

①2

DEMANDE DE BREVET D'INVENTION

A1

②2 Date de dépôt : 14.10.93.

③0 Priorité :

④3 Date de la mise à disposition du public de la demande : 21.04.95 Bulletin 95/16.

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) : COMPAGNIE GENERALE DES MATIERES NUCLEAIRES — FR.

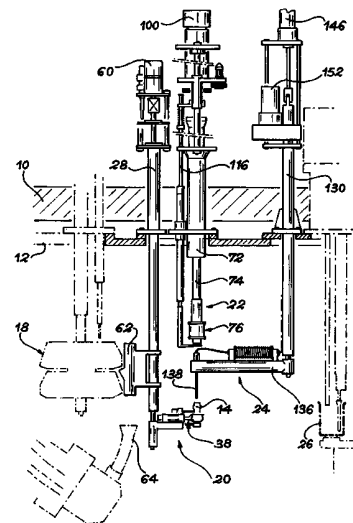
⑦2 Inventeur(s) : Besnier Joseph.

⑦3 Titulaire(s) :

⑦4 Mandataire : Brevatome.

⑤4 Ensemble de prélèvement d'échantillons liquides dans des cruchons obturés par des bouchons vissés.

⑤7 Pour assurer des prélèvements automatiques de liquides radioactifs contenus dans des cruchons (14) obturés par des bouchons vissés, il est proposé un ensemble comprenant un module de préhension (20), conçu pour saisir et tenir le cruchon, un module (22) d'ouverture et de fermeture des cruchons, et un module de prélèvement (24). Le module de préhension (20) amène chaque cruchon en face du module (22) d'ouverture et de fermeture, et il en assure la tenue pendant le vissage et le dévissage du bouchon et pendant le ou les prélèvements. Ce module de prélèvement (24) effectue les prélèvements au moyen d'un embout d'aspiration (138) et transfère le liquide dans un récipient (26), à des fins d'analyse.



ENSEMBLE DE PRELEVEMENT D'ECHANTILLONS LIQUIDES DANS  
DES CRUCHONS OBTURES PAR DES BOUCHONS VISSÉS.

DESCRIPTION

5

L'invention concerne un ensemble conçu pour prélever à distance et de manière automatisée des échantillons liquides contenus dans des cruchons obturés par des bouchons vissés.

10

L'ensemble de prélèvement d'échantillons liquides conforme à l'invention peut notamment être utilisé à l'intérieur d'une cellule étanche destinée à l'analyse de produits chimiques tels que des produits radioactifs acheminés jusqu'à cette cellule dans des cruchons étanches. Plus précisément, la cellule étanche contenant l'ensemble de prélèvement selon l'invention peut faire partie d'une installation automatisée telle que celle qui est décrite dans le document FR-A-2 675 582. Dans cette installation, des produits liquides sont prélevés de façon automatisée en différents points d'une chaîne de fabrication ou de traitement et introduits dans des cruchons étanches. Ces derniers sont ensuite transférés automatiquement dans des boîtes d'analyse par des circuits de transfert pneumatique.

25

Dans une telle installation, les cruchons contenant les échantillons à analyser chutent directement dans le fond des boîtes d'analyse. Avant de procéder à la préparation analytique des échantillons contenus dans les cruchons, les opérateurs doivent donc effectuer manuellement, à l'aide de pinces de manutention, trois opérations manuelles successives qui sont la préhension d'un cruchon, son ouverture, puis le prélèvement d'un échantillon dans le cruchon considéré.

30

Cela entraîne un certain nombre de problèmes qui vont à présent être exposés.

La préhension manuelle d'un cruchon par l'opérateur à l'aide de pinces de manutention conduit  
5 l'opérateur à aller chercher le cruchon dans le fond de la boîte d'analyse en l'identifiant par lecture d'un code porté sur chacun des cruchons. Etant donné que tous les cruchons se trouvent en vrac dans le fond de la boîte d'analyse, cette opération est fastidieuse et  
10 délicate. Elle est encore compliquée par les déformations optiques produites par le hublot au travers duquel l'opérateur lit les codes portés sur les cruchons. Il s'ensuit un risque d'erreur et même de perte de certains cruchons, ce qui peut conduire  
15 l'opérateur à demander un nouveau prélèvement et accroît par conséquent les déchets.

Afin d'ouvrir le cruchon préalablement saisi, l'opérateur doit avoir recours à deux pinces de manutention. En plus du caractère particulièrement  
20 délicat de cette opération, elle présente un sérieux risque de contamination du contenu du cruchon par les pinces et réciproquement. En outre et de façon encore plus grave, cette opération d'ouverture du cruchon présente un sérieux risque de renversement de son  
25 contenu dans le fond de la boîte d'analyse. Cela nécessite de redemander un autre cruchon et entraîne une perte de temps difficilement acceptable. De plus, le contenu du cruchon est alors évacué directement dans les effluents liquides, ce qui est contraire à la  
30 limitation souhaitable de ces effluents.

Il est également à noter que l'utilisation de pinces de manutention rend en pratique impossible la fermeture des cruchons, de telle sorte que les surplus d'échantillons non utilisés pour l'analyse et restant

dans le fond des cruchons constituent des déchets et ne peuvent en aucun cas être recyclés.

Enfin la troisième opération effectuée manuellement par l'opérateur consiste à prélever un échantillon liquide dans le cruchon à l'aide d'une pipette classique reliée par un tuyau à une burette placé à l'extérieur de la boîte d'analyse. Un premier inconvénient lié à cette opération découle du fait que l'opérateur doit impérativement lire un trait de jauge porté sur la pipette, ce qui impose la présence de cet opérateur et constitue une opération longue et délicate. Un deuxième inconvénient concerne le risque, à la suite d'une mauvaise manipulation, de faire sortir le liquide radioactif à analyser à l'extérieur de la boîte d'analyse et à proximité immédiate de la tête de l'opérateur.

L'invention a précisément pour objet un ensemble de prélèvement d'échantillons liquides permettant d'effectuer à distance et de manière automatisée les opérations de préhension et d'ouverture des cruchons ainsi que l'opération de prélèvement d'un échantillon dans ce cruchon, ce qui supprime les risques d'erreurs, les difficultés de manutention et les pertes de temps de la technique manuelle existante, et limite les effluents au strict minimum.

Conformément à l'invention, cet objectif est atteint au moyen d'un ensemble de prélèvement d'échantillons liquides dans des cruchons obturés par des bouchons vissés, caractérisé par le fait qu'il comprend :

- un module de préhension des cruchons, comportant une pince de préhension apte à tenir un cruchon selon un axe sensiblement vertical, des moyens de commande d'ouverture et de fermeture de la pince et des moyens de commande d'un déplacement horizontal de la pince

entre un poste de préhension et un poste d'ouverture des cruchons ;

- 5 - un module d'ouverture et de fermeture des cruchons, placé au droit du poste d'ouverture des cruchons, comportant une pince de serrage d'axe vertical, des  
10 moyens de commande de serrage et de desserrage de la pince de serrage, des moyens de commande de rotation de la pince de serrage autour de son axe vertical, et des moyens de commande d'un déplacement vertical de  
15 la pince de serrage ; et
- un module de prélèvement de liquide comprenant un embout d'aspiration, d'axe sensiblement vertical, des  
20 moyens de commande d'un déplacement horizontal de cet embout entre une position de prélèvement, dans laquelle les axes verticaux de la pince de serrage et  
25 de l'embout d'aspiration sont confondus, et une position de distribution du liquide prélevé dans un réceptacle, et des moyens de commande d'un  
30 déplacement vertical de l'embout d'aspiration.

20 Dans un tel ensemble, le cruchon dans lequel on désire effectuer un prélèvement est saisi par la pince du module de préhension et maintenu par cette pince, pendant que son bouchon est dévissé par le module d'ouverture et de fermeture, puis pendant qu'un  
25 prélèvement y est réalisé par le module de prélèvement. Le cruchon peut ensuite être refermé par le module d'ouverture et de fermeture, avant d'être amené par le module de préhension jusqu'à une rampe permettant de le transférer hors de la boîte d'analyse, par exemple dans  
30 une unité permettant de recycler la partie non utilisée des échantillons liquides encore présents dans les cruchons. Tous les inconvénients liés à l'utilisation de pinces de manutention pour assurer la préhension et l'ouverture des cruchons puis le prélèvement des  
35 échantillons sont supprimés par l'utilisation d'un tel

ensemble. En particulier, les effluents liquides et solides sont minimisés et les risques d'erreurs dans les mesures ainsi que dans les manutentions sont éliminés.

5 Il est à noter que l'utilisation de trois modules séparés, gérés par un même automate, permet d'implanter l'ensemble sur des boîtes d'analyse existantes, ce qui ne pourrait être fait avec un robot regroupant les trois fonctions.

10 Dans une forme de réalisation préférentielle de l'invention, la pince de préhension est montée à l'extrémité basse d'un arbre rotatif, d'axe vertical décalé par rapport à l'axe du cruchon tenu par cette pince de préhension et les moyens de  
15 commande d'un déplacement horizontal de la pince de préhension comprennent des moyens pour commander une rotation de l'arbre rotatif.

Chaque cruchon peut être introduit dans la pince de préhension par une goulotte supérieure  
20 d'arrivée des cruchons, alors que la pince est en position ouverte. La chute du cruchon dans la goulotte est alors interrompue par un fond escamotable associé au module de préhension et prévu pour être placé sous la pince de préhension, au-dessus d'une goulotte  
25 inférieure d'évacuation des cruchons.

Le module de préhension peut également comprendre des moyens de verrouillage en position de la pince de préhension en face du poste de préhension et du poste d'ouverture des cruchons.

30 Dans la forme de réalisation préférentielle de l'invention, le module d'ouverture et de fermeture comprend une broche, d'axe vertical, reliant la pince de serrage aux moyens de commande de rotation, et une tige disposée coaxialement à l'intérieur de la broche

et reliant la pince de serrage aux moyens de commande de serrage et de desserrage.

Avantageusement, le module d'ouverture et de fermeture comprend aussi un plateau ramasse-goutte  
5 escamotable, apte à être placé en dessous de la pince de serrage pour recueillir une goutte d'échantillon tombant éventuellement du bouchon lorsque celui-ci vient d'être dévissé du cruchon.

Dans ce dernier cas, les moyens de commande  
10 d'un déplacement vertical de la pince de serrage agissent simultanément sur le plateau ramasse-goutte, de telle sorte que celui-ci soit placé en dessous de la pince de serrage lorsque cette dernière n'occupe pas une position basse de vissage et de dévissage.

Dans la forme de réalisation préférentielle  
15 de l'invention, l'embout d'aspiration est monté sur un bras horizontal rotatif, dont une rotation est commandée par les moyens de commande d'un déplacement horizontal de l'embout.

De préférence, afin d'éviter que la  
20 contamination ne parvienne à l'extérieur de la boîte d'analyse, l'embout d'aspiration est relié à une garde hydraulique de sécurité située à l'intérieur de cette boîte.

On décrira à présent, à titre d'exemple non  
25 limitatif, une forme de réalisation préférentielle de l'invention, en se référant aux dessins annexés, dans lesquels :

- la figure 1 est une vue de côté  
30 représentant schématiquement un ensemble de prélèvement d'échantillons liquides conforme à l'invention ;

- la figure 2 est une vue en coupe  
verticale représentant à plus grande échelle le module de préhension des cruchons utilisé dans l'ensemble de  
35 la figure 1 ;

- la figure 3 est une vue en coupe selon la ligne III-III de la figure 2, illustrant à plus grande échelle la partie inférieure du module de préhension ;

5 - la figure 4 est une vue en coupe selon la ligne IV-IV de la figure 3 ;

- la figure 5 est une vue de côté, en coupe longitudinale partielle, dont les parties droite et gauche représentent respectivement la partie supérieure et la partie inférieure du module d'ouverture et de  
10 fermeture des cruchons ;

- la figure 6 est une vue de côté et en coupe longitudinale illustrant à plus grande échelle l'extrémité inférieure du module d'ouverture et de  
15 fermeture des cruchons ; et

- la figure 7 est une vue de côté, en coupe longitudinale partielle, représentant à plus grande échelle le module de prélèvement utilisé dans  
20 l'ensemble de la figure 1.

L'ensemble de prélèvement d'échantillons  
20 illustré schématiquement sur la figure 1 est prévu pour être associé à une boîte d'analyse dans laquelle une ou plusieurs analyses chimiques doivent être effectuées sur des produits liquides radioactifs prélevés auparavant en différents points d'une chaîne de  
25 fabrication ou de retraitement. Afin d'être transférés dans la boîte d'analyse, les produits liquides radioactifs prélevés sur la chaîne de fabrication ou de retraitement sont introduits dans des cruchons qui sont acheminés jusqu'à la boîte d'analyse par un circuit de  
30 transfert pneumatique, par exemple de la manière décrite dans le document FR-A-2 675 582. Le prélèvement et le transfert des produits liquides à analyser ne font pas partie de l'invention et aucune description n'en sera faite ici.

L'ensemble de prélèvement d'échantillons conforme à l'invention a pour fonctions de saisir à tour de rôle chacun des cruchons dans lesquels un ou plusieurs échantillons liquides doivent être prélevés à des fins d'analyses, d'ouvrir ce cruchon en en dévissant le bouchon vissé, d'effectuer dans le cruchon ouvert le ou les prélèvements prévus, de reboucher le cruchon afin de permettre sa réexpédition à l'extérieur de la boîte d'analyse. L'ensemble de prélèvement réalise ces différentes opérations à l'aide de motorisations qui permettent une automatisation complète.

Lors de leur entrée dans la boîte d'analyse, les cruchons sont avantageusement stockés dans un dispositif approprié qui ne fait pas partie de l'invention. Pour cette raison, ce dispositif ne sera pas décrit. Si la cadence et l'ordre d'acheminement des cruchons dans la boîte d'analyse le permettent, les cruchons peuvent aussi être pris en charge directement par l'ensemble de prélèvement conforme à l'invention, dès qu'ils pénètrent dans la boîte d'analyse.

Sur la figure 1, la référence 10 désigne une partie de la paroi supérieure horizontale de la boîte d'analyse. Cette paroi est doublée intérieurement par une peau métallique 12. Les cruchons 14 qui contiennent les produits radioactifs à analyser sont introduits dans la boîte d'analyse par un tube vertical (non représenté) qui traverse la paroi 10 et la peau 12. Dans la forme de réalisation illustrée schématiquement sur la figure 1, les cruchons 14 sont alors placés dans un dispositif de stockage tampon dont seul le contour est illustré en 18.

Conformément à l'invention, l'ensemble de prélèvement d'échantillons liquides se compose de trois modules distincts, supportés par la peau métallique 12

qui double intérieurement la paroi supérieure horizontale 10 de la boîte d'analyse. Ces trois modules comprennent un module 20 de préhension des cruchons, un module 22 d'ouverture et de fermeture des cruchons et un module 24 de prélèvement de liquide dans les cruchons. Chacun de ces modules est conçu de telle sorte que les actionneurs et les capteurs soient placés en majorité à l'extérieur de la boîte d'analyse. Cette caractéristique facilite la maintenance et limite l'encombrement de l'ensemble à l'intérieur de la boîte d'analyse et diminue la mise en déchets des actionneurs et capteurs.

Le module 20 de préhension des cruchons a pour première fonction de saisir, à sa sortie du dispositif de stockage tampon 18 ou directement lors de son arrivée dans la boîte d'analyse si ce dispositif de stockage n'existe pas, chaque cruchon 14 dans lequel un ou plusieurs échantillons liquides doivent être prélevés à des fins d'analyse. Le module 20 de préhension des cruchons a aussi pour fonction de transférer le cruchon qu'il vient de saisir au droit d'un poste d'ouverture des cruchons matérialisé par le module 22 d'ouverture et de fermeture. Il assure ensuite le maintien du cruchon lors de la mise en oeuvre de ce module 22 d'ouverture et de fermeture, puis lorsqu'un prélèvement est effectué dans le cruchon à l'aide du module 24 de prélèvement de liquide. Enfin, lorsque les prélèvements ont été effectués, le module 20 de préhension des cruchons continue à tenir le cruchon pour permettre sa fermeture par le module 22, puis assure le transfert du cruchon refermé jusqu'à un poste d'expédition du cruchon vers l'extérieur de la boîte d'analyse.

Les fonctions du module 22 d'ouverture et de fermeture des cruchons sont le dévissage d'un bouchon vissé 16 (figure 2) qui obture le cruchon 14

saisi par le module 20 de préhension, puis le revissage de ce même bouchon lorsque le ou les prélèvements ont été effectués par le module 24 de prélèvement de liquide.

5                    Enfin, le module 24 de prélèvement de liquide a pour fonctions d'aspirer un ou plusieurs échantillons de liquide hors du cruchon tenu par le module de préhension 20 et de le transférer dans un ou plusieurs récipients 26 placés à l'intérieur de la  
10 boîte d'analyse, afin d'y subir des analyses chimiques.

                  Une forme de réalisation préférentielle du module de préhension 20 des cruchons va à présent être décrite en détail en se référant aux figures 2 à 4.

                  Le module de préhension 20 des cruchons  
15 comprend un fourreau support 28, d'axe vertical, qui traverse la paroi supérieure horizontale 10 de la boîte d'analyse ainsi que sa peau métallique 12. Dans sa partie centrale, le fourreau support 28 comporte une bride 30 par laquelle il est fixé, par exemple au moyen  
20 de vis 32, sur la peau métallique 12.

                  Un arbre rotatif 34, d'axe vertical, est monté dans le fourreau support 28 de façon à pouvoir y tourner librement tout en y étant immobilisé en translation. Des joints d'étanchéité (non représentés)  
25 sont interposés entre l'arbre rotatif 34 et le fourreau support 28 pour préserver le confinement.

                  A son extrémité inférieure située à l'intérieur de la boîte d'analyse, l'arbre rotatif 34 fait saillie hors du fourreau support 28 et porte un  
30 support de pince 36, de préférence interchangeable. Ce support de pince 36 se présente sous la forme d'un bras horizontal à l'extrémité duquel fait saillie une pince de préhension 38, apte à saisir un cruchon 14 selon un axe vertical décalé par rapport à l'axe vertical de  
35 l'arbre rotatif 34. Plus précisément, la pince de

préhension 38 comprend deux mors 40 en arc de cercle, présentant un axe de symétrie vertical confondu avec l'axe d'un cruchon 14 saisi entre ces mors.

Dans la forme de réalisation illustrée sur  
5 les figures 2 à 4, les deux mors 40 de la pince de  
préhension 38 sont mobiles et articulés de façon  
symétrique par rapport à un plan passant à la fois par  
leur axe de symétrie vertical et par l'axe vertical de  
l'arbre rotatif 34. Le mouvement des mors 40 est  
10 commandé par un vérin 42 monté sur le support de pince  
36.

Comme l'illustrent plus précisément les  
figures 3 et 4, le support de pince 36 porte également  
un fond escamotable 44 normalement placé sous la pince  
15 de préhension 38 et sous le cruchon 14 éventuellement  
tenu dans cette pince.

De façon plus précise, le support de pince  
36 porte latéralement un vérin 48 (figure 3) dont la  
tige 50 supporte le fond escamotable 44 à son  
20 extrémité. L'actionnement du vérin 48 permet ainsi de  
commander un mouvement de translation du fond  
escamotable 44 parallèlement à l'axe horizontal du  
vérin 42, entre la position active illustrée en trait  
plein sur les figures 2 à 4 et une position escamotée,  
25 dans laquelle le fond 44 est décalé vers le support de  
pince 36 par rapport à la pince de préhension 38. Deux  
tiges 52 (figures 2 et 4) sont fixées sur le fond 44,  
respectivement au-dessus et en dessous de la tige 50 du  
vérin 48, et coulissent dans des manchons de guidage  
30 solidaires du support de pince 36, de façon à empêcher  
toute rotation du fond escamotable 44 autour de la tige  
50 et à maintenir ce fond horizontal.

L'extrémité haute du fourreau support 28,  
située à l'extérieur de la boîte d'analyse, porte une  
35 plaque inférieure horizontale 54. Cette plaque est

reliée par des colonnettes verticales 56 à une plaque supérieure horizontale 58 portant un motoréducteur 60. Ce motoréducteur 60 entraîne en rotation l'arbre rotatif 34, de façon à déplacer angulairement la pince 5 38 autour de l'axe vertical de l'arbre 34 entre un poste de préhension et d'évacuation des cruchons et un poste d'ouverture des cruchons. Il est à noter que les postes de préhension et d'évacuation des cruchons, qui sont confondus dans la forme de réalisation illustrée 10 sur les figures, peuvent aussi être situés en des emplacements distincts.

Le poste de préhension des cruchons est matérialisé par une goulotte supérieure 62 d'arrivée des cruchons, d'axe vertical, en dessous de laquelle 15 vient se placer la pince de préhension 38 équipé de son fond amovible 44. Dans la forme de réalisation illustrée sur les figures 2 et 3, la goulotte supérieure 62 est fixée directement sur le fourreau support 28, ce qui garantit un alignement satisfaisant 20 de la pince en dessous de la goulotte 62 dans la position de préhension.

Dans l'exemple de réalisation illustré sur les figures, le cruchon 14 à traiter chute dans la goulotte supérieure 62 à partir du dispositif de 25 stockage tampon 18. En variante, la goulotte supérieure 62 peut aussi recevoir directement un cruchon en provenance de l'extérieur de la boîte d'analyse.

Le poste d'évacuation des cruchons est matérialisé par une goulotte inférieure 64 d'évacuation 30 des cruchons, d'axe vertical, au-dessus de laquelle se trouve la pince 38 lorsqu'elle occupe sa position d'évacuation d'un cruchon. Dans la forme de réalisation illustrée, les axes verticaux de la goulotte inférieure 64 et de la goulotte supérieure 62 sont confondus.

Lorsque la pince de préhension 38 est placée en face du poste d'ouverture et de fermeture des cruchons, dans lequel s'effectuent également les prélèvements d'échantillons liquides, l'axe vertical de la pince est confondu avec l'axe vertical du module d'ouverture et de fermeture 22 dont la description détaillée sera faite par la suite.

Afin d'éviter toute erreur de manutention, le module de préhension 20 illustré sur la figure 2 est équipé d'un dispositif de verrouillage de la pince de préhension 38 au droit du poste de préhension et d'évacuation ainsi qu'au droit du poste d'ouverture et de fermeture des cruchons. L'actionnement de ce dispositif de verrouillage conditionne la mise en oeuvre des vérins 42 et 48.

Dans la forme de réalisation illustrée sur la figure 2, le dispositif de verrouillage comprend un disque 66, solidaire de l'arbre rotatif 34 entre les plateaux 54 et 58. Ce disque 66 comporte deux trous (non représentés) situés à égale distance de l'axe de l'arbre 34 et décalés angulairement autour de cet axe. Le dispositif de verrouillage comprend également un doigt de verrouillage vertical 68 apte à se déplacer selon son axe entre une position haute et une position basse sous l'action d'un vérin 70 monté sur le plateau supérieur 58. Dans sa position haute, illustrée sur la figure 2, le doigt de verrouillage 68 est situé en totalité au-dessus du disque 66, alors qu'il traverse l'un ou l'autre des trous formés dans ce disque lorsqu'il occupe sa position basse. Plus précisément, les trous formés dans le disque 66 sont positionnés de telle sorte que l'un d'entre eux se trouve à la verticale du doigt de verrouillage 68 lorsque la pince 38 est située au droit du poste de préhension et d'évacuation et que l'autre trou se trouve à la

verticale du doigt de verrouillage 68 lorsque la pince de préhension 38 se trouve au droit du poste d'ouverture et de fermeture des cruchons.

Des capteurs de fin de course (non représentés) sont associés aux vérins 42, 48 et 70 ainsi qu'au motoréducteur 60 afin de commander leur arrêt automatique lorsque le déplacement désiré à été effectué.

Il est à noter que dans une variante de réalisation non représentée, les vérins 42 et 48 sont avantageusement remplacés par des moteurs situés à l'extérieur de la boîte d'analyse et commandant les mouvements correspondants de la pince 38 et du fond amovible 44 par l'intermédiaire de mécanismes appropriés, par exemple du type pignons-crémaillères. La transmission des mouvements au travers de la paroi 10 de la boîte d'analyse s'effectue alors par une ou plusieurs tiges verticales.

Une forme de réalisation préférentielle du module 22 d'ouverture et de fermeture des cruchons 14 va à présent être décrite en détail en se référant aux figures 5 et 6.

Ce module 22 d'ouverture et de fermeture des cruchons comprend tout d'abord un fourreau support 72, d'axe vertical, qui traverse la paroi supérieure horizontale 10 ainsi que la peau métallique 12 de la boîte d'analyse. Plus précisément, le fourreau 72 comporte une collerette 73 qui est fixée sur la peau métallique 12 par exemple au moyen de vis (non représentées).

Une broche creuse 74, d'axe vertical, est montée dans le fourreau 72 de façon à pouvoir tourner et coulisser librement à l'intérieur de ce dernier. Des joints d'étanchéité (non représentés) sont prévus entre la broche 74 et le fourreau 72 afin de préserver

confinement de la boîte d'analyse. A son extrémité basse, la broche creuse 74 porte une pince de serrage 76 qui sera décrite plus en détail par la suite en se référant à la figure 6.

5 La broche creuse 74 fait saillie au-dessus de l'extrémité haute du fourreau support 72 et traverse une plaque inférieure horizontale 78, de façon à pouvoir tourner librement à l'intérieur de cette plaque tout en étant immobilisée en translation par rapport à  
10 celle-ci. La plaque inférieure horizontale 78 coulisse sur des colonnettes verticales 80 dont l'extrémité basse est fixée sur une bride 82 solidaire du fourreau support 72.

Les extrémités hautes des colonnettes 80  
15 portent une plaque supérieure horizontale 84. Un vérin 86 est fixé sur la plaque inférieure horizontale 78 et sa tige de commande 87 fait saillie verticalement vers le bas pour être fixée, par son extrémité basse, à la bride 82. Cet agencement permet au vérin 86 de comman-  
20 der un déplacement vertical de la pince de serrage 76 entre une position haute et une position basse.

En dessous du plateau inférieur horizontal 78, la broche creuse 74 porte un pignon 88 servant à commander l'entraînement de la broche en rotation. La  
25 commande de ce mouvement est assurée soit par un moteur pas à pas, soit par un moteur normal associé à un codeur mécanique (non représenté).

Sur sa face supérieure, la plaque inférieure horizontale 78 porte un corps tubulaire 96  
30 dont l'axe vertical est confondu avec l'axe du fourreau support 72 et de la broche creuse 74. A son extrémité haute, le corps tubulaire 96 porte une plaque supérieure horizontale 98 sur laquelle est montée un motoréducteur 100. L'arbre de sortie de ce  
35 motoréducteur 100 entraîne en rotation, par

l'intermédiaire d'un dispositif limiteur de couple 102, une tige cylindrique 104 qui traverse coaxialement la broche creuse 74, de façon à commander l'actionnement de la pince de serrage 76 par son extrémité inférieure.

5                   Comme l'illustre plus précisément la figure 6, la pince de serrage 76 comporte un embout tubulaire 106 monté de façon démontable à l'extrémité basse d'un porte-pince 105. Ce porte-pince 105 est lui-même lié en translation à l'extrémité basse de la tige 104 et lié  
10 en rotation à la broche creuse 74, par exemple au moyen de clavettes 107. Dans sa partie basse, l'embout tubulaire 106 porte trois becs de serrage 108 (dont l'un seulement est visible sur la figure 6) agencés de façon à pouvoir pivoter autour de trois axes  
15 horizontaux 110, orientés selon trois directions orthogonales par rapport à l'axe vertical commun de la broche 74 et de la tige 104. Les trois becs de serrage 108 sont répartis à  $120^\circ$  les uns des autres autour de cet axe vertical, de telle sorte que leurs extrémités  
20 inférieures forment la pince de serrage 76 dans laquelle peut être bloqué le bouchon vissé 16 d'un cruchon 14.

                  Une noix 112 est emprisonnée entre les becs de serrage 108, au niveau des axes 110, de façon à être  
25 en contact avec une empreinte en forme de V formée sur chacun des becs de serrage. Les surfaces en contact de la noix 112 et des becs de serrage 108 sont telles qu'un déplacement de la noix 112 vers le haut ou vers le bas a respectivement pour effet de faire pivoter les  
30 becs de serrage 108 dans le sens du serrage ou dans le sens du desserrage de la pince 76. Ces surfaces en contact ont aussi pour effet d'immobiliser la noix 112 en rotation à l'intérieur de l'embout tubulaire 106.

                  A son extrémité basse, la tige 104 entraîne  
35 en rotation une tige filetée 109 montée dans l'embout

106 et sur laquelle est vissée la noix 112. Par conséquent, une rotation de la tige 104 dans l'un ou l'autre sens, commandée par le motoréducteur 100, a pour effet de faire monter ou descendre la noix 112 dans l'embout tubulaire 106 et, par conséquent, de serrer ou de desserrer la pince 76.

Comme l'illustre également la figure 6, la tige 104 dispose d'un jeu vertical prédéterminé à l'intérieur de la broche creuse 74, par rapport à une position centrale déterminée par l'action de deux ressorts de compression 111 placés au-dessus ou en dessous d'un épaulement 113 formé sur la tige 104 et prenant appui sur des épaulements formés dans la broche 74.

Cette caractéristique autorise un léger déplacement de la pince de serrage 76, liée en translation à la tige 104, vers le haut ou vers le bas par rapport à la broche creuse 74. Lorsque cette dernière est entraînée en rotation pour assurer le vissage ou le dévissage du bouchon 16, le déplacement de la pince de serrage 76 vers le bas ou vers le haut qui résulte de cette action est ainsi rendu possible.

Comme l'illustrent également les figures 5 et 6, le module 22 d'ouverture et de fermeture des cruchons 14 comprend également un plateau ramasse-goutte horizontal escamotable 114, conçu pour venir se placer automatiquement en dessous de la pince 76 lorsque cette dernière s'éloigne de sa position basse illustrée sur les figures, dans laquelle s'effectuent le vissage et le dévissage.

De façon plus précise, le plateau ramasse-goutte 114 est monté à l'extrémité basse d'une tige verticale rotative 116 qui traverse la bride 73 de façon à pouvoir tourner et coulisser dans cette dernière. Cette traversée est étanche pour préserver le

confinement de la boîte d'analyse. A son extrémité haute, située en dehors de la boîte d'analyse, la tige 116 traverse un bras 118 lié en translation à la broche creuse 74 mais dans lequel cette dernière peut tourner librement. Plus précisément, le bras 118 est placé entre deux épaulements formés sur la tige 116, de telle sorte que cette dernière dispose d'un certain débattement vertical par rapport au bras 118. Un ressort de compression 120 est interposé entre le bras 118 et l'épaulement inférieur de la tige 116, de façon à maintenir normalement cette dernière dans une position relativement basse par rapport au bras 118.

En dessous du bras 118, la tige 116 traverse également un bras 122 solidaire du fourreau support 72. Une vis à téton 124, dont l'extrémité pénètre dans une rainure 126 formée sur la tige 116, est fixée sur le bras 122. La rainure 126 comporte une partie haute de faible longueur orientée verticalement, une partie basse de plus grande longueur orientée également verticalement et une partie intermédiaire oblique reliant les parties haute et basse. Cet agencement a pour effet de provoquer une rotation automatique de la tige 116 d'un angle déterminé autour de son axe vertical lorsqu'il se produit un déplacement vertical relatif entre cette tige et le fourreau support 72. Le plateau ramasse-goutte escamotable 114 est ainsi automatiquement décalé par rapport à la pince de serrage 76 lorsque celle-ci occupe sa position basse illustrée sur la figure 5, et il vient se placer automatiquement en dessous de la pince 76 dès que celle-ci remonte et s'écarte de cette position basse de vissage et de dévissage du bouchon 16.

Plus précisément, lorsque la pince de serrage 76 approche de sa position basse illustrée sur la figure 5, la vis à téton 124 vient en appui contre

le haut de la rainure 126. La fin de la descente de la pince 76 a donc pour effet d'écarter légèrement le bras 118 de l'épaulement supérieur formé sur la tige 116, en comprimant le ressort 120. Cette caractéristique permet  
5 de libérer totalement l'espace situé en dessous de la pince de serrage 76, pour éviter toute interférence avec le module de préhension 20.

On décrira à présent plus en détail en se référant à la figure 7 une forme de réalisation préférentielle du module de prélèvement 24 de la figure 1.  
10

Ce module de prélèvement 24 comprend un fourreau support 130, d'axe vertical, qui traverse la paroi supérieure horizontale 10 de la boîte d'analyse et comporte une bride 132 par lequel il est fixé sur la  
15 peau métallique 12 doublant intérieurement cette paroi.

Le fourreau 130 supporte un arbre vertical 134 susceptible d'être animé d'un mouvement de rotation autour de son axe et d'un mouvement de translation selon cet axe. Des joints d'étanchéité sont prévus afin  
20 de préserver le confinement de la boîte d'analyse. A son extrémité basse, située dans la boîte d'analyse, l'arbre 134 supporte un bras horizontal 136 qui porte un embout d'aspiration 138, en forme d'aiguille verticale, à son extrémité.

A son extrémité haute, située hors de la boîte d'analyse, le fourreau support 130 est solidaire d'une plaque horizontale inférieure 140. Cette plaque est reliée par des colonnettes verticales 142 à une  
25 plaque supérieure horizontale 144. La plaque supérieure horizontale 144 supporte un vérin 146 dont la tige de commande 148 fait saillie verticalement vers le bas.  
30

A son extrémité inférieure, la tige de commande 148 du vérin 146 est fixée sur un chariot 150 apte à coulisser verticalement le long des colonnettes  
35 142. L'extrémité haute de l'arbre 134 est supportée de

façon rotative dans le chariot 150 tout en étant solidaire de ce dernier en translation.

Le chariot 150 supporte un motoréducteur 152 dont l'arbre de sortie vertical porte un pignon 154 qui s'engrène sur un pignon 156 solidaire de l'arbre 134.

L'agencement qui vient d'être décrit en se référant à la figure 7 permet de commander la montée et la descente de l'embout d'aspiration 138 en actionnant le vérin 146 ainsi que la rotation de cet embout d'aspiration autour de l'axe vertical de l'arbre 134, en actionnant le motoréducteur 152.

Le chariot 150 supporte également un vérin de verrouillage 158 apte à déplacer une tige de verrouillage verticale 160 entre une position haute et une position basse. Dans sa position basse, la tige de verrouillage 160 pénètre dans une empreinte (non représentée) formée dans un disque horizontal 162 solidaire de l'arbre 134. Plus précisément, le disque 162 comporte deux empreintes correspondant à deux positions angulaires différentes de l'embout d'aspiration 138, dans lesquelles ce dernier occupe soit une position de prélèvement pour laquelle son axe vertical est confondu avec l'axe de la pince de serrage 76 du module 22 d'ouverture et de fermeture des cruchons, soit une ou plusieurs positions de distribution du liquide prélevé, dans lesquelles l'embout d'aspiration 138 se trouve à la verticale d'un récipient tel que le récipient 26 de la figure 1.

Lorsque la tige de verrouillage 160 occupe sa position haute, elle est dégagée des empreintes formées dans le disque 162.

Comme l'illustre également la figure 7, l'extrémité haute de l'embout d'aspiration 138 débouche dans un tube souple 164 qui passe par une garde

hydraulique de sécurité 166 avant de traverser la paroi supérieure horizontale 10 de la boîte d'analyse pour être reliée à la pompe ou piston d'aspiration (non représentée) située à l'extérieur de cette boîte. La  
5 garde hydraulique de sécurité 166 peut être soit montée directement sur le bras horizontal 136, comme l'illustre la figure 7, soit sur la partie du fourreau support 130 située en dessous de la peau métallique 12.

La mise en oeuvre de l'ensemble de  
10 prélèvement d'échantillons liquides conforme à l'invention va à présent être décrite brièvement.

Le cruchon 14 contenant l'échantillon à analyser chute dans la goulotte 62 soit depuis le dispositif de stockage 18, soit directement depuis  
15 l'extérieur de la boîte d'analyse. La pince de préhension 38 du module de préhension 20 est alors ouverte et le fond escamotable 44 est placé à la verticale de cette pince. Par conséquent, la chute du cruchon 14 est stoppée par le fond 44. Le vérin 42 est  
20 alors actionné afin que le cruchon 14 soit saisi par la pince de préhension 38.

Le motoréducteur 60 servant à commander le déplacement angulaire de la pince de préhension 38 autour de l'axe vertical de l'arbre 34 est alors  
25 actionné, de façon à amener le cruchon 14 à la vertical du module 22 d'ouverture et de fermeture. A cet instant, il est à noter que l'embout d'aspiration 138 du module de prélèvement 24 occupe sa position de distribution, c'est-à-dire qu'il est décalé  
30 angulairement par rapport au module 22 d'ouverture et de fermeture des cruchons. Par ailleurs, ce dernier module occupe sa position d'attente dans laquelle la pince de serrage 76 est en position haute.

Lorsque l'axe du cruchon 14 est aligné avec  
35 celui du module 22 d'ouverture et de fermeture des

cruchons, le vérin 86 est actionné de façon à commander la descente de la pince de serrage 76. A la fin de cette descente, le plateau ramasse-goutte 114 s'escamote automatiquement dans la position illustrée sur la figure 5, de sorte que l'embout tubulaire 106 vient coiffer le haut du cruchon 14 tenu dans la pince de préhension 38. Cela est rendu possible par le fait que la pince de serrage 76 est alors ouverte, c'est-à-dire que la noix 112 occupe sa position basse à l'intérieur de l'embout tubulaire 106.

Dès que la descente de la pince de serrage 76 est terminée, le motoréducteur 100 est actionné dans le sens du serrage de la pince 76, dont les becs 108 viennent alors en prise sur le bouchon 16 du cruchon 14 qui reste lui-même serré dans la pince de préhension 38.

Le débouchage du cruchon 14 est alors effectué en commandant la rotation de la broche creuse 74 et de la pince de serrage 76 montée dans le bas de cette broche, dans le sens du dévissage du bouchon 16. Ce dévissage s'accompagne d'une remontée de la tige 104 par rapport à la broche creuse 74 sur une distance autorisée par le jeu vertical qui existe entre la tige 104 et la broche creuse 74.

Lorsque le dévissage du bouchon 16 est terminé, le vérin 86 est à nouveau actionné dans le sens de la remontée de la pince de serrage 76. Au cours de cette remontée, l'extrémité de la vis à téton 124 parcourt la rainure 126 formée sur la tige 116, ce qui a pour effet d'amener le plateau ramasse-goutte 114 en dessous de la pince de serrage 76 portant le bouchon 16 dès le début de la remontée de cette pince. La chute accidentelle d'une goutte de produit est ainsi évitée.

Lorsque la pince de serrage 76 portant le bouchon 15 arrive en position haute, il existe entre

cette pince et le cruchon 14, toujours tenu par la pince de préhension 38, une distance suffisante pour permettre l'amenée de l'embout d'aspiration 138 entre ces deux pièces. Le motoréducteur 152 du module de prélevement 24 est donc actionné afin d'amener l'embout d'aspiration 138 dans l'alignement vertical du module 22 d'ouverture et de fermeture des cruchons, dans lequel se trouve déjà le cruchon 14 tenu par la pince de préhension 38. Cette amenée en alignement de l'embout d'aspiration 138 se fait lorsque cet embout a été amené en position haute par le vérin 146.

Dès que l'embout d'aspiration 138 se trouve à la verticale du cruchon 14, le vérin 146 est actionné afin de faire descendre l'embout d'aspiration dans le cruchon 14 tenu par la pince de préhension 38. L'aspiration d'une quantité déterminée de liquide à l'intérieur du cruchon est alors effectuée, d'une manière contrôlée, par la pompe d'aspiration (non représentée) située à l'extérieur de la boîte d'analyse.

Une fois le prélèvement effectué, le vérin 146 est actionné en sens inverse afin de sortir l'embout d'aspiration 138 du cruchon 14, puis le motoréducteur 152 est actionné de façon à amener l'embout d'aspiration 138 dans sa position de distribution du liquide prélevé, à la verticale du réceptacle 26 sur la figure 1. Le liquide prélevé dans le cruchon 14 peut ainsi être introduit dans un ou plusieurs réceptacles prévus à cet effet, afin d'y subir les analyses souhaitées.

Dès que l'embout d'aspiration 138 n'est plus dans l'alignement du module 22 d'ouverture et de fermeture des cruchons, le vérin 86 peut à nouveau être actionné de façon à faire redescendre la pince de serrage 76 portant le bouchon 16 et à amener ce dernier

en contact avec le filetage prévu pour recevoir ce bouchon sur le cruchon 14. On commande une rotation de la broche 74 dans le sens du vissage, afin de revisser le bouchon 16 sur le cruchon 14. Il est rappelé que le  
5 plateau ramasse-goutte 14 s'escamote automatiquement lorsque la pince de serrage 76 portant le bouchon 16 arrive à proximité immédiate du cruchon 14.

Lorsque le bouchon a été revissé, la pince de serrage 76 est libérée par un actionnement du  
10 motoréducteur 100 et une nouvelle mise en oeuvre du vérin 86 permet de faire remonter la pince de serrage 76 pour dégager le cruchon 14 alors rebouché.

Le motoréducteur 60 peut alors être actionné afin d'amener le cruchon rebouché au droit du  
15 poste d'évacuation matérialisé par la goulotte inférieure 64 sur la figure 2. Le fond 44 est alors escamoté et la pince 38 ouverte par un actionnement des vérins 42 et 48.

Les motoréducteurs et vérins des trois  
20 modules 20, 22 et 24 sont gérés par un automate (non représenté).

La description qui précède montre que l'ensemble de prélèvement d'échantillons liquides selon l'invention permet de supprimer tous déchets liquides  
25 et solides inutiles et d'assurer une gestion particulièrement précise et efficace des échantillons. De plus, l'automatisation des différentes opérations permet de supprimer tout risque d'erreur ainsi que de nombreuses opérations fastidieuses pour les opérateurs.  
30 En outre, tout risque d'accident d'irradiation pour ces derniers est également supprimé.

## REVENDICATIONS

1. Ensemble de prélèvement d'échantillons liquides dans des cruchons (14) obturés par des bouchons vissés (16), caractérisé par le fait qu'il comprend :
- un module de préhension (20) des cruchons, comportant une pince de préhension (38), apte à tenir un cruchon selon un axe sensiblement vertical, des moyens de commande d'ouverture et de fermeture (42) de la pince et des moyens de commande d'un déplacement horizontal (60) de la pince entre un poste de préhension et un poste d'ouverture des cruchons ;
  - un module (22) d'ouverture et de fermeture des cruchons, placé au droit du poste d'ouverture des cruchons, comportant une pince de serrage (76) d'axe vertical, des moyens (100) de commande de serrage et de desserrage de la pince de serrage, des moyens de commande de rotation de la pince de serrage autour de son axe vertical, et des moyens (86) de commande d'un déplacement vertical de la pince de serrage ; et
  - un module de prélèvement (24) de liquide comprenant un embout d'aspiration (138), d'axe sensiblement vertical, des moyens de commande d'un déplacement horizontal (152) de cet embout entre une position de prélèvement, dans laquelle les axes verticaux de la pince de serrage et de l'embout d'aspiration sont confondus, et une position de distribution du liquide prélevé dans un réceptacle, et des moyens (146) de commande d'un déplacement vertical de l'embout d'aspiration.
2. Ensemble selon la revendication 1, caractérisé par le fait que la pince de préhension (38) est montée à l'extrémité basse d'un arbre rotatif (34), d'axe vertical, décalé par rapport à l'axe du cruchon

tenu par cette pince de préhension et les moyens de commande d'un déplacement horizontal de la pince de préhension comprenant des moyens (60) pour commander une rotation dudit arbre rotatif (34).

5                   3. Ensemble selon l'une quelconque des revendications précédentes, caractérisé par le fait que le module de préhension (20) comprend de plus un fond escamotable (44), apte à être placé sous la pince de préhension (38).

10                   4. Ensemble selon l'une quelconque des revendications précédentes, caractérisé par le fait que le module de préhension (20) comprend des moyens de verrouillage (66,68,70) en position de la pince de préhension (38) en face du poste de préhension et du  
15 poste d'ouverture des cruchons.

                  5. Ensemble selon l'une quelconque des revendications précédentes, caractérisé par le fait que le module (22) d'ouverture et de fermeture comprend une broche (74), d'axe vertical, reliant la pince de  
20 serrage (76) aux moyens de commande de rotation, et une tige disposée coaxialement à l'intérieur de la broche et reliant la pince de serrage (76) aux moyens de commande de serrage et de desserrage.

                  6. Ensemble selon l'une quelconque des  
25 revendications précédentes, caractérisé par le fait que le module (22) d'ouverture et de fermeture comprend de plus un plateau ramasse-goutte escamotable (114), apte à être placé en dessous de la pince de serrage (76).

                  7. Ensemble selon la revendication 6,  
30 caractérisé par le fait que les moyens de commande d'un déplacement vertical de la pince de serrage (76) agissent simultanément sur le plateau ramasse-goutte (114), de telle sorte que celui-ci soit placé en dessous de la pince de serrage (76) lorsque cette

dernière n'occupe pas une position basse de vissage et de dévissage.

8. Ensemble selon l'une quelconque des revendications précédentes, caractérisé par le fait que  
5 l'embout d'aspiration (138) est monté sur un bras horizontal (136), dont une rotation par rapport à un axe vertical décalé par rapport à l'embout est commandée par les moyens de commande (152) d'un déplacement horizontal de l'embout.

10 9. Ensemble selon l'une quelconque des revendications précédentes, caractérisé par le fait que l'embout d'aspiration (138) est relié à une garde hydraulique de sécurité (166).

15 10. Ensemble selon l'une quelconque des revendications précédentes, caractérisé par le fait que le poste de préhension des cruchons comprend une goulotte supérieure (62) d'arrivée des cruchons et une goulotte inférieure (64) d'évacuation des cruchons, disposées l'une au-dessus de l'autre, selon un axe  
20 vertical, et entre lesquelles peut venir se placer la pince de préhension (38).

1 / 5

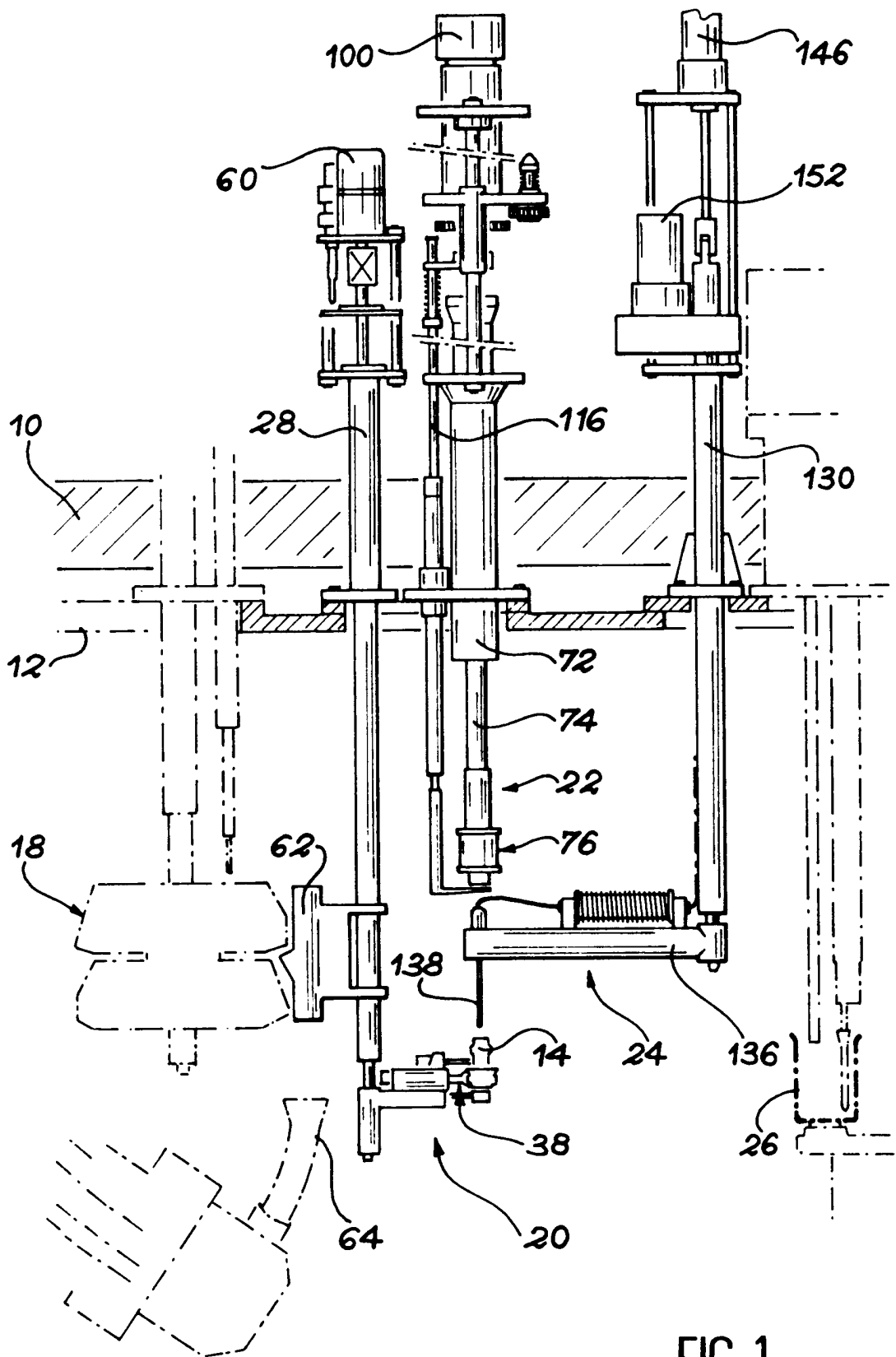


FIG. 1

FIG. 2

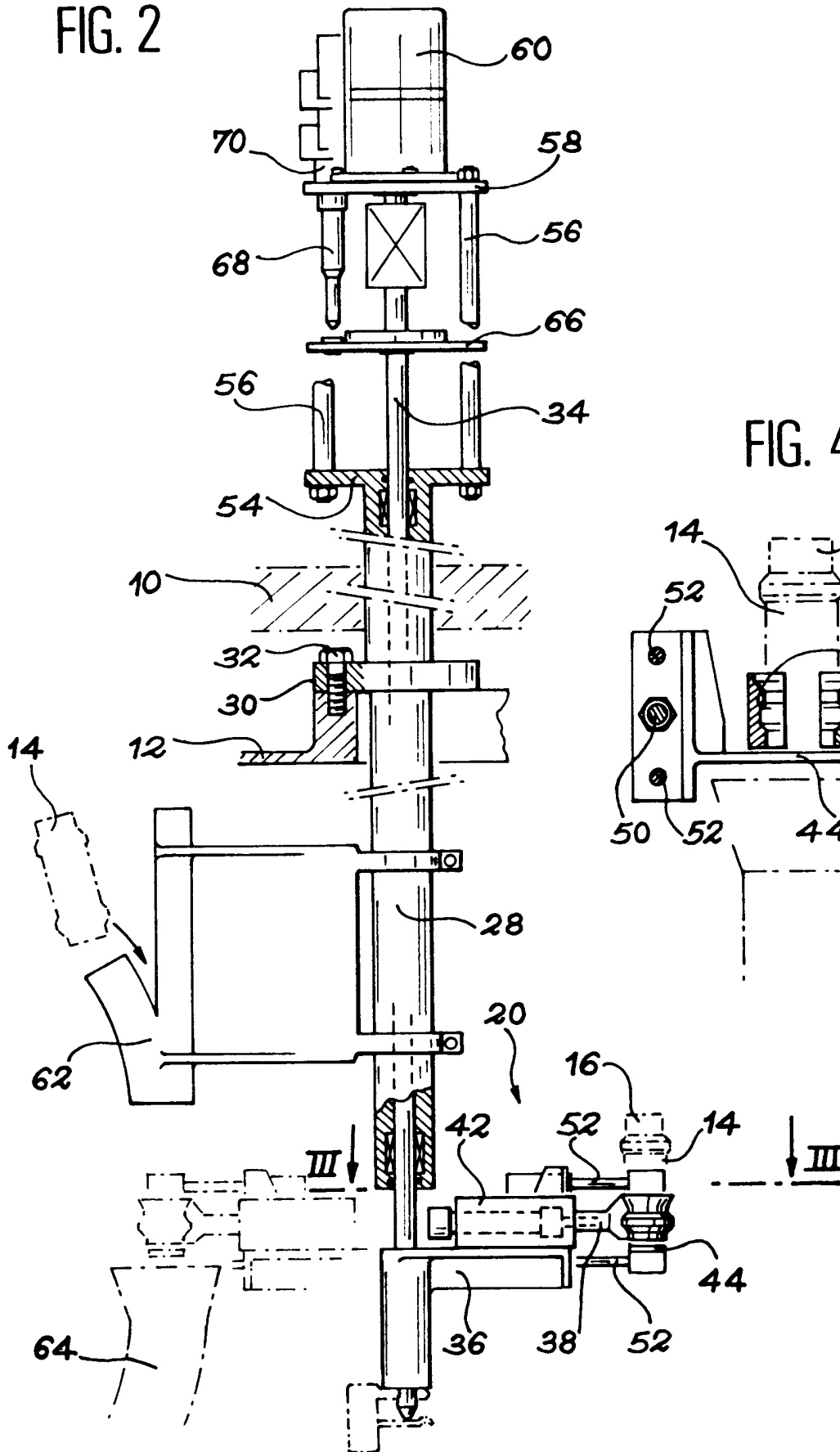
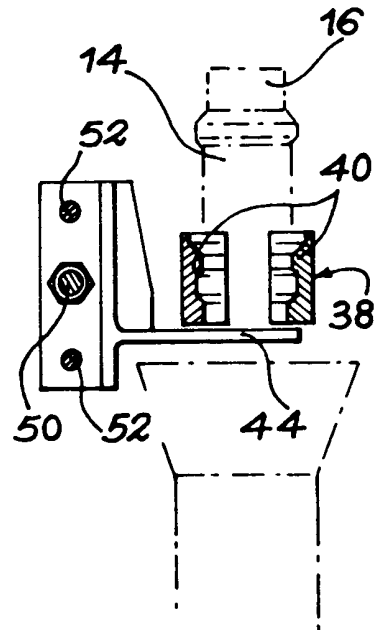


FIG. 4



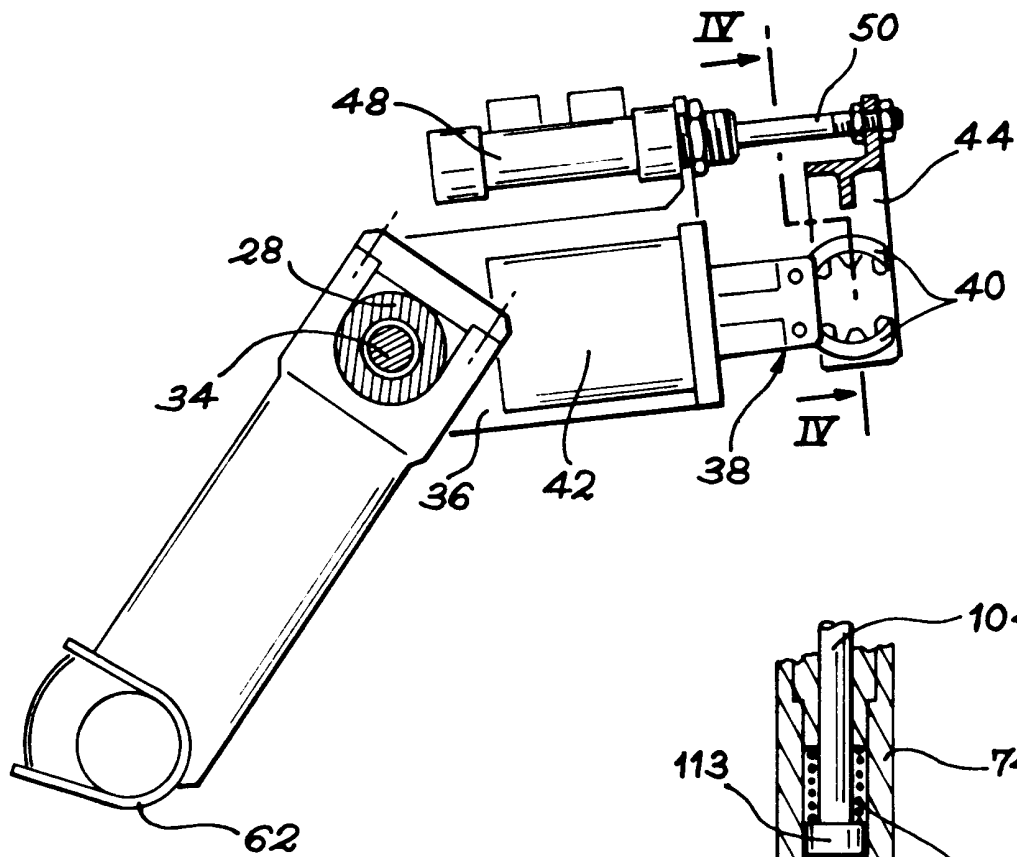


FIG. 3

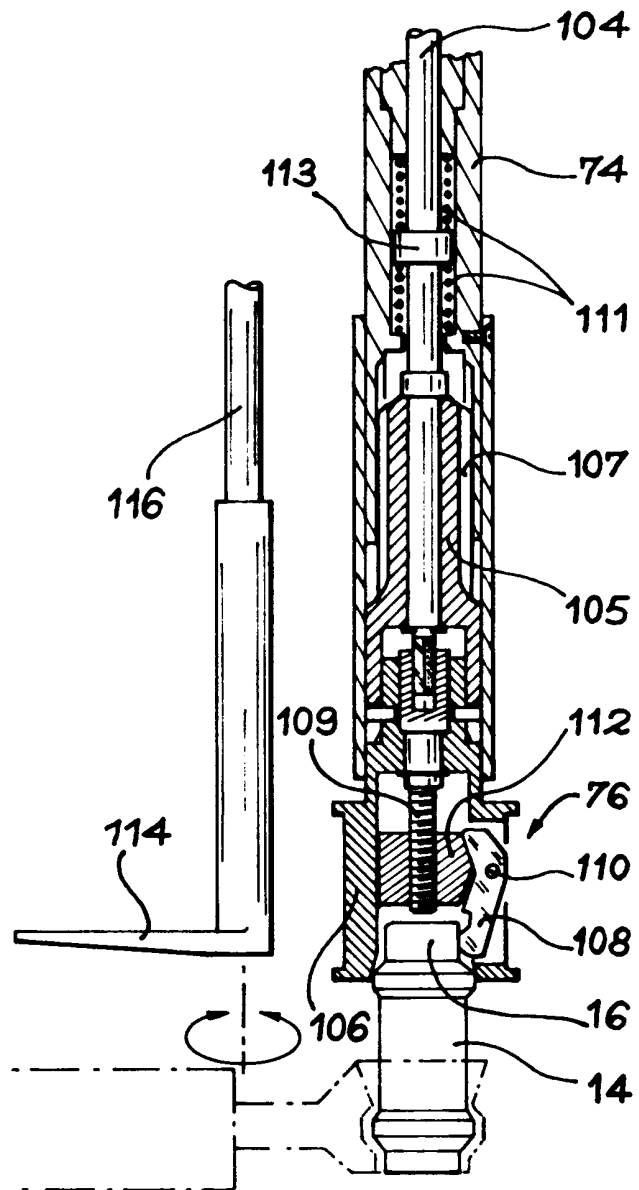


FIG. 6

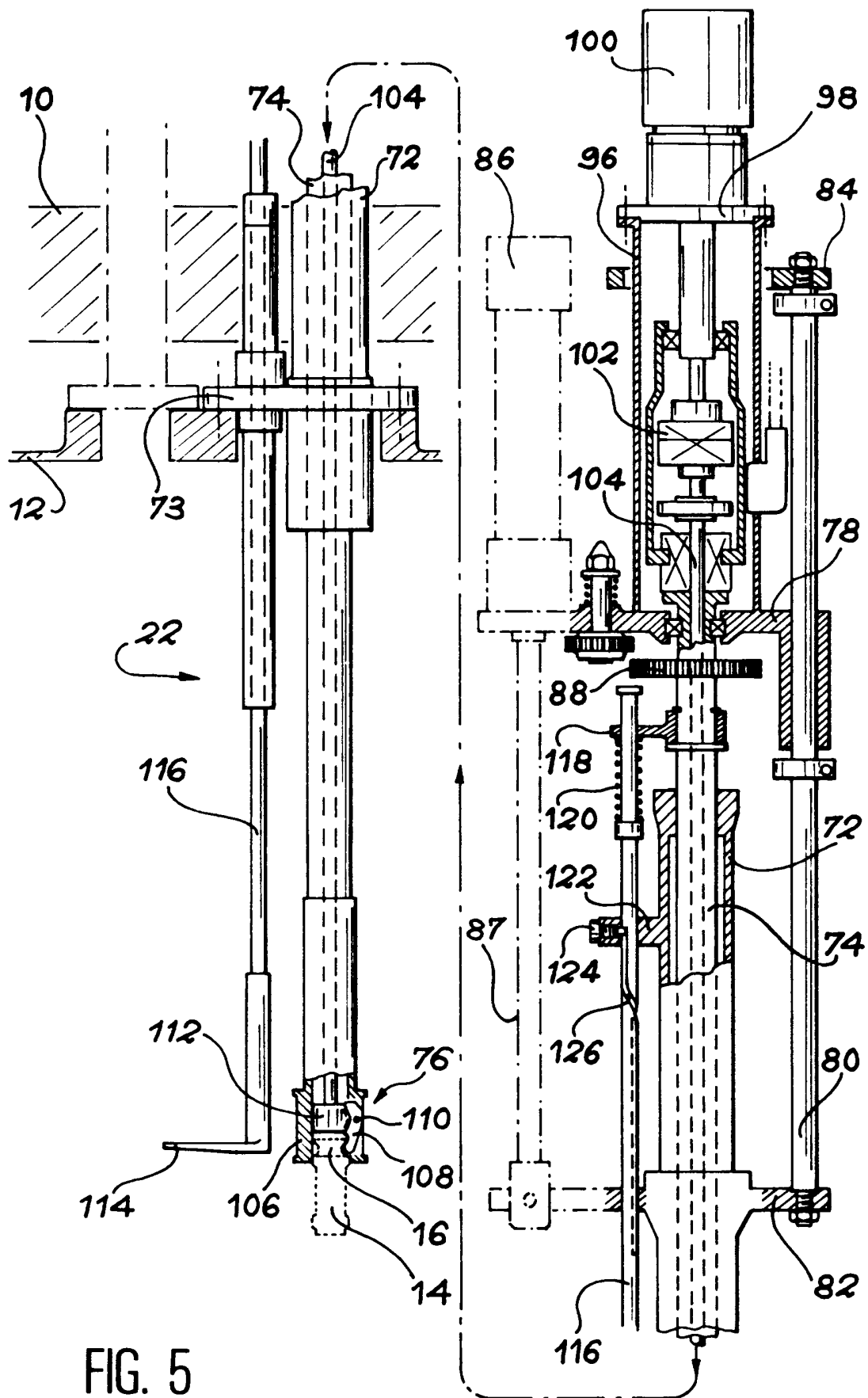
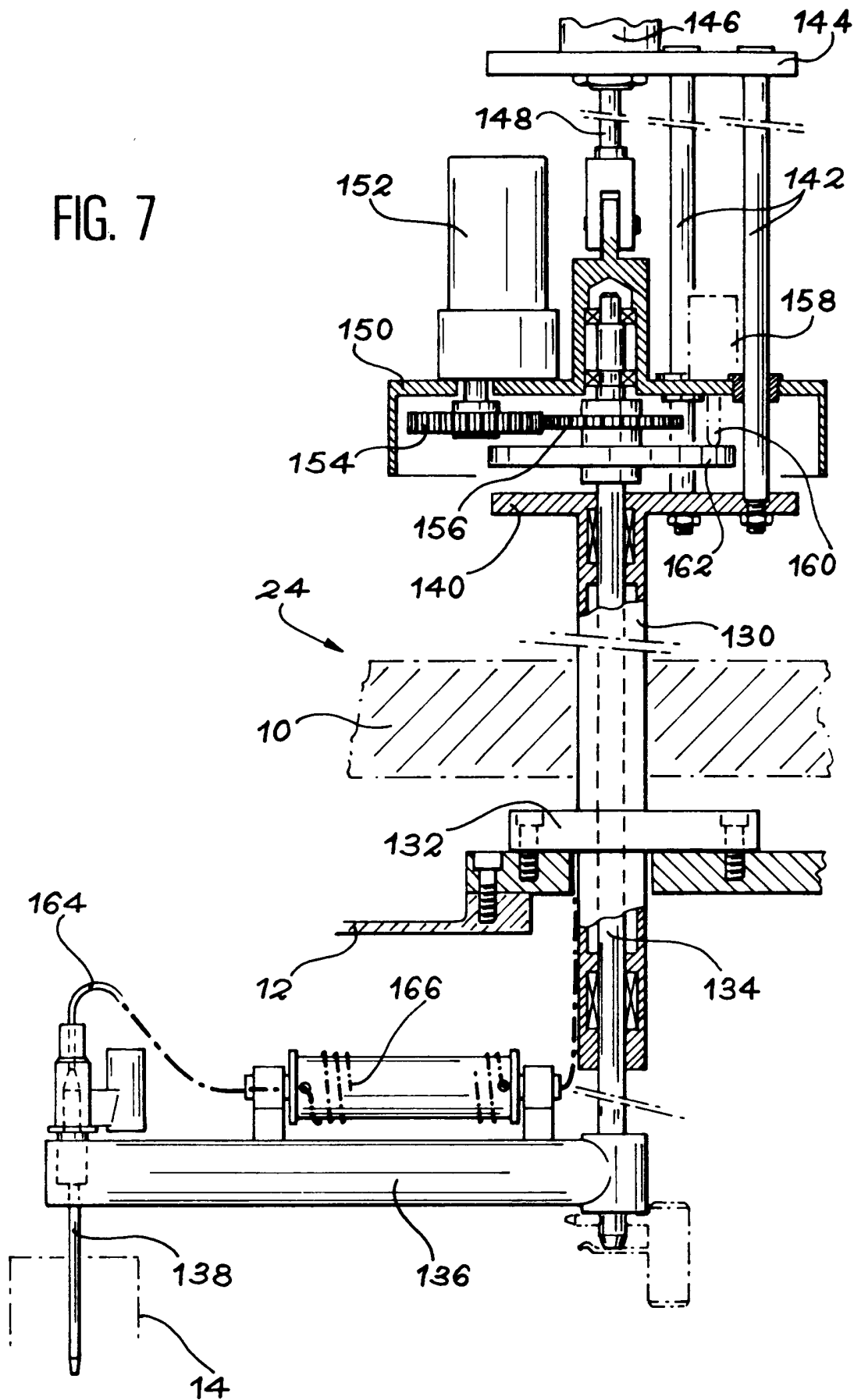


FIG. 7



DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS		Revendications concernées de la demande examinée
Catégorie	Citation du document avec indication, en cas de besoin, des parties pertinentes	
A	FR-A-1 250 479 (UK ATOMIC ENERGY AUTHORITY) * page 2, colonne de droite, ligne 28 - page 3, colonne de droite, ligne 18; figure 3 * ---	1,3
A	PATENT ABSTRACTS OF JAPAN vol. 15, no. 513 (M-1196) 26 Décembre 1991 & JP-A-03 226 485 (SHIMADZU CORP) 7 Octobre 1990 * abrégé * ---	1
A	US-A-2 571 302 (SMITH) * colonne 5, ligne 59 - colonne 6, ligne 71 * ---	1
A	FR-A-1 602 189 (COMMISSARIAT A L'ENERGIE ATOMIQUE) * revendication 1 * ---	1,2
A	EP-A-0 557 828 (HORIBA LTD) * colonne 4, ligne 36 - colonne 5, ligne 51 * -----	1
		DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHES (Int.Cl.5)
		G21F G01N
Date d'achèvement de la recherche		Examineur
22 Juin 1994		Bindon, C
<p>CATEGORIE DES DOCUMENTS CITES</p> <p>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</p> <p>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                      I : cité pour d'autres raisons                      &amp; : membre de la même famille, document correspondant</p>		

1

EPO FORM 1503 03.82 (POMC13)