

⑫

DEMANDE DE BREVET D'INVENTION

A1

⑫ Date de dépôt : 02.09.93.

⑬ Priorité :

⑭ Date de la mise à disposition du public de la demande : 10.03.95 Bulletin 95/10.

⑮ Liste des documents cités dans le rapport de recherche préliminaire : *Se reporter à la fin du présent fascicule.*

⑯ Références à d'autres documents nationaux apparentés :

⑰ Demandeur(s) : *SEXTANT AVIONIQUE (société anonyme) — FR.*

⑱ Inventeur(s) : Gaultier Philippe, Vouillon Patrick et Debrus Marie-Hélène.

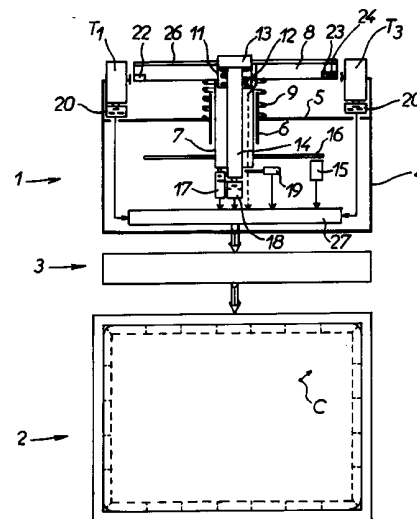
⑲ Titulaire(s) :

⑳ Mandataire : Cabinet Moutard.

① Procédé et dispositif pour la gestion des déplacements relatifs d'un curseur par rapport à l'image affichée sur un dispositif de visualisation.

② En vue d'amener un curseur dans une zone de l'image affichée sur un écran, le procédé selon l'invention utilise un mode de déplacement comportant la détermination et l'indication à l'écran de la direction et du sens de déplacement relatif que l'on veut réaliser, cette étape étant exécutée en faisant varier l'orientation de l'index (C) par une première action de commande manuelle jusqu'à l'obtention de la direction souhaitée, le déplacement relatif du curseur (C) par rapport à l'image, dans la direction et le sens ainsi déterminés jusqu'à ce qu'il parvienne dans ladite zone, ce déplacement étant effectué par une deuxième action de commande distincte de la première et la validation de la position occupée par le curseur relativement à l'image, par une troisième action de commande distincte des deux premières.

L'invention s'applique aussi bien à une gestion classique d'un curseur, qu'au tracé de la route d'un aéronef ou même qu'au défilement multidirectionnel d'une image sur un écran.



5

10

- 1 -

PROCEDE ET DISPOSITIF POUR LA GESTION DES DEPLACEMENTS
RELATIFS D'UN CURSEUR PAR RAPPORT A L'IMAGE AFFICHEE SUR
UN DISPOSITIF DE VISUALISATION.

15

La présente invention concerne un procédé et un dispositif pour la gestion des déplacements relatifs d'un curseur sur un dispositif de visualisation par rapport à une image dont on affiche au moins une partie sur ce
20 dispositif.

D'une manière générale, on sait que les dialogues homme/processeur font de plus en plus fréquemment intervenir l'affichage à l'écran d'un curseur que
25 l'opérateur doit déplacer pour désigner des emplacements de l'écran représentatifs de données que l'on veut saisir ou même de fonctions que l'on veut réaliser.

De nombreuses solutions ont donc été proposées pour
30 permettre à l'opérateur de commander les déplacements du curseur et pour valider les emplacements désignés par ce dernier.

Or, parmi ces solutions, celles qui sont les plus
35 répandues à l'heure actuelle telles que les touches de direction prévues sur le clavier affecté au processeur, les "souris" ou les "trackballs" (ou "thumball") ne conviennent pas bien ou même sont prohibés dans certaines

applications, notamment dans le cas de terminaux de dialogue équipant les postes de pilotage d'aérodynes.

5 Ainsi, la souris exige pour son fonctionnement une grande surface plane, horizontale, incompatible avec l'environnement des postes de pilotage.

10 Le "trackball" qui fait intervenir une sphère que l'opérateur fait tourner du doigt, est un outil difficile à rendre étanche et, en conséquence, difficile à intégrer dans un cockpit. En outre, il s'avère peu pratique et manque de précision.

15 Les touches de direction du clavier ne sont pas ergonomiques et ne permettent des déplacements du curseur que selon quatre axes seulement.

20 Pour supprimer ces inconvénients, on a également proposé des tablettes tactiles aptes à détecter les déplacements d'un doigt de l'opérateur pour guider le curseur affiché à l'écran.

25 Toutefois, ces tablettes tactiles qui sont, au demeurant très performantes, présentent l'inconvénient de nécessiter une surface utile relativement importante.

30 L'invention a donc plus particulièrement pour but de supprimer ces inconvénients grâce à un procédé pouvant faire intervenir un interface homme/machine de dimensions réduites, manoeuvrable quelle que soit l'orientation de la main, et permettant cependant d'obtenir une grande précision des sélections et des tracés. Ce procédé convient tout aussi bien pour des déplacements relatifs de type "curseur mobile/image fixe" que de type "curseur fixe/image mobile".

Pour parvenir à ces résultats, dans le but de commander un déplacement relatif du curseur par rapport à l'image

et d'amener ainsi ce curseur dans une zone déterminée de cette image, ce procédé comprend un mode de déplacement comportant les étapes suivantes :

- 5 - la détermination et l'indication à l'écran de la direction et du sens du déplacement relatif que l'on veut réaliser, cette étape étant exécutée en faisant varier l'orientation de l'index par une première action de commande manuelle jusqu'à ce qu'elle corresponde à
- 10 la direction souhaitée,
- le déplacement relatif du curseur par rapport à l'image, dans la direction et selon le sens ainsi déterminés jusqu'à ce qu'il parvienne dans ladite zone, ce déplacement étant effectué par une deuxième action
- 15 de commande distincte de la première,
- la validation de la position occupée par le curseur relativement à l'image, par une troisième action de commande distincte de la première.

- 20 Avantageusement, la première action de commande pourra consister en l'entraînement en rotation d'un organe de commande rotatif dont le pivotement entraîne celui de l'axe affiché à l'écran.

- 25 De même, les deuxième et troisième actions de commande pourront consister en des pressions exercées sur l'organe de commande, inférieures à un seuil de pression prédéterminé pour ce qui concerne la deuxième action et supérieure audit seuil pour la troisième action.

- 30 Le procédé selon l'invention peut en outre comprendre une étape préalable de sélection de mode de fonctionnement, et une étape d'initialisation du mode déplacement du curseur, cette étape d'initialisation étant déclenchée
- 35 par la détection de la présence d'un doigt de l'opérateur, sur ou à proximité de l'organe de commande.

Bien entendu, l'invention concerne également un dispositif pour la mise en oeuvre du procédé précédemment décrit, ce dispositif comprenant :

- 5 - un élément de commande monté rotatif sur une structure fixe,
- des moyens permettant de détecter la position angulaire de l'élément de commande et de la transmettre sous la forme d'un signal numérique à un processeur,
- 10 - des moyens permettant d'afficher à l'écran un curseur pouvant pivoter autour de l'un de ses points de manière à indiquer une direction et un sens en correspondance avec la position angulaire de l'élément de commande,
- des moyens aptes à détecter une pression exercée sur
15 l'élément de commande, et pour transmettre au processeur un signal de commande, lorsque la pression détectée s'élève au-delà d'un seuil prédéterminé,
- des moyens permettant d'effectuer en réponse au signal de commande un déplacement relatif curseur/image selon
20 ladite direction et ledit sens,
- des moyens aptes à transmettre au processeur un signal de validation en réponse à une action de l'opérateur sur un organe de validation, ce signal de validation déclenchant une prise en compte par le processeur de la
25 position du curseur.

Un mode d'exécution de l'invention sera décrit ci-après, à titre d'exemple non limitatif, avec référence aux
30 dessins annexés dans lesquels :

La figure 1 est une représentation schématique d'un dispositif selon l'invention faisant intervenir un terminal de gestion de curseur représenté en coupe axiale verticale ;

35 La figure 2 est une vue de dessus du terminal représenté sur la figure 1 ;

Les figures 3, 4 et 5 sont des représentations schématiques de l'écran qui permettent d'illustrer différents modes de fonctionnement du dispositif ;

5

Les figures 6 et 7 sont des vues schématiques en coupe axiale de deux variantes d'exécution du terminal ;

10

Les figures 8 à 11 sont des représentations schématiques d'un écran permettant d'illustrer une séquence de commande de défilement multidirectionnel d'une image ;

15

Les figures 12 à 17 sont des représentations schématiques d'un écran permettant d'illustrer une séquence de tracé d'une route que doit suivre un véhicule tel que, par exemple, un aéronef.

20

Dans l'exemple représenté sur la figure 1, le terminal 1 est destiné à assurer la gestion d'un curseur C affiché sur l'écran 2 d'un dispositif d'affichage associé à un processeur 3.

25

Ce terminal comprend un boîtier 4, de forme parallélépipédique dont la face supérieure 5 est munie d'un palier central vertical 6 dans lequel peut pivoter et coulisser axialement un arbre rotatif tubulaire 7.

30

Cet arbre rotatif 7 porte, à son extrémité supérieure, un disque rotatif 8 qui s'étend parallèlement à la face supérieure 5.

35

Le maintien en position axiale de l'ensemble arbre 7-disque 8 est assuré par un ressort de compression 9 disposé coaxialement entre la face supérieure 5 et le disque 8.

Le disque 8 comprend, par ailleurs, une cavité centrale coaxiale 11 qui communique avec le volume intérieur de l'arbre tubulaire 7, et dans laquelle est monté
5 couissant, avec rappel par ressort 12, un poussoir coaxial 13 solidaire d'une tige 14.

Par ailleurs, le boîtier 4 renferme :

- 10 - un détecteur 15 disposé en regard d'une roue codeuse 16 portée par l'arbre tubulaire 7, coaxialement à celui-ci,
- un micro-interrupteur 17 disposé sous l'arbre tubulaire 7 de manière à être actionné par celui-ci lorsqu'à la
15 suite d'une pression exercée sur le disque 8 l'arbre 7 se déplace vers le bas contre l'action du ressort 9, au-delà d'une course prédéterminée,
- un micro-interrupteur 18 disposé sous l'extrémité de la tige 14 qui ressort de l'extrémité inférieure de
20 l'arbre tubulaire 7, de manière à être actionné à la suite d'une pression exercée sur le poussoir 13, et
- une jauge de contrainte optionnelle 19, placée en parallèle ou en remplacement de l'interrupteur 17, de
25 manière à obtenir un signal proportionnel à la force exercée sur le disque 8.

Dans cet exemple, la face supérieure 5 du boîtier 4 supporte quatre touches de fonction T₁ à T₄, de forme trapézoïdale, avec la petite base incurvée, qui occupent
30 l'espace compris entre le disque 8 et les bords latéraux du boîtier 4. Ces touches de fonction T₁ à T₄ agissent sur des interrupteurs respectifs 20 montés sur la face supérieure 5.

35 La surface cylindrique du disque 8 est munie d'une piste crantée 22 sur laquelle vient porter une bille 23 sollicitée par un ressort 24 en appui sur le boîtier 4,

de manière à engendrer une sensation tactile lors de l'entraînement en rotation du disque 8.

5 La face supérieure du disque 8 peut être recouverte d'une couche tactile 21 apte à déceler la présence d'un doigt ou d'une main à proximité immédiate du disque 8, voire même un effleurement de ce dernier.

10 Les interrupteurs 17, 18, 20, le détecteur 15, la jauge de contrainte 19 et la surface tactile 26, sont connectés à un circuit d'interface 27 qui assure une mise en forme des signaux délivrés par ces éléments et les transmet sous une forme numérique appropriée, au processeur 3.

15 Tel que précédemment décrit, le terminal 1 permet d'exécuter une multiplicité de fonctions, telles que notamment un déplacement du curseur vers un point à atteindre, avec ou sans visualisation du tracé, le relevé d'un cap et/ou de la distance du curseur à un point
20 singulier, etc...

Lorsque l'opérateur désire déplacer le curseur du point A où il se trouve, vers un point X, il sélectionne tout d'abord le mode de fonctionnement correspondant en exerçant une
25 pression sur une touche 20 puis il pose ses doigts sur le disque 8. La couche tactile 26 détecte la présence des doigts et en informe le processeur 3 qui procède alors à l'affichage d'un axe Δ' (en traits interrompus) passant par le centre du curseur C et présentant la dernière
30 orientation donnée à ce dernier. Avantagement, le curseur pourra présenter la forme d'une flèche colinéaire à l'axe Δ et mobile en rotation avec celui-ci, autour d'un même point (centre 0).

35 L'opérateur fait alors pivoter le disque 8, pivotement dont les données angulaires sont transmises au processeur 3 par le détecteur 15 qui, à son tour, provoque un

pivotement de l'axe autour du centre 0 (choix de la direction et du sens de déplacement du curseur).

5 Bien entendu, l'opérateur poursuit son pivotement jusqu'à ce que l'axe Δ passe par le point à atteindre X.

10 L'opérateur exerce alors un appui sur le disque 8 de manière à provoquer une commutation de l'interrupteur 17. Celui-ci émet un signal en direction du processeur 3 qui commande un déplacement du curseur C le long de l'axe Δ , en direction du point X à atteindre.

15 Dans le cas où l'on utilise la jauge de contrainte 19, la vitesse de déplacement du curseur C peut être rendue proportionnelle à l'effort exercé sur le disque 8 (à chaque valeur de l'effort détecté par la jauge 19 peut correspondre une valeur déterminée de la vitesse d'avance).

20 Une fois que le curseur C a atteint le point X recherché, l'opérateur peut appuyer sur le poussoir 13 pour provoquer une commutation de l'interrupteur 18 et, en conséquence, la validation de la position du curseur C. Cette validation peut se traduire par une prise en compte
25 des coordonnées du curseur C par le processeur 3, par une singularisation du point X à l'écran et, éventuellement, par l'effacement de l'axe Δ .

30 Bien entendu, en sélectionnant un mode graphique, par exemple par une action sur une touche 20, il est possible de visualiser, d'une façon persistante, les déplacements du curseur C. Dans ce cas, ce tracé se maintiendra à la suite de l'effacement de l'axe Δ .

35 La figure 3, qui illustre le processus précédemment décrit, montre la visualisation à l'écran du trajet du curseur de la position initiale A vers le point X sur

l'axe Δ (la direction initiale Δ' de cet axe Δ étant indiquée en traits interrompus).

5 Toutefois, le mode opératoire utilisé dans cet exemple n'est pas unique : Il serait possible dans un premier temps d'orienter grossièrement l'axe Δ'' comme représenté figure 4 en traits interrompus, puis de procéder ensuite à un ou plusieurs changements de direction pour atteindre le point X.

10 Ce changement de direction peut être effectué en tournant le disque 8, avec ou sans interruption du déplacement du curseur, c'est-à-dire avec ou sans pression sur le disque 8.

15 Il apparaît clairement qu'en combinant la pression et la rotation du disque 8, il est possible d'obtenir des trajets du curseur de forme courbe, voire même circulaire.

20 A partir du point X, le curseur C peut être amené à un point Y d'une façon analogue à celle précédemment décrite (figure 5).

25 En raison de ses particularités, le terminal précédemment décrit offre de nombreuses possibilités.

Il permet, par exemple, de définir le cap que doit suivre le curseur pour parvenir au point recherché ainsi que la distance séparant le curseur de ce point, ces informations pouvant être affichées à l'écran une fois que l'axe lié au curseur a été orienté de manière à passer par ce point et que cette orientation a été validée.

35 Il permet d'effectuer des sélections rapides de plages de commande, disposées par exemple autour de l'écran (par exemple de la façon indiquée en traits interrompus sur la

figure 7), en procédant simplement à une orientation de l'axe lié au curseur C de manière à ce qu'il passe par la plage choisie et en validant l'orientation correspondante (sans devoir nécessairement déplacer le curseur le long de l'axe Δ).

Il permet, en outre, d'incrémenter ou de décrémenter une valeur si le point validé est un compteur.

Bien entendu, l'invention ne se limite pas au mode d'exécution précédemment décrit.

Ainsi, le disque 8, muni de sa surface tactile 26, pourrait être porté par un arbre 30 dont la partie inférieure est montée rotative dans un palier 31 tandis que sa partie supérieure, flexible est équipée d'une jauge de contrainte 32 servant à assurer à la fois :

- la détection de l'ordre de déplacement du curseur C,
- la détermination de la vitesse de déplacement du curseur le long de l'axe auquel il se trouve lié.

Dans ce cas, la détection de la position angulaire du disque peut s'effectuer à l'aide d'une roue codeuse 33 et d'un détecteur 34.

Selon un autre mode d'exécution illustré sur la figure 7, l'arbre 35 sur lequel est porté le disque 8 comprend une portion sphérique 36 rotulant dans des coquilles de formes complémentaires 37 solidaires du boîtier. L'extrémité inférieure de l'arbre 35 est alors accouplée à une jauge de contrainte 38 assurant à la fois la détection de l'ordre de déplacement du curseur C, la direction de l'axe Δ lié au curseur et la vitesse de déplacement du curseur C. Dans ce cas, l'orientation de l'axe lié au curseur n'est pas obtenue par une rotation du disque 8 mais par un appui sur le disque dans une zone orientée (par rapport au centre du disque) en

correspondance avec l'orientation souhaitée de l'axe lié au curseur.

5 Des butées 39, 40 peuvent être prévues de manière à limiter le basculement de l'arbre 35.

10 Bien entendu, les modes d'exécution représentés sur les figures 6 et 7 pourraient être combinés de manière à pouvoir obtenir une orientation grossière de l'axe Δ en exerçant un appui sur le disque 8 puis en assurant un réglage fin de cette orientation en faisant pivoter le disque 8. Dans ce cas, il suffit d'équiper l'arbre 35 (figure 7) d'une roue codeuse associée à un détecteur correspondant.

15 Comme précédemment mentionné, le procédé selon l'invention peut être utilisé pour commander un défilement multidirectionnel ("scrolling") d'une image représentée partiellement à l'écran.

20 Dans ce cas, l'écran est utilisé comme une fenêtre au droit de laquelle l'image peut être déplacée.

25 L'index est, quant à lui, mobile en rotation autour d'un point fixe par rapport à l'écran.

30 Les figures 8 à 11 illustrent un mode opératoire permettant d'effectuer un défilement de l'image en vue de centrer la portion représentée à l'écran sur un objet déterminé.

35 Dans cet exemple, l'image représente un schéma électrique comprenant un double contact I_1 , I_2 , et le but du défilement est de disposer ce double contact qui se trouve initialement dans le coin supérieur droit de l'écran (figure 8), au centre de l'écran, comme représenté figure 11.

Pour parvenir à ce résultat, dans un premier temps, l'opérateur pose son doigt sur le disque 8.

5 La détection de la présence du doigt par la couche sensible fait alors apparaître, au centre de l'écran, un index de sélection de la direction et du sens de déplacement de l'image (figure 9) qui présente la forme d'une flèche F.

10 L'opérateur provoque alors une rotation du disque 8 de manière à orienter l'index F selon la direction et le sens du déplacement désirés.

15 Une fois cette orientation atteinte, un appui sur le disque 8 commande le déplacement du schéma selon la direction et le sens indiqués par l'index F (figure 10) jusqu'à ce que le centrage du double interrupteur I₁, I₂ soit atteint.

20 En variante, un tel appui pourrait commander le passage du dispositif en mode "déplacement".

25 Dans ce cas, une rotation du disque 8 dans le sens des aiguilles d'une montre pourrait commander le déplacement de l'image dans le sens indiqué par l'index F, une rotation dans le sens antihoraire commandant alors le déplacement de l'image dans le sens opposé.

30 Le procédé précédemment décrit s'applique particulièrement bien au tracé d'une route jalonnée par des points de passage "way points" prédéfinis.

35 Une telle application se trouve illustrée sur les figures 12 à 17 qui représentent un écran sur lequel un ensemble de points de passage P₁ à P₇ sont initialement affichés (figure 12).

Pour effectuer le tracé de la route, l'opérateur pose tout d'abord son doigt sur le disque 8 de manière à faire apparaître un index I associé à un axe de balayage Δ_1 (figure 13).

5

Dans cet exemple, l'index I se trouve initialement centré sur le point P3.

L'opérateur fait alors tourner le disque jusqu'à ce que l'axe de balayage Δ_1 intercepte le premier point désiré (ici, le point P1 sur la figure 14).

10

L'opérateur appuie alors sur le disque 8 pour tracer le tronçon de route $\overline{\Delta_1}$ entre les deux points P3, P1. Le centre de rotation de l'axe de balayage est alors constitué par le premier point désigné P1 (figure 15).

15

L'opérateur effectue ensuite une rotation du disque 8 jusqu'à ce que l'axe Δ_2 associé à l'index I intercepte le deuxième point désiré (ici, le point P7 sur la figure 5), puis trace le nouveau tronçon de route $\overline{\Delta_2}$ en exerçant un nouvel appui sur le disque 8 (figure 15).

20

Ce processus est ensuite répété jusqu'à ce que l'on atteigne le dernier point de passage de la route et qu'on ait tracé le dernier tronçon de la route.

25

Lorsque le tracé de la route ($\overline{\Delta_1} + \overline{\Delta_2} + \dots$) est terminé, l'opérateur peut le valider en exerçant une pression sur une touche de validation ou en exerçant un double appui sur le disque 8.

30

Revendications

1. Procédé pour la gestion des déplacements relatifs d'un curseur sur un écran de visualisation, par rapport à une image dont on affiche au moins une partie à l'écran, et ce, en vue d'amener le curseur dans une zone déterminée de cette image, caractérisé en ce qu'il comprend un mode de déplacement comportant les étapes suivantes :
- 5 - la détermination et l'indication à l'écran de la direction et du sens du déplacement relatif que l'on veut réaliser, cette étape étant exécutée en faisant varier l'orientation de l'index par une première action de commande manuelle jusqu'à ce qu'elle se trouve dans la direction souhaitée,
 - 10 - le déplacement relatif du curseur par rapport à l'image, dans la direction et selon le sens ainsi déterminés jusqu'à ce qu'il parvienne dans ladite zone, ce déplacement étant effectué par une deuxième action de commande distincte de la première,
 - 15 - la validation de la position occupée par le curseur relativement à l'image, par une troisième action de commande distincte de la première.
2. Procédé selon la revendication 1, caractérisé en ce que la direction que doit emprunter le curseur pour parvenir dans la zone souhaitée de l'image est indiquée par un axe dont le pivotement autour d'un point du curseur est obtenu par la première action de commande manuelle.
3. Procédé selon l'une des revendications 1 et 2, caractérisé en ce que le curseur présente la forme d'une flèche indiquant un sens de déplacement, et en ce que cette flèche pivote autour de l'un de ses points sous l'effet de la susdite première action de commande.

4. Procédé selon l'une des revendications précédentes, caractérisé en ce que la phase de détermination et d'indication à l'écran de la direction et du sens du déplacement relatif que l'on veut réaliser comprend l'affichage d'un axe passant par ledit point de l'index et dont la première action de commande provoque le pivotement autour dudit point.

5. Procédé selon l'une des revendications précédentes, caractérisé en ce que l'image affichée à l'écran est fixe, et en ce que, dans ce cas, l'index est mobile à la fois en rotation et en translation à la surface de l'écran.

6. Procédé selon l'une des revendications 1 à 4, caractérisé en ce que la position du point autour duquel pivote l'index est fixe, et en ce que, dans ce cas, l'image est mobile par rapport à l'écran, celui-ci se comportant alors comme une fenêtre en regard de laquelle l'image peut se déplacer selon la direction et le sens indiqués par le curseur.

7. Procédé selon l'une des revendications précédentes, caractérisé en ce que la susdite première action de commande consiste en l'entraînement en rotation d'un organe de commande rotatif (8) dont le pivotement entraîne celui du curseur et/ou de l'axe affiché à l'écran.

8. Procédé selon l'une des revendications précédentes, caractérisé en ce que les susdites deuxième et troisième actions consistent en des pressions exercées sur ledit organe de commande (8) de manière à l'entraîner en

translation, ces pressions présentant des valeurs respectivement inférieure et supérieure à un seuil de pression prédéterminé.

5 9. Procédé selon l'une des revendications 1 à
6,
caractérisé en ce que la susdite première action de
commande consiste en une pression exercée sur l'organe de
commande (8) de manière à provoquer son basculement dans
10 une direction correspondant à celle que doit prendre le
susdit axe (Δ).

 10. Procédé selon la revendication 9,
caractérisé en ce que la susdite seconde action consiste
15 à exercer une pression sur ledit organe de commande (8),
excédant le susdit seuil.

 11. Procédé selon l'une des revendications
précédentes,
20 caractérisé en ce qu'il comprend en outre la détection de
la présence du doigt ou de la main, sur ou à proximité de
l'organe de commande (8), cette détection provoquant
l'affichage du susdit axe (Δ) et/ou de l'index.

25 12. Procédé selon l'une des revendications
précédentes,
caractérisé en ce qu'il s'applique à la commande d'un
défilement multidirectionnel d'une image représentée
partiellement à l'écran, et en ce qu'il comprend la
30 sélection de la direction et du sens de déplacement de
l'image par la première action de commande et le
déplacement de l'image dans la direction et le sens
sélectionnés par la seconde action de commande jusqu'à
l'obtention de la position désirée de l'image affichée à
35 l'écran.

 13. Procédé selon l'une des revendications 1 à
11,

caractérisé en ce qu'il s'applique au tracé d'une route passant par une pluralité de points de passage (P1 à P7) prédéfinis, affichés à l'écran, et en ce qu'il comprend en conséquence :

- 5
- le positionnement du curseur associé à un axe de balayage (Δ) sur un point de départ,
 - la rotation de l'ensemble curseur/axe de balayage par la première action de commande jusqu'à ce que l'axe de balayage (Δ_1) intercepte le premier point de passage désiré (P1),
 - 10 - le tracé du premier tronçon de route ($\overline{\Delta}_1$) compris entre le point de départ (P3) et le premier point (P1), avec positionnement de l'ensemble curseur/axe de balayage (Δ_2) sur le premier point, cette phase étant obtenue par une conjugaison de la deuxième action et de la phase de validation,
 - 15 - la rotation de l'ensemble curseur/axe de balayage autour du premier point de passage, grâce à la première action de commande jusqu'à ce que l'axe de balayage (Δ_2) intercepte le deuxième point de passage désiré (P7),
 - 20 - le tracé du second tronçon ($\overline{\Delta}_2$) compris entre le premier point de passage (P2) et le deuxième point de passage (P1) et le positionnement de l'ensemble curseur/axe de balayage sur le deuxième point de passage (P1),
 - 25 - la répétition de ce processus jusqu'à ce que le dernier point de passage soit atteint et que le dernier tronçon de route soit tracé,
 - 30 - la validation de la route ainsi déterminée.

14. Dispositif pour la mise en oeuvre du procédé selon l'une des revendications précédentes,

35 caractérisé en ce qu'il comprend :

- un élément de commande (8) monté rotatif sur une structure fixe (4),

- des moyens (15, 16) permettant de détecter la position angulaire de l'élément de commande (8) et de la transmettre sous la forme d'un signal numérique à un processeur (3),
- 5 - des moyens permettant d'afficher à l'écran (2) un curseur (C) pouvant pivoter autour de l'un de ses points de manière à indiquer une direction et un sens en correspondance avec la position angulaire de l'élément de commande (8),
- 10 - des moyens aptes à détecter une pression exercée sur l'élément de commande (8), et pour transmettre au processeur (3) un signal de commande, lorsque la pression détectée s'élève au-delà d'un seuil prédéterminé,
- 15 - des moyens permettant d'effectuer en réponse au signal de commande un déplacement relatif curseur/image selon ladite direction (Δ) et ledit sens,
- des moyens aptes à transmettre au processeur (3) un signal de validation en réponse à une action de
20 l'opérateur sur un organe de validation (13), ce signal de validation déclenchant une prise en compte par le processeur (3) de la position du curseur (C).

15. Dispositif selon la revendication 14,
25 caractérisé en ce qu'il comprend en outre des moyens permettant d'afficher à l'écran (E) un axe (Δ) qui s'étend dans la direction indiquée par le curseur (C) et qui pivote de la même façon autour dudit point, ainsi que des moyens permettant d'effacer ledit axe (Δ) à la suite
30 de l'émission du susdit signal de validation.

16. Dispositif selon la revendication 15,
caractérisé en ce que le susdit élément de commande (8) consiste en un disque porté par un axe coaxial (7),
35 axialement mobile contre l'action de moyens élastiques (9) et monté pivotant sur une structure fixe (4), et en ce que les moyens de détection de la pression exercée sur l'élément de commande consistent en un interrupteur (17)

ou une jauge de contrainte (19) sensible aux déplacements axiaux du susdit arbre (7).

5 17. Dispositif selon la revendication 16, caractérisé en ce que des moyens permettant de détecter la position angulaire du disque (8) consistent en une roue codeuse (16) portée par le susdit arbre (7) et associée à un détecteur (15).

10 18. Dispositif selon la revendication 16, caractérisé en ce que le susdit arbre (7) est tubulaire, et en ce que les susdits moyens aptes à transmettre au processeur (3) un signal de validation comprennent un poussoir (19) monté coulissant avec rappel par ressort (12) dans une cavité centrale coaxiale du disque (8) et qui est solidaire d'une tige (14) axialement coulissante dans ledit arbre (7), cette tige (14) présentant une extrémité dépassant hors de l'axe, qui coopère avec un interrupteur (18).

20 19. Dispositif selon l'une des revendications 15 à 18, caractérisé en ce qu'il comprend une pluralité de touches (T₁ à T₄) disposées autour de l'élément de commande (8).

25 20. Dispositif selon l'une des revendications 15 à 19, caractérisé en ce que le susdit élément de commande est revêtu d'une couche tactile (26) apte à détecter la présence et/ou le contact d'un doigt de l'opérateur, et à provoquer l'affichage d'un axe (Δ) lié au curseur (C) à la suite d'une détection.

30 21. Dispositif selon la revendication 15, caractérisé en ce que le susdit élément de commande (8) est porté par un arbre (30) dont la partie inférieure est montée rotative dans un palier (31) tandis que la partie

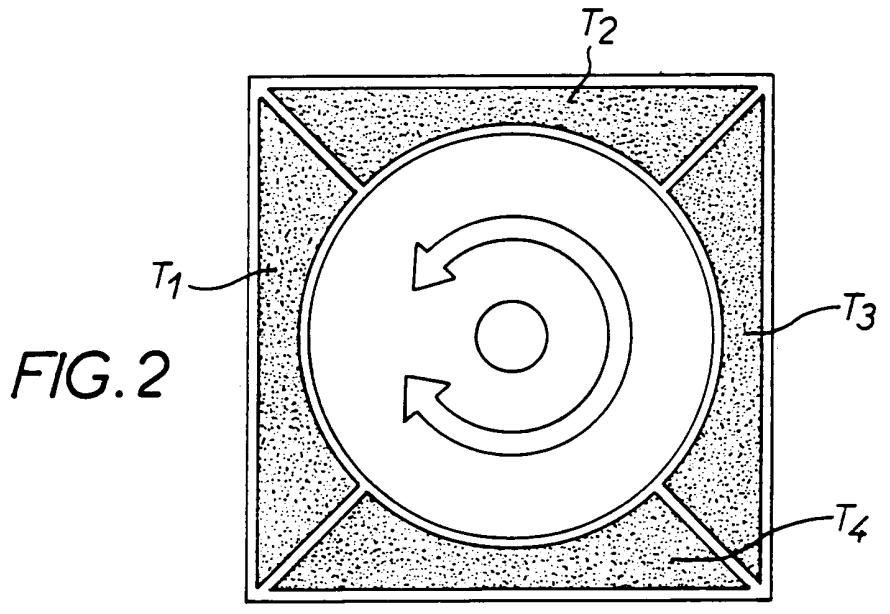
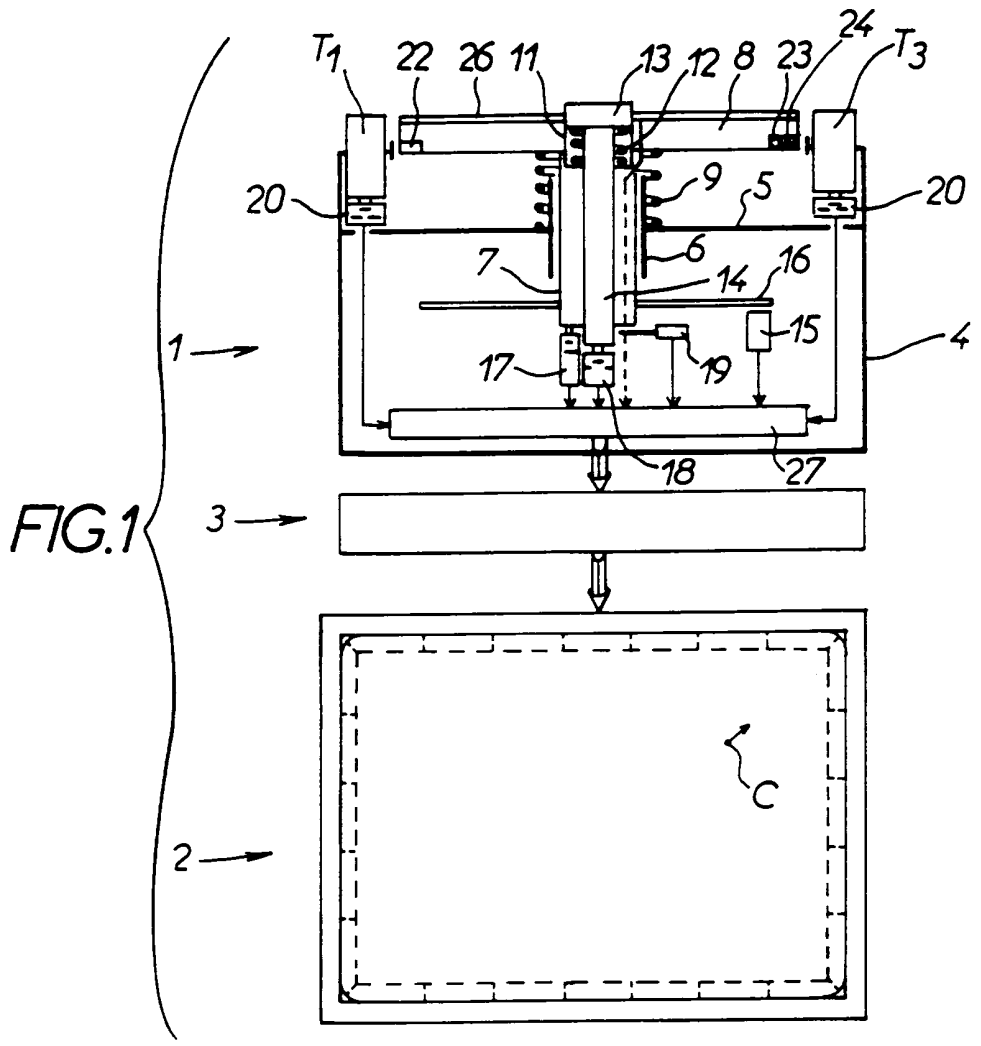
supérieure, flexible est équipée d'une jauge de contrainte (32) pouvant servir à assurer à la fois :

- une détection de l'ordre de déplacement du curseur (C),
- 5 - la vitesse de déplacement du curseur (C) le long de l'axe (Δ) auquel il se trouve lié.

22. Dispositif selon la revendication 15, caractérisé en ce que le susdit élément de commande (8) est porté par un arbre (35) articulé sur une structure fixe par l'intermédiaire d'une liaison à rotule (36, 37), et en ce que cet arbre (35) est accouplé à une jauge de contrainte (38) assurant à la fois la détection de l'ordre de déplacement du curseur (C), la direction de l'axe (Δ) lié au curseur (C) et la vitesse de déplacement du curseur (C) le long dudit axe (Δ).

23. Dispositif selon la revendication 22, caractérisé en ce que l'arbre (35) est en outre muni d'une roue codeuse associée à un détecteur.

1/4



2/4

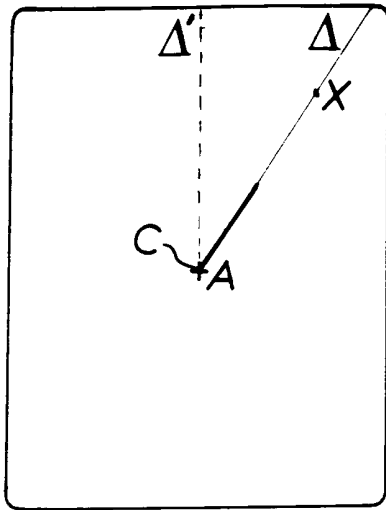


FIG. 3

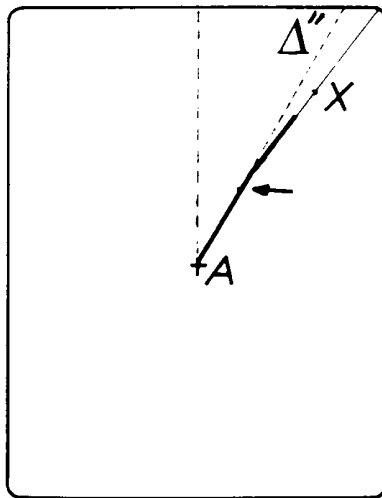


FIG. 4

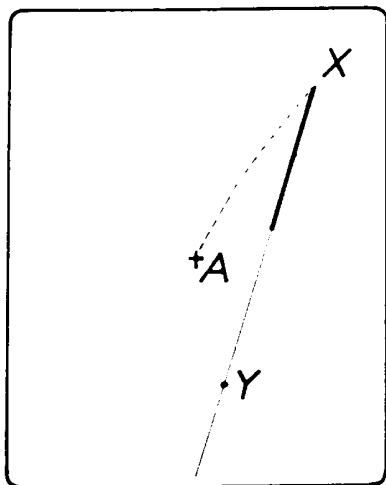


FIG. 5

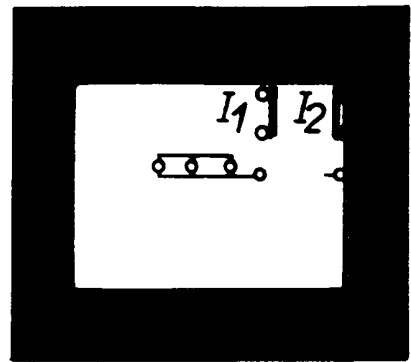


FIG. 8

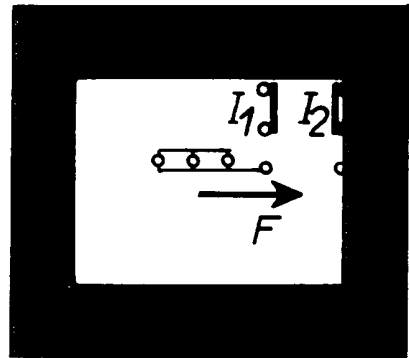


FIG. 9

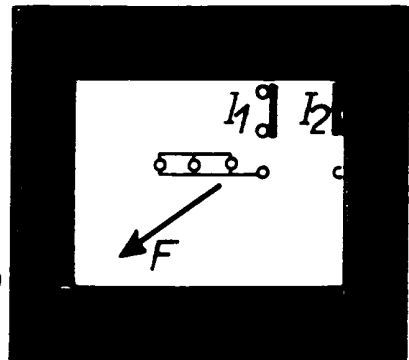


FIG. 10

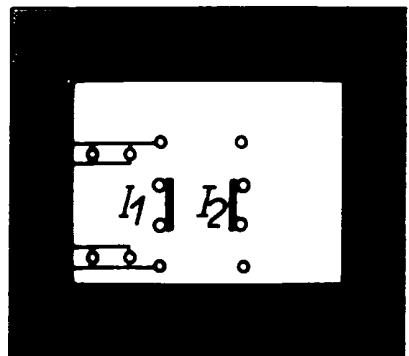


FIG. 11

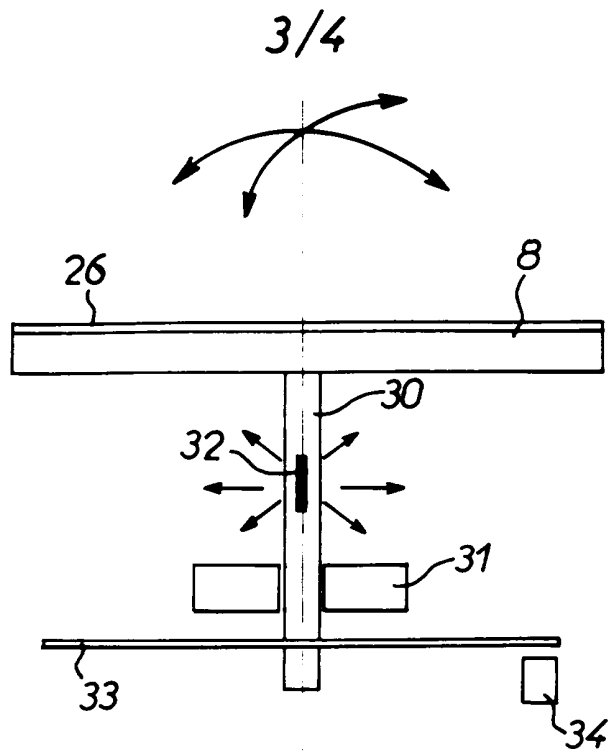


FIG. 6

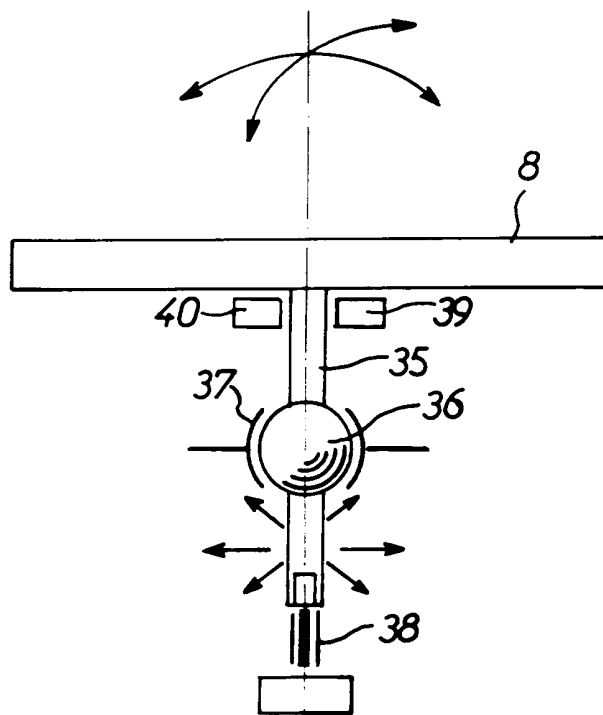


FIG. 7

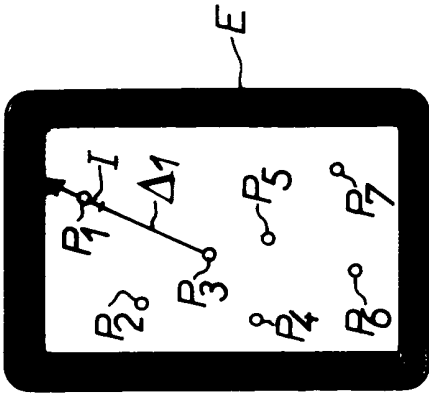


FIG. 12

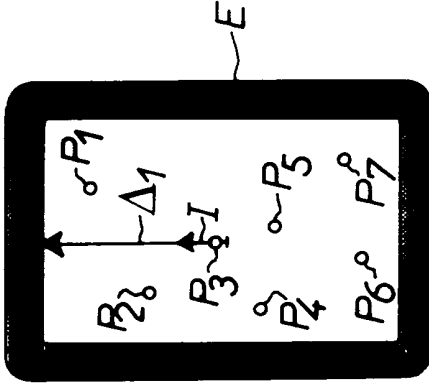


FIG. 13

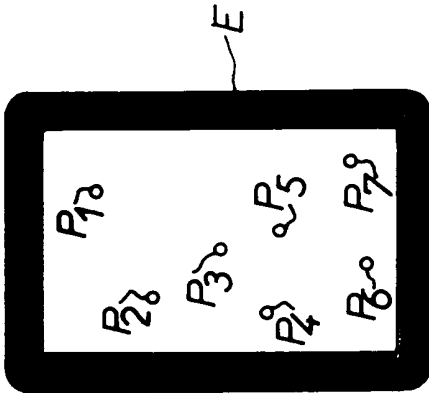


FIG. 14

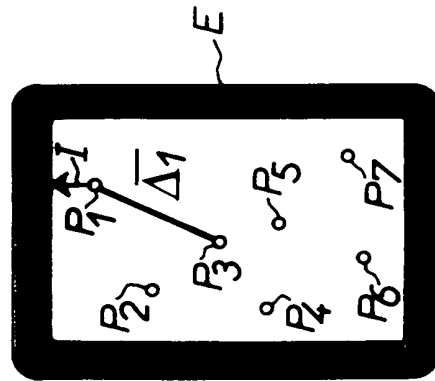


FIG. 15

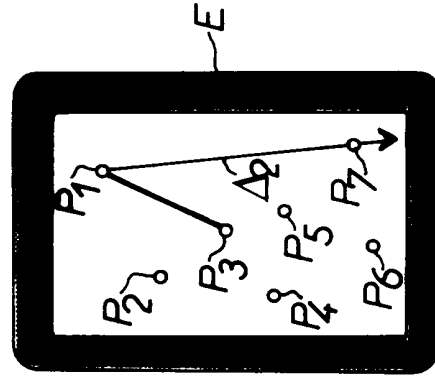


FIG. 16

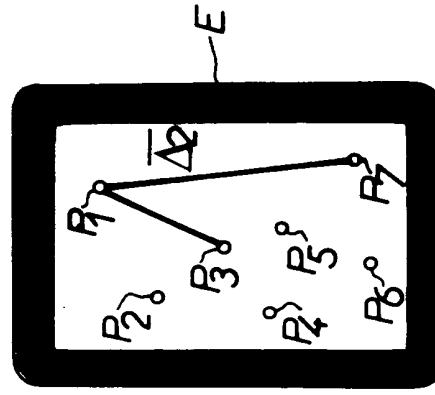


FIG. 17

INSTITUT NATIONAL
de la
PROPRIETE INDUSTRIELLE

RAPPORT DE RECHERCHE
PRELIMINAIRE
établi sur la base des dernières revendications
déposées avant le commencement de la recherche

FA 493349
FR 9310550

DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS		Revendications concernées de la demande examinée
Catégorie	Citation du document avec indication, en cas de besoin, des parties pertinentes	
A	US-A-4 975 689 (K. SUZUKI ET AL.) * abrégé * * colonne 2, ligne 48 - colonne 3, ligne 20; figure 2 * ---	1,3,7,8, 11,14
A	PATENT ABSTRACTS OF JAPAN vol. 016, no. 139 (P-1334)8 Avril 1992 & JP-A-04 000 523 (MITSUBISHI ELECTRIC CORP.) 6 Janvier 1992 * abrégé *	1
A	EP-A-0 056 315 (ATARI INC.) * abrégé; figure 2 * -----	14
		DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHES (Int. Cl.5)
		G06F G06K
Date d'achèvement de la recherche		Examineur
18 Mai 1994		Bravo, P
CATEGORIE DES DOCUMENTS CITES		
X : particulièrement pertinent à lui seul Y : particulièrement pertinent en combinaison avec un autre document de la même catégorie A : pertinent à l'encontre d'au moins une revendication ou arrière-plan technologique général O : divulgation non-écrite P : document intercalaire T : théorie ou principe à la base de l'invention E : document de brevet bénéficiant d'une date antérieure à la date de dépôt et qui n'a été publié qu'à cette date de dépôt ou qu'à une date postérieure. D : cité dans la demande L : cité pour d'autres raisons & : membre de la même famille, document correspondant		

1
EPO FORM 1500 01.82 (P04C13)