydraulique (25) qui pivote le deuxième organe de déplacement (20) est commandé de sorte qu'il écarte celui-ci du premier organe de déplacement (19) et que lors du déplacement dudit vérin hydraulique (7) situé entre le timon (5) et le bâti (1) dans une deuxième position de travail, ledit vérin hydraulique (25) qui pivote le deuxième organe de déplacement (20) est commandé de sorte qu'il rapproche ce dernier du premier organe de déplacement (19).

Fig. 1







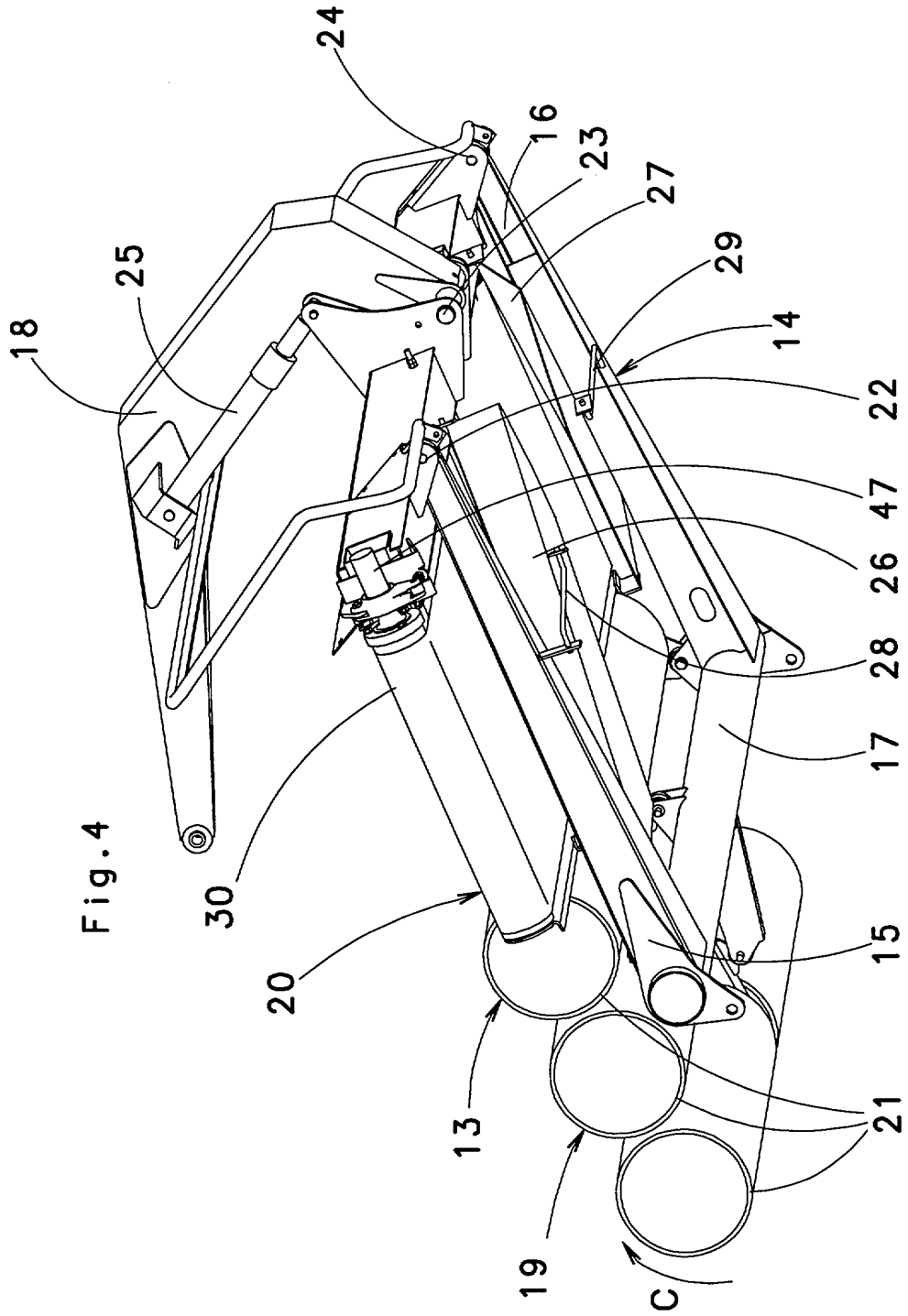
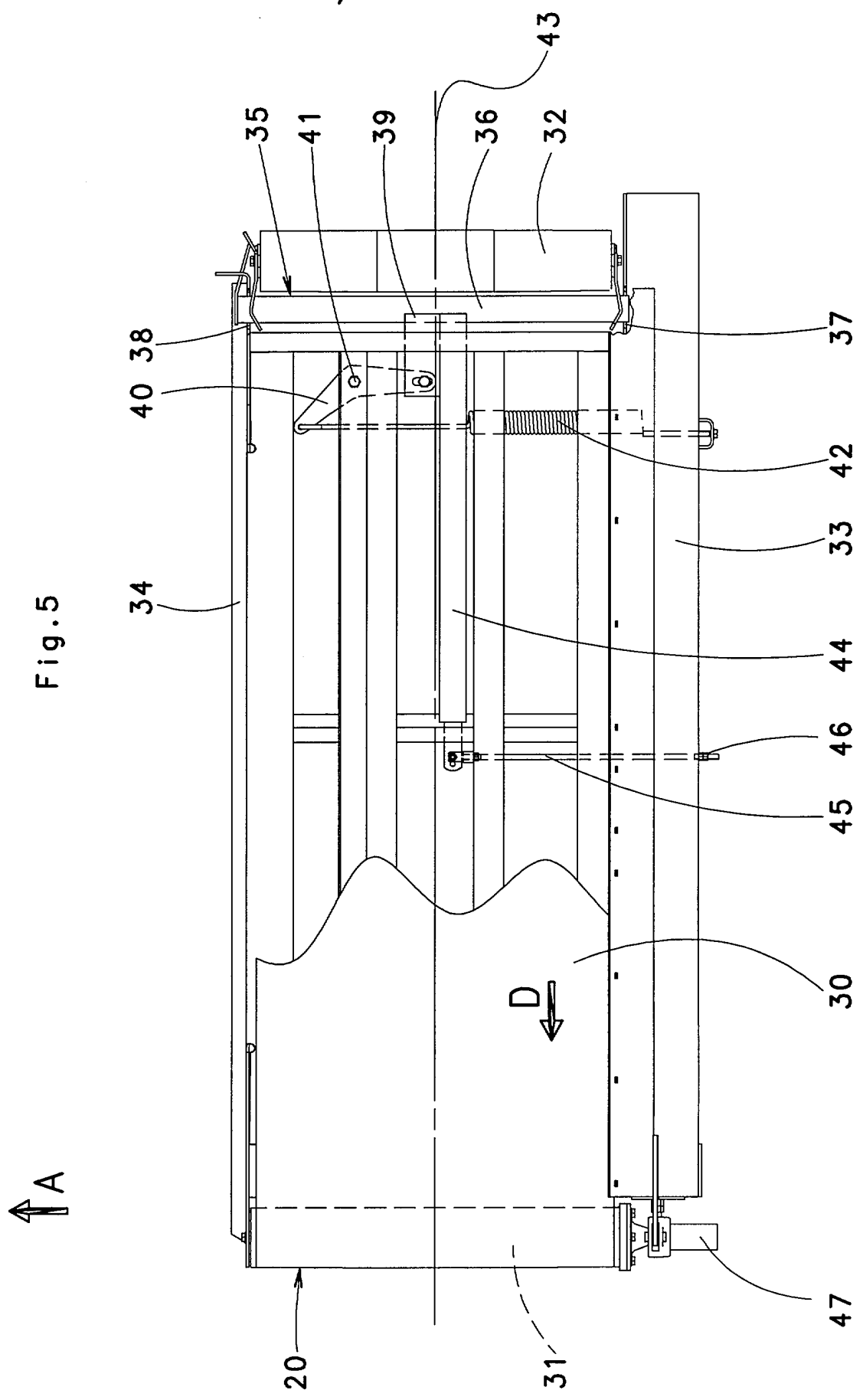


Fig. 4



**RAPPORT DE RECHERCHE
 PRÉLIMINAIRE**

N° d'enregistrement
 national

établi sur la base des dernières revendications
 déposées avant le commencement de la recherche

FA 602202
 FR 0105266

DOCUMENTS CONSIDÉRÉS COMME PERTINENTS		Revendication(s) concernée(s)	Classement attribué à l'invention par l'INPI
Catégorie	Citation du document avec indication, en cas de besoin, des parties pertinentes		
A	US 2 666 518 A (PAGE JR JOHN) 19 janvier 1954 (1954-01-19) * le document en entier * ---	1	A01D57/00 A01D57/30
A	US 4 392 339 A (BERLIVET MARC A ET AL) 12 juillet 1983 (1983-07-12) * le document en entier * ---	1,2,4,14	
A	FR 2 559 344 A (BUCHER-GUYER) 16 août 1985 (1985-08-16) * page 4, alinéa 4; figure 5 * ---	1	
A	EP 0 406 766 A (DEERE & CO) 9 janvier 1991 (1991-01-09) ---		
A	EP 0 439 991 A (FREUDENDAHL J FAB AS) 7 août 1991 (1991-08-07) ---		
A	WO 99 33332 A (PEDERSEN PEDER ;KVERNELAND TAARUP AS (DK)) 8 juillet 1999 (1999-07-08) ---		DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHÉS (Int.CL.7)
A	FR 2 792 163 A (OUEST AGRI) 20 octobre 2000 (2000-10-20) ---		A01D
A	DE 196 45 629 A (KRONE BERNHARD GMBH MASCHF) 7 mai 1998 (1998-05-07) ---		
A	FR 610 659 A (MAQUAIRE ROBERT) 10 septembre 1926 (1926-09-10) -----		
Date d'achèvement de la recherche		Examineur	
8 janvier 2002		De Lameillieure, D	
CATÉGORIE DES DOCUMENTS CITÉS		T : théorie ou principe à la base de l'invention	
X : particulièrement pertinent à lui seul		E : document de brevet bénéficiant d'une date antérieure	
Y : particulièrement pertinent en combinaison avec un autre document de la même catégorie		à la date de dépôt et qui n'a été publié qu'à cette date de dépôt ou qu'à une date postérieure.	
A : arrière-plan technologique		D : cité dans la demande	
O : divulgation non-écrite		L : cité pour d'autres raisons	
P : document intercalaire		
		& : membre de la même famille, document correspondant	

3

EPO FORM 1503 12.89 (P/4C14)

**ANNEXE AU RAPPORT DE RECHERCHE PRÉLIMINAIRE
RELATIF A LA DEMANDE DE BREVET FRANÇAIS NO. FR 0105266 FA 602202**

La présente annexe indique les membres de la famille de brevets relatifs aux documents brevets cités dans le rapport de recherche préliminaire visé ci-dessus.
Les dits membres sont contenus au fichier informatique de l'Office européen des brevets à la date du 08-01-2002
Les renseignements fournis sont donnés à titre indicatif et n'engagent pas la responsabilité de l'Office européen des brevets, ni de l'Administration française

Document brevet cité au rapport de recherche		Date de publication	Membre(s) de la famille de brevet(s)	Date de publication
US 2666518	A	19-01-1954	AUCUN	
US 4392339	A	12-07-1983	FR 2494547 A1 GB 2088684 A ,B	28-05-1982 16-06-1982
FR 2559344	A	16-08-1985	FR 2559344 A1	16-08-1985
EP 0406766	A	09-01-1991	GB 2233870 A CA 2020515 A1 DE 69003037 D1 DE 69003037 T2 EP 0406766 A1 ES 2043191 T3 US 5031393 A	23-01-1991 07-01-1991 07-10-1993 16-12-1993 09-01-1991 16-12-1993 16-07-1991
EP 0439991	A	07-08-1991	DK 12690 A EP 0439991 A1	17-07-1991 07-08-1991
WO 9933332	A	08-07-1999	AU 1676799 A WO 9933332 A1	19-07-1999 08-07-1999
FR 2792163	A	20-10-2000	FR 2792163 A1	20-10-2000
DE 19645629	A	07-05-1998	DE 19645629 A1	07-05-1998
FR 610659	A	10-09-1926	AUCUN	