



(22) **Date de dépôt/Filing Date:** 2008/04/24

(41) **Mise à la disp. pub./Open to Public Insp.:** 2008/10/27

(45) **Date de délivrance/Issue Date:** 2015/11/24

(30) **Priorité/Priority:** 2007/04/27 (FR0754758)

(51) **Cl.Int./Int.Cl. G01N 27/90** (2006.01)

(72) **Inventeurs/Inventors:**

BRIFFA, PATRICK, FR;
CABANIS, PATRICK, FR;
GAISON, PATRICK, FR;
RAVIZE, LUC, FR

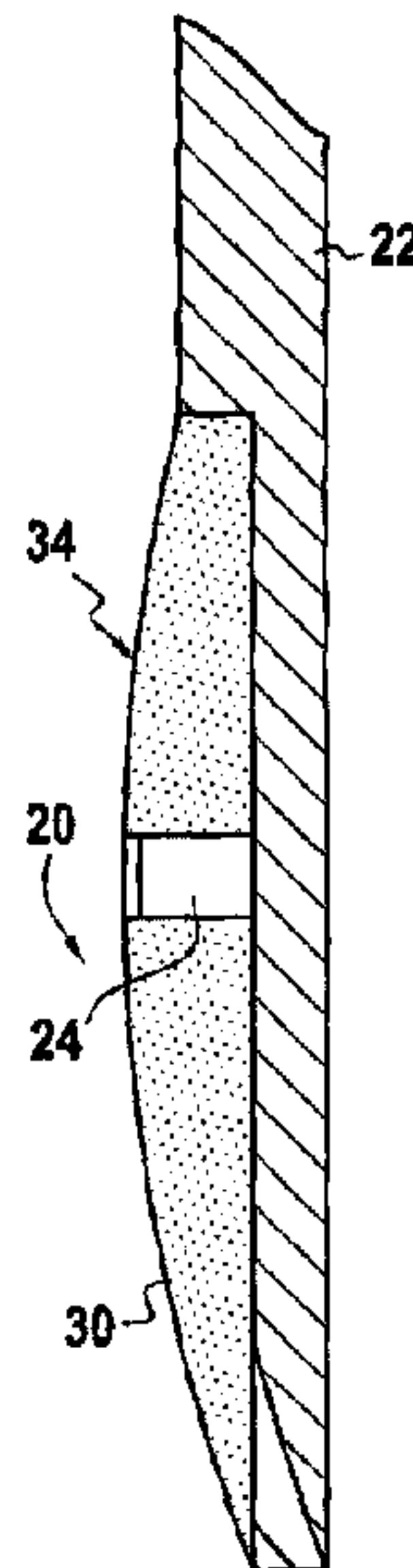
(73) **Propriétaire/Owner:**

SNECMA, FR

(74) **Agent:** GOUDREAU GAGE DUBUC

(54) **Titre : DISPOSITIF DE CONTROLE PAR COURANTS DE FOUCAULT D'UNE CAVITE RECTILIGNE**

(54) **Title: EDDY CURRENT CONTROL DEVICE FOR A RECTILINEAR CAVITY**



(57) **Abrégé/Abstract:**

Dispositif de contrôle non destructif par courants de Foucault d'une cavité rectiligne, ouverte, comprenant un corps de sonde incluant un capteur à courants de Foucault et une tige, le capteur étant installé latéralement au voisinage d'une extrémité libre de la tige et dans le prolongement d'une rampe s'étendant à partir de cette extrémité, et des moyens de sollicitation élastique s'exerçant sur le corps de sonde, perpendiculairement à la tige, pour appliquer le corps de sonde contre la surface à contrôler, la tige étant déplacée pour décrire des courses rectilignes selon son axe, par brochages successifs, et en ce que le capteur est installé sensiblement au sommet d'un bossage latéral à surface courbe, et régulière assurant un contact quasi ponctuel du bossage contre la surface de la cavité, la rampe étant constituée par la partie du bossage située entre l'extrémité libre de la tige et le capteur.

ABRÉGÉ

Dispositif de contrôle non destructif par courants de Foucault d'une cavité rectiligne, ouverte, comprenant un corps de sonde incluant un

5 capteur à courants de Foucault et une tige, le capteur étant installé latéralement au voisinage d'une extrémité libre de la tige et dans le prolongement d'une rampe s'étendant à partir de cette extrémité, et des moyens de sollicitation élastique s'exerçant sur le corps de sonde, perpendiculairement à la tige, pour appliquer le corps de sonde contre la

10 surface à contrôler, la tige étant déplacée pour décrire des courses rectilignes selon son axe, par brochages successifs, et en ce que le capteur est installé sensiblement au sommet d'un bossage latéral à surface courbe, et régulière assurant un contact quasi ponctuel du bossage contre la surface de la cavité, la rampe étant constituée par la

15 partie du bossage située entre l'extrémité libre de la tige et le capteur.

L'invention se rapporte à un dispositif de contrôle non destructif, par courants de Foucault, d'une cavité rectiligne ouverte, c'est-à-dire présentant une section quelconque sensiblement constante perpendiculairement à une direction longitudinale de celle-ci, le contrôle s'effectuant par brochages successifs suivant la direction longitudinale de cette cavité. L'invention s'applique notamment au contrôle des alvéoles tangentielles d'un disque de turboréacteur, chaque alvéole retenant un pied d'aube.

Le contrôle des alvéoles tangentielles d'un disque de turboréacteur, effectué sur disque à l'état neuf ou dans le cadre d'une opération de maintenance, est un processus long, difficile et coûteux. On utilise classiquement le contrôle par courants de Foucault. La forme complexe des alvéoles nécessite de développer une sonde spécifique à chaque type d'alvéole. Actuellement, les difficultés rencontrées pour la mise au point d'un système performant et automatisable sont les suivantes :

- l'application de la sonde sur une zone à scruter doit se faire sans choc susceptible de détériorer le capteur.
- le balayage d'une zone à scruter, par brochage, doit être fait à vitesse constante sur toute la longueur à contrôler, au cours d'une course dite de brochage.
- les effets de bord doivent être réduits.
- le système doit être capable de détecter tous les défauts, de façon fiable, quelque soit leur orientation par rapport à la direction de brochage.

L'invention propose un nouveau dispositif de contrôle non destructif par courants de Foucault permettant d'atteindre ces objectifs.

Plus particulièrement, l'invention concerne un dispositif de contrôle non destructif par courants de Foucault d'une cavité rectiligne, ouverte, caractérisé en ce qu'il comporte :

- un corps de sonde (20) incluant un capteur (24) à courants de Foucault et une tige (22), ledit capteur étant installé latéralement au voisinage d'une extrémité libre de ladite tige et dans le prolongement d'une rampe (30) s'étendant à partir de cette extrémité et
- des moyens de sollicitation élastique (26) s'exerçant sur ledit corps de sonde, perpendiculairement à ladite tige, pour appliquer ledit

corps de sonde contre la surface à contrôler, ladite tige étant déplacée pour décrire des courses rectilignes selon son axe, par brochages successifs, et en ce que ledit capteur (24) est installé sensiblement au sommet d'un bossage latéral (34) à surface courbe, et régulière assurant
5 un contact quasi ponctuel du bossage contre la surface de ladite cavité, ladite rampe (30) étant constituée par la partie du bossage située entre ladite extrémité libre de la tige et ledit capteur.

Avec cet agencement, le capteur est toujours situé au plus près de la génératrice de la cavité qui est scrutée pendant la course de
10 brochage. Le signal recueilli est représentatif de l'état de surface d'une bande étroite au voisinage de cette génératrice. En déplaçant le corps de sonde après chaque brochage, on explore une zone parallèle voisine. Ainsi, de proche en proche, la totalité de la surface interne de la cavité peut être contrôlée, par brochages successifs.

15 La forme même du corps de sonde, avec une rampe au voisinage du capteur permet une prise de contact sans choc avec la surface à contrôler lors d'une course de brochage. En outre, lorsque le capteur arrive en bordure de l'orifice de la cavité, la vitesse a déjà eu le temps de se stabiliser pendant que ladite rampe était en contact avec le
20 bord de la cavité.

Cette forme courbe convexe et régulière évite les vibrations (car le contact est quasi ponctuel) qui constituent une perturbation à laquelle les courants de Foucault sont particulièrement sensibles. La fiabilité de la mesure en est donc améliorée.

25 Le bossage latéral est de préférence en résine et le capteur (constitué d'une ou de deux bobines alimentées par un courants haute fréquence) est noyé dans cette résine.

De préférence, le capteur est du type différentiel. Il peut ainsi comporter deux bobines adjacentes, par exemple des bobines se faisant
30 faces symétriquement par rapport à un plan.

Chaque bobine peut être à section semi-elliptique.

Pour assurer la détection de tous les défauts, quelque soit leur orientation, il est avantageux que ledit plan fasse un angle avec la course rectiligne de déplacement de la tige, c'est-à-dire la direction de brochage.
35 Par exemple, cet angle pourra être sensiblement égal à 45° par rapport à la direction de brochage.

Selon une autre particularité avantageuse, les moyens de sollicitation élastique précités comportent un équipage mobile portant le corps de sonde. L'équipage mobile est monté coulissant le long d'un guide, perpendiculairement à ladite tige et des ressorts sont installés entre
5 un point dudit guide et ledit équipage mobile.

Avantageusement, l'équipage mobile comporte des glissières à billes, mobiles le long dudit guide.

Selon encore une autre caractéristique avantageuse, le dispositif comporte un robot programmé pour déplacer ledit corps de sonde selon un contour d'une ouverture de ladite cavité. Ce robot permet
10 de faire varier la position et l'orientation du brochage afin d'explorer, de proche en proche toute la surface à contrôler, par brochages successifs. Le robot peut aussi être programmé pour opérer les courses de brochages proprement dites, c'est-à-dire pour déplacer le corps de sonde selon des
15 courses rectilignes parallèles.

L'invention sera mieux comprise et d'autres avantages de celle-ci apparaîtront plus clairement à la lumière de la description qui va suivre d'un dispositif de contrôle par courants de Foucault conforme à son principe, donnée uniquement à titre d'exemple et faite en référence aux
20 dessins annexés dans lesquels :

- la figure 1 est une vue schématique en perspective de l'installation dans son ensemble ;

- les figures 2 et 3 sont des vues schématiques illustrant le corps de sonde ;

- la figure 4 est une vue de détail du capteur ; et

- la figure 5 est une vue schématique illustrant les moyens de sollicitation élastiques portant le corps de sonde.

En se référant aux dessins, on a représenté un dispositif de contrôle non destructif 11 par courants de Foucault, ici plus
30 particulièrement pour le contrôle des alvéoles tangentielles d'un disque 14. Chaque alvéole tangentielle est une cavité 15 rectiligne, ouverte à chaque extrémité. La section de la cavité perpendiculairement à sa direction longitudinale est sensiblement constante. Le profil de l'ouverture 18 de la cavité est par conséquent relativement complexe et consiste en une
35 succession de courbes concaves et convexes présentant des rayons de courbure différents, comme visible sur la figure 5.

Il est envisagé de contrôler la surface interne de chaque cavité par brochages successifs, c'est-à-dire par exploration rectiligne selon la direction longitudinale en établissant le contact entre une sonde et la surface interne de la cavité, le long d'une génératrice de celle-ci.

5 Pour ce faire, le dispositif de contrôle comporte un corps de sonde 20 comportant une tige 22 et un capteur 24 à courants de Foucault et des moyens de sollicitation élastique 26, s'exerçant sur ledit corps de sonde 20.

10 La tige 22 est rigide et le capteur 24 est installé latéralement au voisinage d'une extrémité libre 28 de cette tige. Il se situe dans le prolongement d'une rampe 30 s'étendant à partir de cette extrémité.

Les moyens de sollicitation élastique 26 s'exercent sur le corps de sonde 20 perpendiculairement à la tige, pour appliquer le corps de sonde 20, latéralement contre la surface à contrôler.

15 La tige 22 est déplacée selon des courses de brochages, pour décrire des déplacements rectilignes successifs, selon son propre axe.

Avantageusement, le capteur 24 est installé sensiblement au sommet d'un bossage latéral 34 à surface convexe. La rampe 30 est constituée par la partie du bossage située entre l'extrémité libre 28 de la tige et le capteur 24. Au-delà du sommet du bossage, la surface convexe se poursuit jusqu'à venir affleurer la surface cylindrique de la tige. Le bossage latéral 34 est de préférence en résine. Le capteur 24 est noyé dans cette résine et vient affleurer à une très faible distance du point de plus grande épaisseur (sommet latéral) dudit bossage 34.

25 Le capteur 24 est du type différentiel. Il peut ainsi être électriquement inséré dans un pont de Wheatstone pour une mesure de variation d'impédance.

30 Selon l'exemple, le capteur 24 est constitué de deux bobines 24a, 24b agencées symétriquement par rapport à un plan. Chaque bobine a ainsi une section semicirculaire ou semi-elliptique, les parties rectilignes de la bobine se faisant faces à peu de distance, de part et d'autre d'un séparateur 39 s'étendant dans ce plan.

35 Pour permettre une détection de tous les défauts, y compris ceux qui se trouvent orientés parallèlement à l'axe de brochage, le plan séparateur 39 fait avantageusement un angle avec la course rectiligne de

déplacement de ladite tige. Dans l'exemple, cet angle est sensiblement égal à 45° (voir figure 3).

Les moyens de sollicitation élastique 26 sont installés entre l'extrémité d'un bras de robot 40 et le corps de sonde 20. Ils comportent un équipage mobile 42 portant ce corps de sonde, c'est-à-dire plus particulièrement la tige 22. Ledit équipage mobile 42 est lui-même monté coulissant le long d'un guide 46 perpendiculaire à cette tige. Des ressorts 48 sont installés entre le guide 46 et l'équipage mobile 42. Ce dernier comporte aussi des glissières à billes 50 mobiles le long dudit guide.

Par conséquent, lorsque le corps de sonde 20 est orienté, par le robot, suivant une direction choisie pour que le bossage 34 entre en contact avec une génératrice de la cavité 15, les moyens de sollicitation élastique 26 entrent en jeu pour assurer un contact quasi ponctuel entre le bossage 34 et la surface interne de la cavité, le long d'une génératrice parallèle à la direction de déplacement de la tige.

Comme indiqué précédemment, le robot, qui déplace à la fois l'équipage mobile 42 et la tige 22 portant le capteur, est programmé pour orienter et déplacer le corps de sonde 20 selon un contour d'une ouverture d'extrémité de la cavité. A chaque positionnement déterminé par le robot, correspond une course de brochage. Le mouvement de brochage est ici imposé par le robot lui-même, adapté pour déplacer le corps de sonde selon des courses rectilignes parallèles à l'axe de la tige 22. En variante, l'équipage mobile peut être équipé d'un vérin assurant ce mouvement de brochage.

Le profil transversal de la cavité est programmé sous forme de trajectoires successives (brochages) grâce à la commande numérique du robot. La pièce à inspecter est positionnée sur un plateau tournant.

Après étalonnage, la tige 22 est positionnée pour entrer en contact avec une zone rectiligne à examiner. Au cours d'une course de brochage, la sonde est mise en contact avec la surface à contrôler, elle est déplacée parallèlement à la direction longitudinale de la tige et scrute la surface, selon une génératrice. Grâce à la forme du bossage 34, l'accostage du capteur dans la cavité peut se faire sans à coup et la géométrie de la rampe 30 permet de s'affranchir des phases d'accélération et de décélération. On obtient aussi une mise en contact progressive de

l'élément sensible (le capteur 24) avec la surface, ce qui réduit les effets de bord.

Le signal délivré par le capteur est filtré et affiché sur écran. L'image est représentative du contrôle réalisé.

- 5 Le dispositif qui vient d'être décrit est adaptable sur machine numérique cartésienne ou tout autre outillage automatique ou manuel équipé de codeurs appropriés.

REVENDICATIONS

1. Dispositif de contrôle non destructif par courants de Foucault d'une cavité rectiligne, ouverte, comprenant :

5 - un corps de sonde incluant un capteur à courants de Foucault et une tige, ledit capteur étant installé latéralement au voisinage d'une extrémité libre de ladite tige et dans le prolongement d'une rampe s'étendant à partir de cette extrémité et

10 - des moyens de sollicitation élastique s'exerçant sur ledit corps de sonde, perpendiculairement à ladite tige, pour appliquer ledit corps de sonde contre la surface à contrôler, ladite tige étant déplacée pour décrire des courses rectilignes selon son axe, par brochages successifs, et en ce que ledit capteur est installé sensiblement au sommet d'un bossage latéral à surface courbe, et régulière assurant un contact quasi ponctuel du
15 bossage contre la surface de ladite cavité, ladite rampe étant constituée par la partie du bossage située entre ladite extrémité libre de la tige et ledit capteur.

2. Dispositif selon la revendication 1, dans lequel ladite tige est
20 rigide, son mouvement perpendiculairement à la trajectoire de brochage étant assuré par lesdits moyens de sollicitation élastique.

3. Dispositif selon la revendication 1 ou 2, dans lequel ledit bossage latéral est en résine.

25 4. Dispositif selon l'une quelconque des revendications 1 à 3, dans lequel ledit capteur est du type différentiel à deux bobines adjacentes.

30 5. Dispositif selon la revendication 4, dans lequel les deux bobines sont symétriques par rapport à un plan.

6. Dispositif selon la revendication 5, dans lequel ledit plan fait un angle avec ladite course rectiligne de déplacement de ladite tige.

35

7. Dispositif selon la revendication 6, dans lequel l'angle est sensiblement égal à 45°.

5 8. Dispositif selon l'une quelconque des revendications 1 à 7, dans lequel lesdits moyens de sollicitation élastique comportent un équipage mobile portant ledit corps de sonde, en ce que ledit équipage mobile est monté coulissant le long d'un guide perpendiculaire à ladite tige et en ce que des ressorts sont installés entre ledit guide et ledit équipage mobile.

10

9. Dispositif selon la revendication 8, dans lequel ledit équipage mobile comporte des glissières à billes, mobiles le long dudit guide.

15 10. Dispositif selon l'une quelconque des revendications 1 à 9, comprenant un robot programmé pour déplacer ledit corps de sonde selon un contour d'une ouverture de ladite cavité.

20 11. Dispositif selon la revendication 10, dans lequel ledit robot est aussi programmé pour déplacer ledit corps de sonde selon des courses rectilignes précitées.

FIG.2

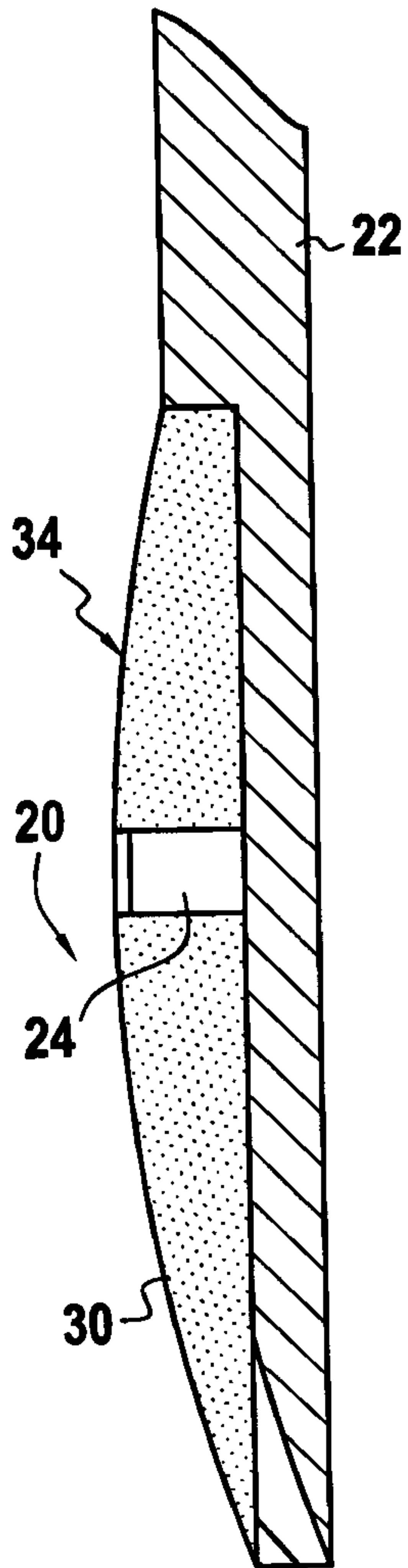


FIG.3

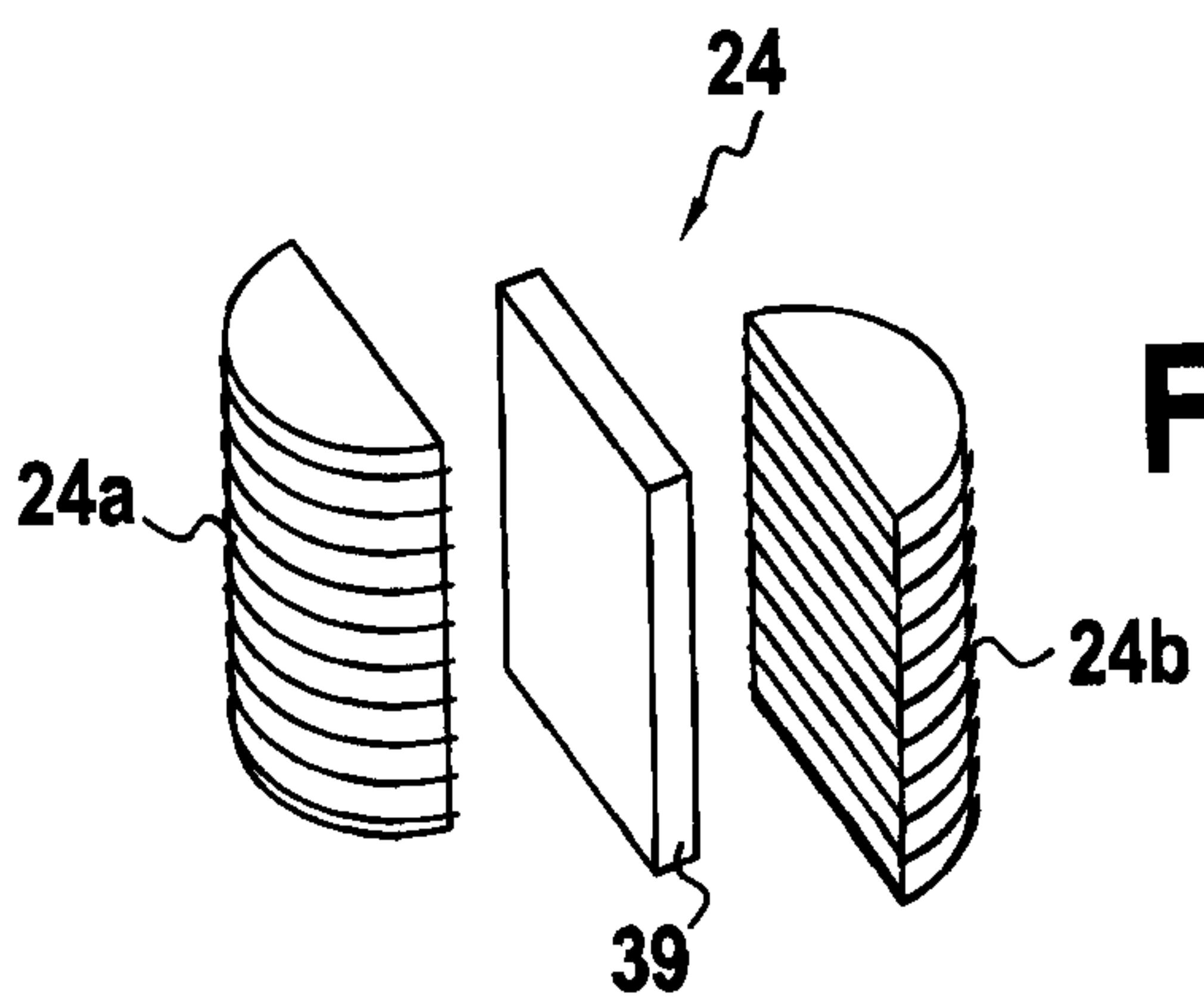
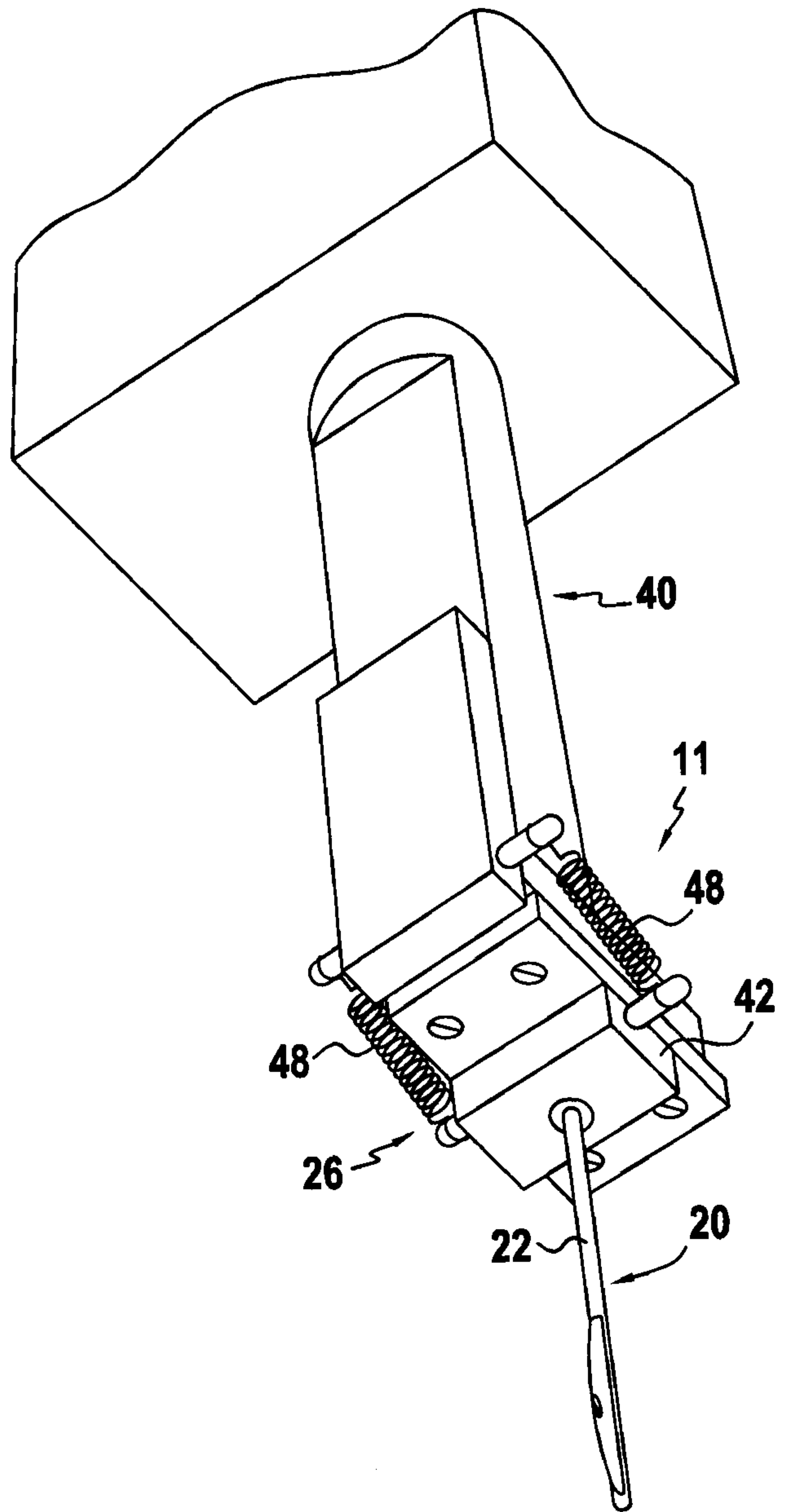
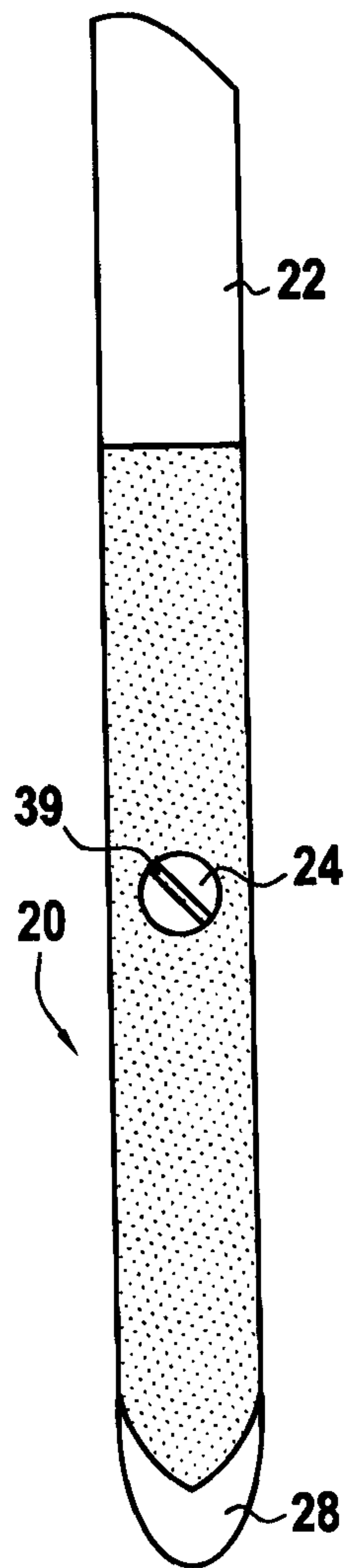


FIG.4

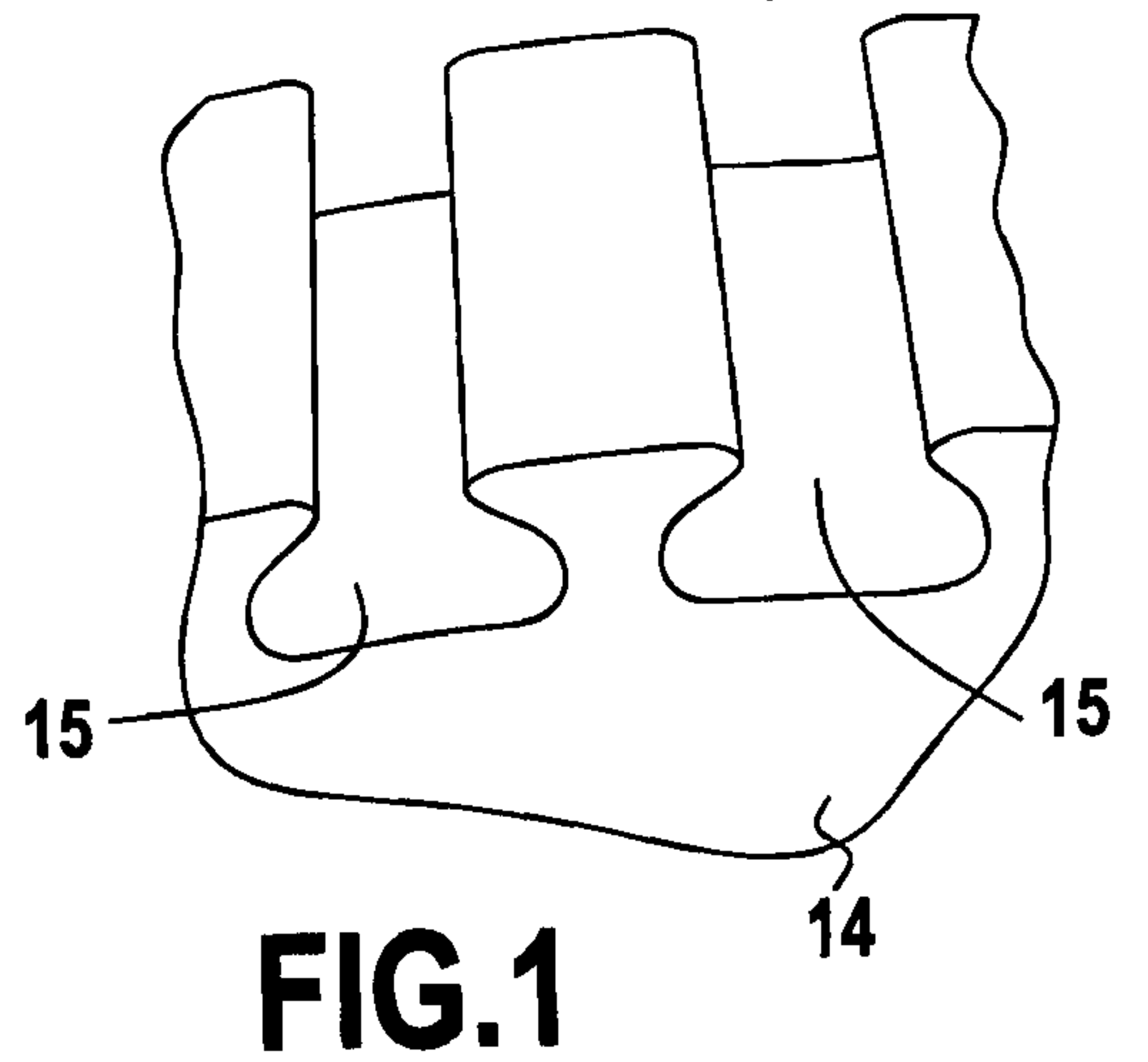


FIG.1

FIG.5

