



(22) Date de dépôt/Filing Date: 2004/06/23

(41) Mise à la disp. pub./Open to Public Insp.: 2004/12/26

(45) Date de délivrance/Issue Date: 2012/09/04

(30) Priorité/Priority: 2003/06/26 (FR03.07722)

(51) Cl.Int./Int.Cl. *E21B 7/02* (2006.01),
B62D 21/18 (2006.01), *E21B 3/00* (2006.01),
E21D 20/00 (2006.01)

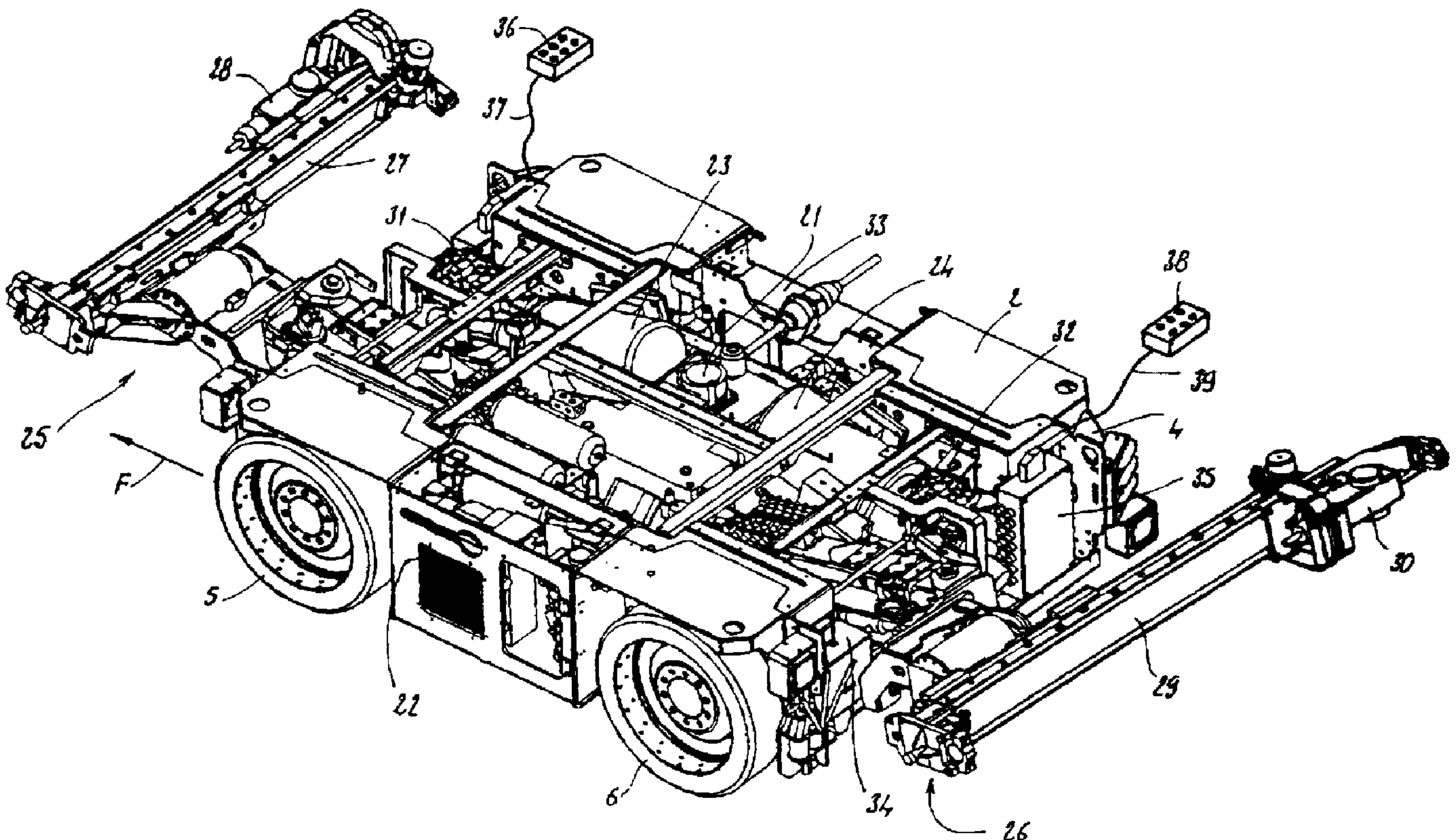
(72) Inventeurs/Inventors:
BARTHOMEUF, JEAN-CLAUDE, FR;
LEON, FRANCK, FR;
COMORGE, ALAIN, FR;
MIRALLES, ALEXANDRE, FR

(73) Propriétaire/Owner:
SANDVIK TAMROCK SECOMA SA, FR

(74) Agent: ROBIC

(54) Titre : VEHICULE PORTEUR POUR MACHINE DE FORATION OU DE BOULONNAGE

(54) Title: CARRIER VEHICLE FOR DRILLING OR ROCKBOLTING MACHINE



(57) Abrégé/Abstract:

L'invention concerne les machines de foration ou de boulonnage, pour l'exécution de travaux souterrains, en particulier dans les exploitations minières. Le véhicule porteur comporte un châssis (2) et quatre roues toutes motrices, avec deux roues (4) situées du

(57) **Abrégé(suite)/Abstract(continued):**

côté droit du châssis (2) du véhicule, et deux autres roues (5, 6) situées du côté gauche du châssis. Les quatre roues sont à suspensions indépendantes, à hauteur commandée par vérin, et comportent chacune des moyens d'entraînement en rotation, notamment des moteurs hydrauliques. Le châssis (2) reçoit, à l'avant et à l'arrière, des équipements de travail, tels que des bras de foration (25, 26) avec glissières respectives (27, 29) dont la position de base est horizontale, et transversale au sens de déplacement (F) du véhicule. Ce véhicule porteur est applicable à la réalisation d'une machine utilisable dans des galeries de mines de faible hauteur.

ABREGE

L'invention concerne les machines de foration ou de boulonnage, pour l'exécution de travaux souterrains, en particulier dans les exploitations minières. Le véhicule porteur comporte un châssis (2) et quatre roues toutes motrices, avec deux roues (4) situées du côté droit du châssis (2) du véhicule, et deux autres roues (5, 6) situées du côté gauche du châssis. Les quatre roues sont à suspensions indépendantes, à hauteur commandée par vérin, et comportent chacune des moyens d'entraînement en rotation, notamment des moteurs hydrauliques. Le châssis (2) reçoit, à l'avant et à l'arrière, des équipements de travail, tels que des bras de foration (25, 26) avec glissières respectives (27, 29) dont la position de base est horizontale, et transversale au sens de déplacement (F) du véhicule. Ce véhicule porteur est applicable à la réalisation d'une machine utilisable dans des galeries de mines de faible hauteur.

VÉHICULE PORTEUR POUR MACHINE DE FORATION OU DE BOULONNAGE

La présente invention concerne, de façon générale, les machines de foration ou de boulonnage, destinées à l'exécution de travaux souterrains, en particulier dans les exploitations minières. Cette invention se rapporte plus particulièrement à la conception de la partie "véhicule porteur" de telles machines, cette partie supportant les équipements de travail, en particulier les équipements de foration ou de boulonnage.

Les machines traditionnelles de foration ou de boulonnage comportent, habituellement, une partie "véhicule porteur" à châssis rigide ou articulé, à quatre roues, partie qui porte à l'avant un ou deux bras de foration ou de boulonnage, dont l'orientation de base est parallèle au sens de déplacement de la machine. A titre d'exemples, il est ici fait référence à la demande de brevet européen EP 0 890 704 A au nom du Demandeur, relative à une machine à châssis articulé, et au brevet US 3917005 qui décrit un véhicule à châssis rigide. On connaît aussi, dans ce domaine, des véhicules porteurs à chenilles – voir par exemple le brevet GB 1583574.

Ces machines existantes sont, habituellement, relativement encombrantes notamment en hauteur, ce qui leur interdit une utilisation dans des galeries de mines de faible hauteur. De plus, la disposition de leurs bras de foration ou de boulonnage ne permet en général qu'une utilisation de ces machines avec leur axe longitudinal de déplacement perpendiculaire au front de taille.

Un autre problème rencontré dans l'utilisation de telles machines de foration ou de boulonnage est l'irrégularité du sol des galeries de mines, sur lequel le véhicule porteur doit se déplacer, et doit aussi être immobilisé pour les opérations de foration ou de boulonnage. Le sol d'une galerie de mine présente habituellement des dénivellations importantes, d'un point à un autre, et l'on utilise habituellement des appuis ou "béquilles" prévus sur ces véhicules porteurs, en plus de leurs roues, pour les stabiliser dans une position arrêtée de travail – voir par exemple le brevet US précité 3917005, ou le brevet US 3851481, ou encore le document allemand DE 2855486 A.

La présente invention vise à éliminer ces inconvénients ou limitations d'utilisation des machines actuelles, en fournissant un véhicule porteur particulièrement compact, conçu pour une utilisation dans des galeries de faible hauteur, et autorisant un mode de travail différent et avantageux, tout en s'adaptant aux irrégularités du sol.

A cet effet, l'invention a pour objet un véhicule porteur pour machine de foration ou de boulonnage, lequel véhicule comporte un châssis rigide et quatre roues toutes motrices, soit deux roues motrices situées du côté droit du châssis du véhicule et deux autres roues motrices situées du côté gauche de ce châssis, les quatre roues motrices étant à suspension indépendante, et comportant chacune des moyens motorisés d'entraînement en rotation, caractérisé en ce que la suspension indépendante de chacune des quatre roues motrices est une suspension à hauteur commandée indépendamment par des moyens moteurs, à savoir une suspension du type parallélogramme déformable, animée par un vérin hydraulique permettant un réglage de la garde au sol pour chaque roue motrice, ledit châssis recevant, à l'avant, à l'arrière, ou à l'avant et l'arrière, des équipements de travail comprenant des équipements de foration ou de boulonnage.

De préférence, dans un mode de réalisation préféré de l'invention, la suspension indépendante de chacune des quatre roues motrices du véhicule porteur est une suspension du type parallélogramme déformable, animée par un vérin hydraulique permettant un réglage de la garde au sol pour chaque roue.

Avantageusement, les quatre roues motrices du véhicule porteur sont des roues non orientables, et leurs moyens motorisés d'entraînement en rotation comprennent, pour les deux roues situées du côté droit du châssis, des moteurs hydrauliques respectifs alimentés par une première pompe ou un premier groupe motopompe, et pour les deux roues situées du côté gauche du châssis, des moteurs hydrauliques respectifs alimentés, indépendamment des précédents, par une seconde pompe ou un second groupe motopompe. Il s'agit, notamment, de deux groupes motopompes électriques, ou de deux pompes entraînées par un moteur commun.

Le châssis renferme encore un réservoir hydraulique, commun à l'ensemble des organes et équipements hydrauliques de déplacement et de travail de la machine de foration ou de boulonnage.

Dans une forme de réalisation de ce véhicule porteur, adaptée à la constitution d'une machine de foration, le châssis porte, à l'avant et à l'arrière, respectivement un bras de foration avant et un bras de foration arrière, chacun avec une glissière de foration, dont la position de base est horizontale et orientée perpendiculairement au sens longitudinal de déplacement du véhicule porteur sur ses roues.

10 Dans l'ensemble, l'on obtient ainsi une machine, notamment de foration, qui possède une configuration très compacte et de faible hauteur, en particulier inférieure à un mètre, tant pour sa partie "véhicule porteur" que pour ses équipements de foration, ce qui permet son utilisation dans des galeries de mines dont la hauteur exploitée se situe entre 1 mètre et 1,5 mètre.

En ce qui concerne la partie "véhicule porteur" proprement dite, l'invention procure les avantages suivants :

20 - La suspension indépendante commandée de chacune des quatre roues motrices, animée par un vérin hydraulique, permet d'adapter la hauteur de la machine aux dénivellations et irrégularités du sol, en assurant une stabilité parfaite tant dans le sens longitudinal de déplacement qu'en dévers. La garde au sol étant ainsi réglable de façon indépendante pour chaque roue, le véhicule porteur peut rouler sans difficulté sur un sol très irrégulier ; de plus, en position arrêtée de travail, ce véhicule porteur peut être stabilisé par adaptation de la hauteur de chaque roue, sans qu'il soit nécessaire de recourir à des appuis ou "béquilles" de stabilisation.

30 - La commande indépendante des deux roues motrices droites d'une part, et des deux roues motrices gauches d'autre part, avec de chaque côté une possibilité de marche avant, de marche arrière ou d'arrêt complet, permet d'avoir une direction par "ripage", analogue à celle d'un véhicule à chenilles, sans nécessité d'orientation des roues et avec possibilité de rotation du véhicule porteur "sur place", ce qui rend ce véhicule porteur extrêmement maniable, pour son positionnement et son déplacement.

- Le parage de la machine devient lui aussi très facile.

3a

De préférence, un autre aspect de l'invention, dans l'application à une machine de foration, est la présence de deux bras de foration placés respectivement à l'avant et à l'arrière du véhicule porteur, avec une position de base transversale des glissières de foration (contrairement à la conception classique avec des bras situés à l'avant seulement et dirigés dans le sens longitudinal de la partie "véhicule porteur"). Il en résulte les avantages supplémentaires suivants, compte tenu également des particularités de la partie "véhicule porteur":

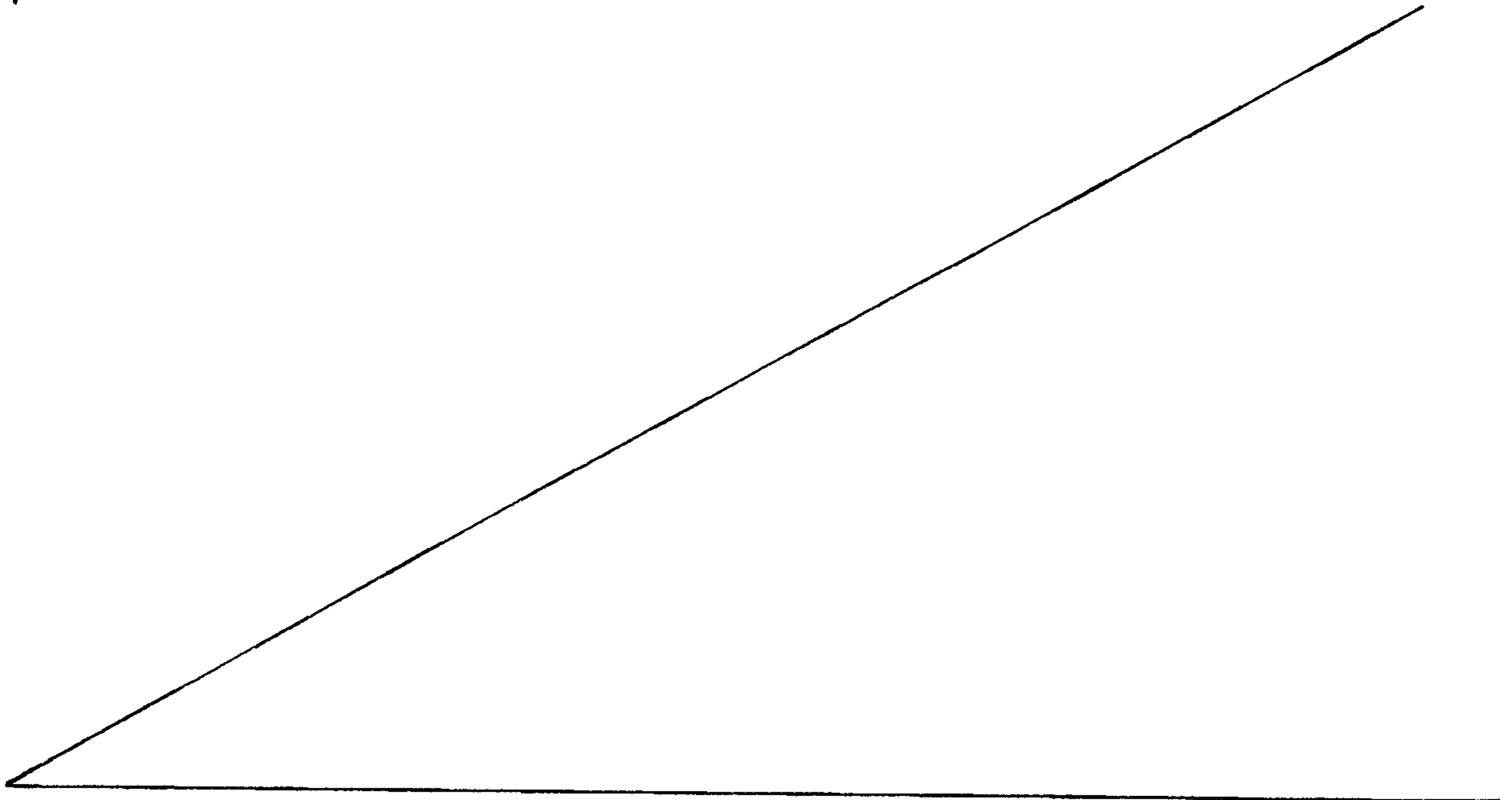
10 - Le déplacement du véhicule porteur s'effectue parallèlement à la face de foration, avec un temps de déplacement réduit entre deux positions d'arrêt correspondant à des trous à forer consécutivement.

- La réalisation de trous parallèles entre eux devient particulièrement aisée.

- Chaque bras de foration peut être conduit de façon séparée, sans risque d'interférence entre les deux bras.

- La visibilité en cours de foration est améliorée.

On notera aussi que l'utilisation de la machine peut être facilitée par des télécommandes et notamment des radiocommandes, ou des



télécommandes à câble, d'une part pour les mouvements au sol de la partie "véhicule porteur", et d'autre part pour les positionnements et mouvements des deux bras de foration, respectivement avant et arrière, ou de tous autres équipements de travail.

5 L'invention sera mieux comprise à l'aide de la description qui suit, en référence au dessin schématique annexé représentant, à titre d'exemple, une forme d'exécution de ce véhicule porteur, appliqué à une machine de foration.

Figure 1 est une vue d'ensemble, en perspective, d'une machine
10 de foration avec véhicule porteur conforme à la présente invention, les plaques supérieures du châssis de ce véhicule étant retirées ;

Figure 2 est une vue de côté du véhicule porteur objet de la présente invention, travaillant dans une galerie de mines ;

Figure 3 est une vue en plan par-dessus du véhicule porteur des
15 figures 1 et 2 ;

Figure 4 en est une vue en coupe transversale, simplifiée et à plus grande échelle ;

Figure 5 représente, en perspective, la suspension de l'une des roues de ce véhicule porteur.

20 Les figures 1 à 3 représentent, dans son ensemble, un véhicule porteur qui comprend un châssis monobloc rigide 2, et quatre roues toutes motrices, soit deux premières roues motrices 3 et 4 situées sur le côté longitudinal droit du châssis 1, et deux autres roues motrices 5 et 6 situées sur le côté longitudinal gauche du châssis 2.

25 Le châssis 2, de forme générale parallélépipédique, possède une face supérieure 7 plane et horizontale, située à une faible hauteur, inférieure à un mètre, au-dessus du sol 8 sur lequel le véhicule porteur se déplace par ses quatre roues 3 à 6.

Chaque roue motrice 3 à 6 dispose d'une suspension
30 indépendante, désignée globalement par 9, visible plus particulièrement sur les figures 4 et 5. Il s'agit d'une suspension 9 à parallélogramme, avec une première bielle 10 reliant une attache 11 à une plaque verticale 12, et une seconde bielle 13 reliant une autre attache 14 à la plaque verticale 12, les deux attaches 11 et 14 étant solidaires du châssis 2. Les deux bielless 10 et 13
35 sont décalées d'une part en hauteur et d'autre part dans la direction longitudinale du véhicule porteur. La suspension 9 comprend encore un vérin

hydraulique 15, sensiblement vertical, qui relie une autre attache 16, solidaire du châssis 2, à un point intermédiaire 17 de la seconde bielle 13, le vérin 15 étant situé du côté opposé à la première bielle 10.

La plaque verticale 12 comporte une ouverture centrale
5 circulaire 18, au travers de laquelle est mis en place un moteur hydraulique 19 (pour chacune des roues droites 3 et 4) ou 20 (pour chacune des roues gauches 5 et 6). Chaque moteur hydraulique 19 ou 20 est fixé sur le bord de l'ouverture 18, et la roue correspondante est directement montée sur ce moteur hydraulique 19 ou 20, devant la plaque 12.

10 Le système hydraulique, logé dans le châssis 2, comprend un réservoir hydraulique 21, un refroidisseur d'huile 22, un premier groupe motopompe 23 qui alimente les deux moteurs hydrauliques 19 associés respectivement aux deux roues droites 3 et 4, et un second groupe
15 motopompe 24 qui alimente les deux moteurs hydrauliques 20 associés respectivement aux deux roues gauches 5 et 6. La figure 1 donne un exemple précis de la disposition de ces composants, tandis que la figure 4 en fournit une représentation schématisée et partielle. Dans une variante non illustrée, les deux groupes motopompes indépendants 23 et 24 sont remplacés par un ensemble composé de deux pompes hydrauliques, et d'un moteur
20 d'entraînement commun à ces deux pompes.

S'agissant ici d'une machine de foration, le châssis 2 du véhicule porteur, précédemment décrit, porte d'une part à l'avant un premier bras de foration 25, et porte d'autre part à l'arrière un second bras de foration 26. Le bras de foration avant 25 comporte en particulier une glissière de foration 27,
25 le long de laquelle se déplace une perforatrice 28, la position de base de la glissière 27 étant horizontale et orientée perpendiculairement au sens longitudinal de déplacement (flèche F) du véhicule porteur, roulant sur le sol 8 par ses quatre roues 3 à 6. De manière similaire, le bras de foration arrière 26 comporte en particulier une glissière de foration 29, le long de laquelle se
30 déplace une perforatrice 30, la position de base de la glissière 29 étant horizontale et orientée perpendiculairement au sens longitudinal de déplacement (flèche F) du véhicule porteur.

Les bras de foration avant 25 et arrière 26 peuvent, à partir de leur position de base, décrire divers mouvements actionnés par des moteurs
35 ou vérins hydrauliques, ici non détaillés, pour positionner les glissières de foration 27 et 29. Les fonctions hydrauliques des deux bras de foration 25

et 26 sont alimentées par l'intermédiaire d'un premier bloc de régulation 31, pour le bras de foration avant 25 et sa perforatrice 28, et d'un second bloc de régulation 32, pour l'autre bras de foration 26 et sa perforatrice 30.

L'ensemble formé par le véhicule porteur et par ses équipements
5 de foration 25 à 30 comprend encore des composants électriques de puissance et de commande, incluant :

- une armoire électrique de puissance 33, placée sur un côté du châssis 2 ;
- une radiocommande 34 pour la commande des déplacements
10 au sol du véhicule porteur ;
- un boîtier électrique de relayage 35, pour chaque bras de foration 25 ou 26 ;
- un boîtier de télécommande 36, avec câble 37, ou avec radiocommande, pour le premier bras de foration 25 ;
- 15 - un autre boîtier de télécommande 38, avec câble 39, ou avec radiocommande, pour le second bras de foration 26.

Dans l'ensemble, la machine ainsi constituée est très compacte, et notamment de faible hauteur h , inférieure à un mètre, ce qui permet son utilisation dans une galerie de mine 40 dont la hauteur H est elle-même limitée
20 et se situe par exemple entre 1 mètre et 1,5 mètre, comme l'illustre la figure 1. A l'intérieur de cette galerie de mine 40, le véhicule porteur se déplace au sol 8, entraîné par ses quatre roues motrices 3 à 6 dont les suspensions indépendantes 9 à vérins 15 permettent une adaptation aux dénivellations et irrégularités du sol 8, avec une "gestion" de hauteur indépendante pour
25 chaque roue 3 à 6, la garde au sol G étant réglable pour chaque roue par exemple entre 15 cm et 30 cm. En utilisant la radiocommande 34, l'opérateur commande la translation du véhicule porteur, selon la flèche F , et ses changements de direction, obtenus par un actionnement différent des deux roues motrices droites 3 et 4 d'une part, et des deux roues motrices gauches 5
30 et 6 d'autre part, le véhicule porteur étant ainsi dirigé par "ripage". Le véhicule porteur est notamment déplacé parallèlement à la face de foration, vers laquelle sont dirigés les deux bras de foration 25 et 26 avec leurs perforatrices respectives 28 et 30, les deux boîtiers de télécommande 36 et 38 permettant une conduite séparée de chaque bras de foration 25 ou 26.

35 L'on ne s'éloignerait pas du cadre de l'invention, telle que définie dans les revendications annexées :

- en modifiant l'agencement des divers organes hydrauliques et électriques logés dans le châssis du véhicule porteur ;
- en montant sur ce châssis tous genres d'équipements de travail, qui peuvent être non seulement de foration mais aussi des équipements de
5 boulonnage ou autres ;
- en prévoyant tous genre de commandes, notamment de télécommandes, pour les fonctions du véhicule porteur et/ou de ses équipements.

REVENDEICATIONS

1. Véhicule porteur pour machine de foration ou de boulonnage, lequel véhicule comporte un châssis rigide (2) et quatre roues (3, 4, 5, 6) toutes motrices, soit deux roues motrices (3, 4) situées du côté droit du châssis (2) du véhicule et deux autres roues motrices (5, 6) situées du côté gauche de ce châssis (2), les quatre roues motrices (3 à 6) étant à suspension indépendante (9), et comportant chacune des moyens motorisés (19, 20) d'entraînement en rotation, caractérisé en ce que la suspension indépendante (9) de chacune des quatre roues motrices (3 à 6) est une suspension à hauteur commandée indépendamment par des moyens moteurs, à
10 savoir une suspension du type parallélogramme déformable (10 à 14), animée par un vérin hydraulique (15) permettant un réglage de la garde au sol (G) pour chaque roue motrice (3 à 6), ledit châssis (2) recevant, à l'avant, à l'arrière, ou à l'avant et l'arrière, des équipements de travail (25, 26) comprenant des équipements de foration ou de boulonnage.
2. Véhicule porteur selon la revendication 1, caractérisé en ce que les quatre roues motrices (3 à 6) sont des roues non orientables, et en ce que leurs moyens motorisés d'entraînement en rotation comprennent, pour les deux roues (3, 4) situées du côté droit du châssis (2), des moteurs hydrauliques respectifs (19) alimentés par une première pompe ou un premier groupe motopompe (22) et, pour
20 les deux roues (5, 6) situées du côté gauche du châssis (2), des moteurs hydrauliques respectifs (20) alimentés, indépendamment des précédents, par une seconde pompe ou un second groupe motopompe (23).
3. Véhicule porteur selon la revendication 2, caractérisé en ce que les deux groupes motopompes (22, 23) sont des groupes motopompes électriques.
4. Véhicule porteur selon l'une quelconque des revendications 1 à 3, caractérisé en ce que son châssis (2) renferme un réservoir hydraulique (21),

commun à l'ensemble des organes et équipements hydrauliques de déplacement et de travail de la machine de foration ou de boulonnage.

5. Véhicule porteur selon l'une quelconque des revendications 1 à 4, caractérisé en ce que la face supérieure (7) de son châssis (2) est située à une faible hauteur (h), inférieure à un mètre, au-dessus du sol (8) sur lequel le véhicule porteur se déplace, par ses roues (3 à 6).

6. Véhicule porteur selon l'une quelconque des revendications 1 à 5, caractérisé en ce qu'il est appliqué à la constitution d'une machine de foration, le châssis (2) portant, à l'avant et à l'arrière, respectivement un bras de foration avant
10 (25) et un bras de foration arrière (26), chacun avec une glissière de foration (27, 29) dont la position de base est horizontale et orientée perpendiculairement au sens longitudinal de déplacement (F) du véhicule porteur sur ses roues (3 à 6).

7. Véhicule porteur selon l'une quelconque des revendications 1 à 6, caractérisé en ce qu'il est pourvu de télécommandes et notamment de radiocommandes (34), ou de télécommandes à câble (36, 38), d'une part pour les mouvements au sol de la partie véhicule porteur, et d'autre part pour les positionnements et mouvements des deux bras de foration (25, 26), respectivement avant et arrière, ou d'autres équipements de travail.

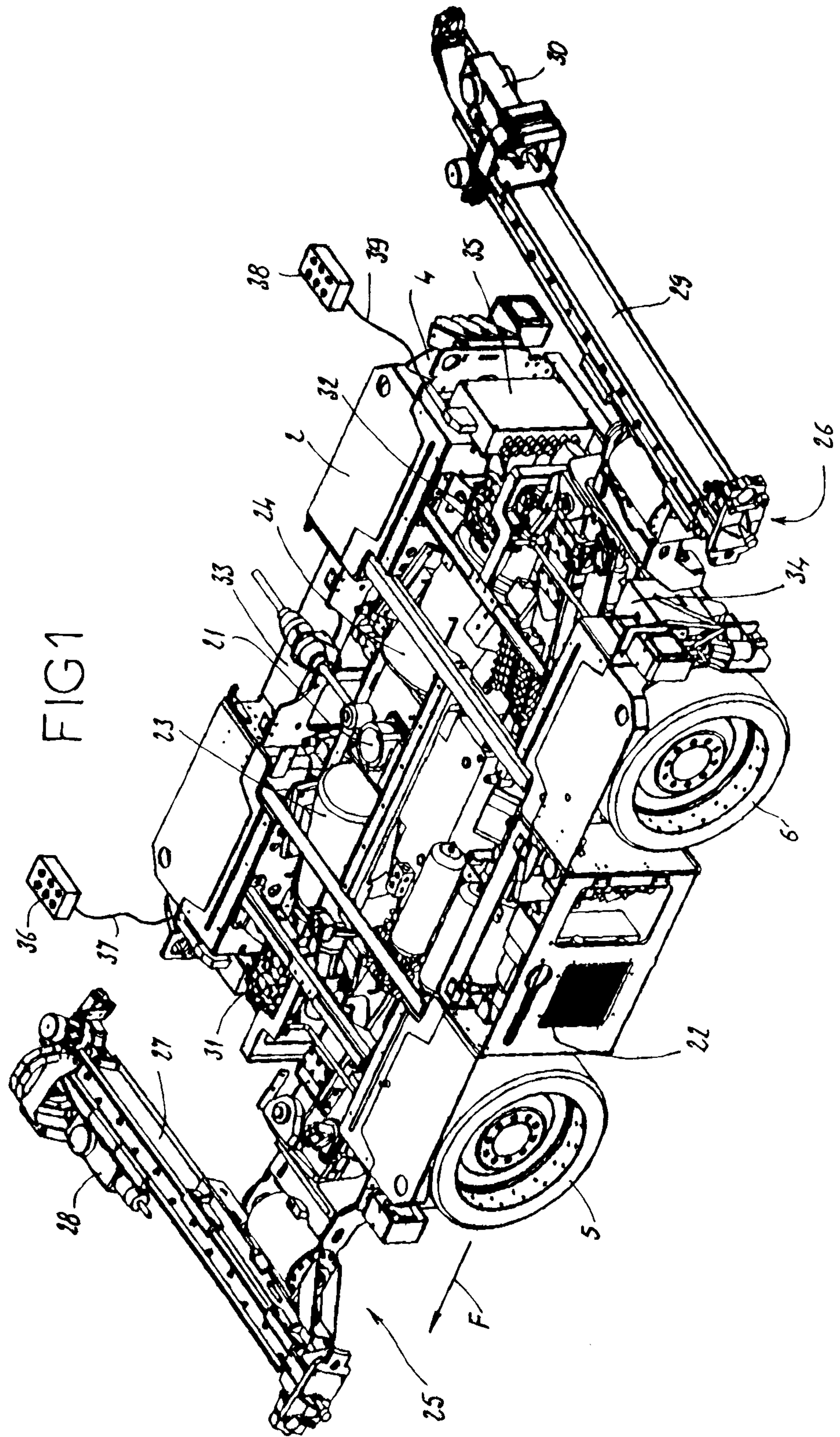


FIG 2

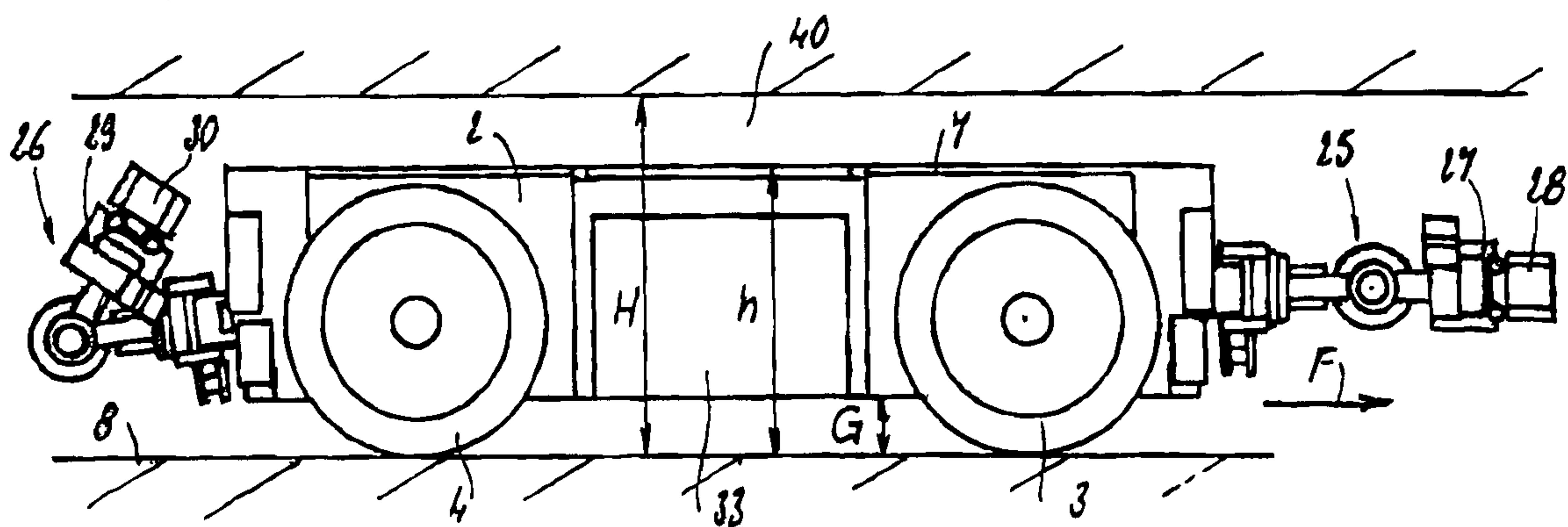


FIG 3

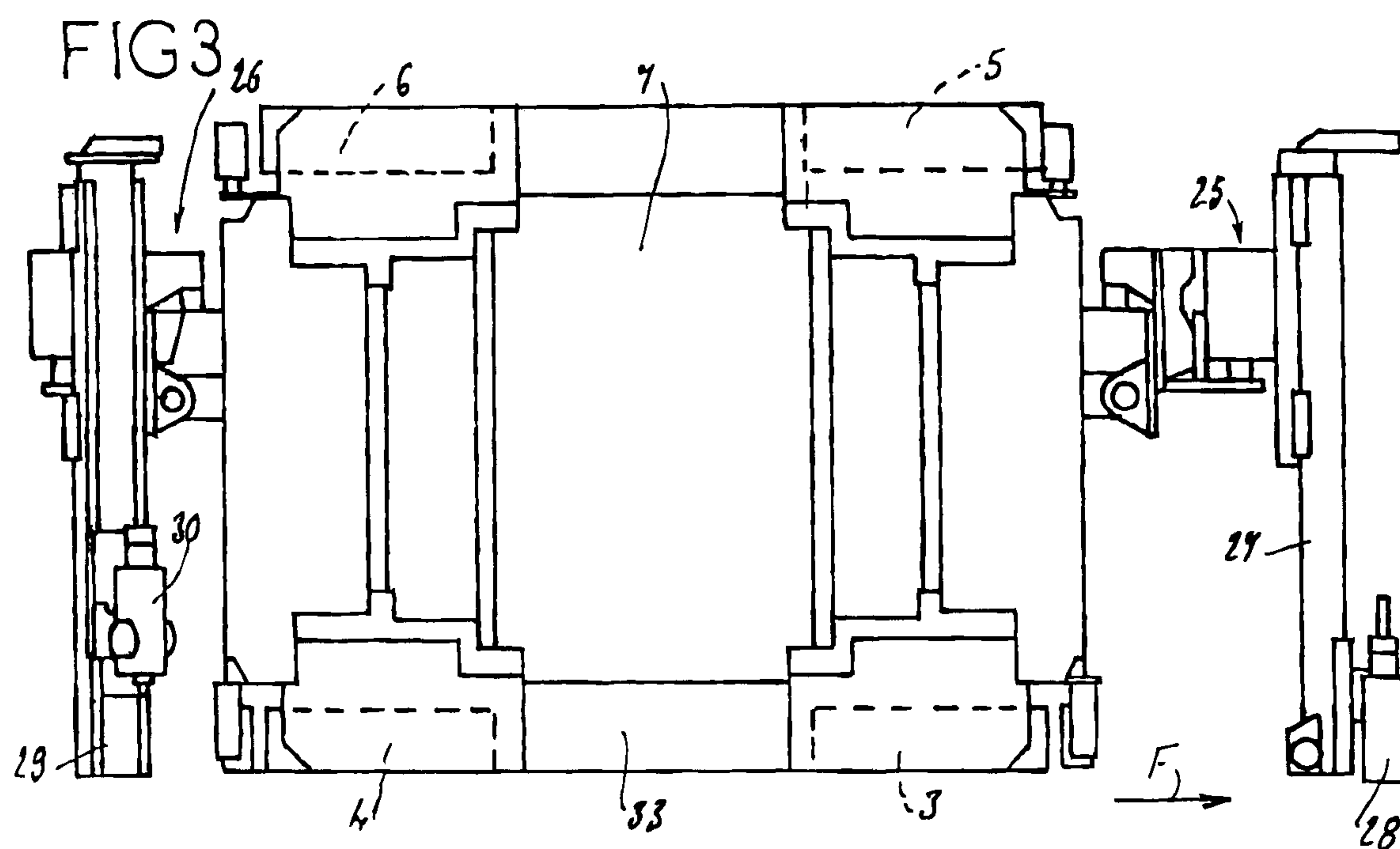


FIG 4

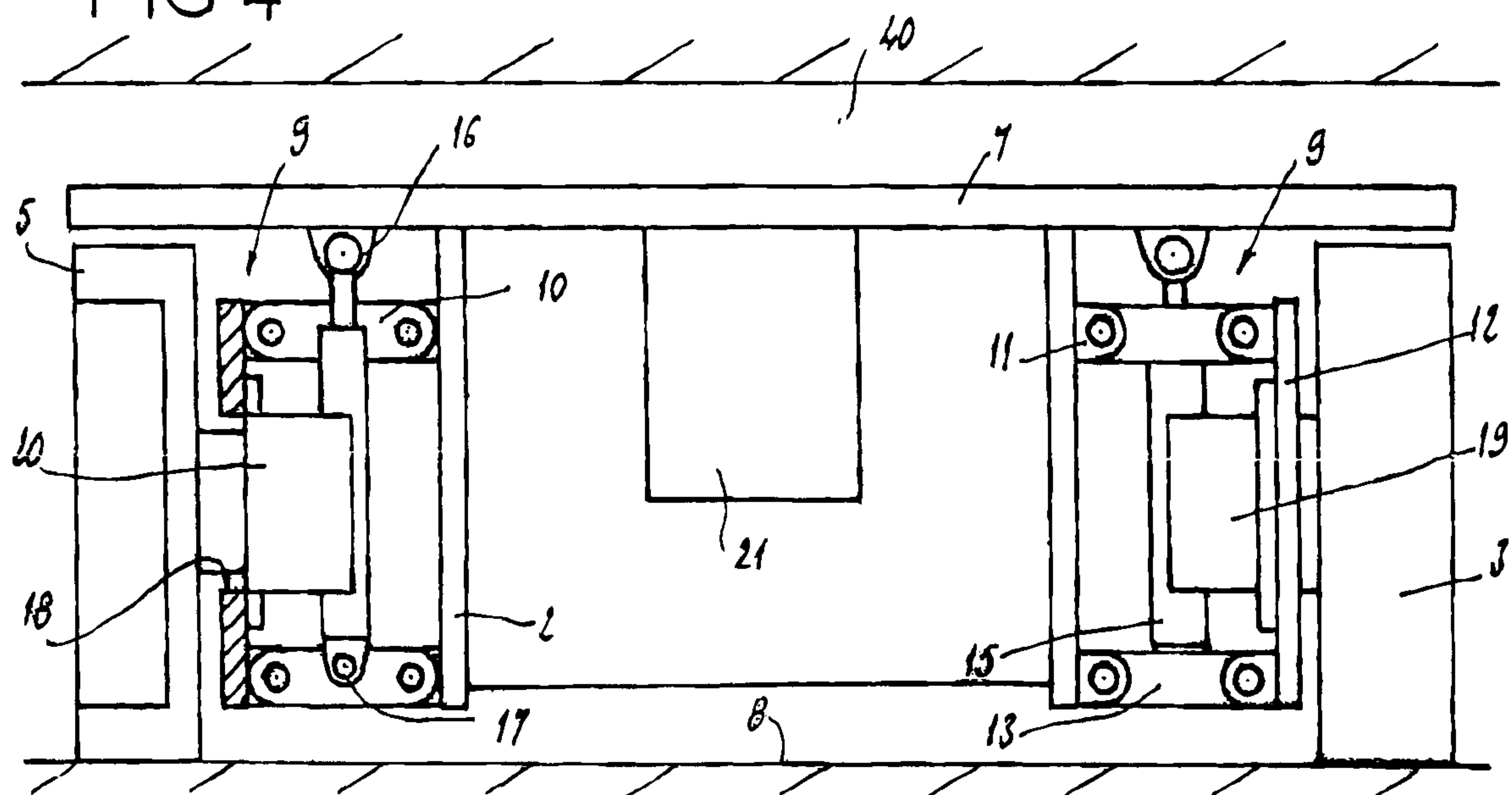


FIG 5

