



Demande de brevet déposée pour la Suisse et le Liechtenstein
Traité sur les brevets, du 22 décembre 1978, entre la Suisse et le Liechtenstein

(12) FASCICULE DE LA DEMANDE A3

(11)

632 128 G

(21) Numéro de la demande: 8099/79

(71) Requérant(s):
Ebauches S.A., Neuchâtel

(22) Date de dépôt: 07.09.1979

(72) Inventeur(s):
Fridolin Wiget, Neuchâtel

(42) Demande publiée le: 30.09.1982

(74) Mandataire:
Kirker & Cie, Genève

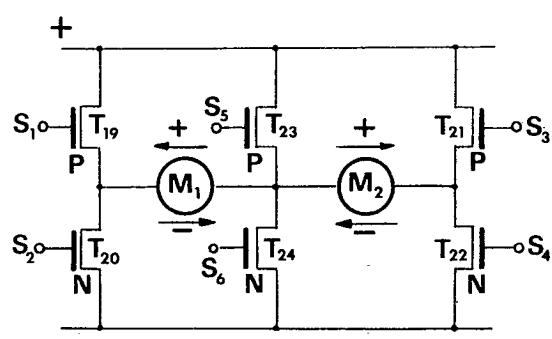
(44) Fascicule de la demande
publié le: 30.09.1982

(56) Rapport de recherche au verso

(54) Dispositif de commande de deux moteurs pas à pas dans une pièce d'horlogerie électronique.

(57) Le dispositif comporte un circuit logique commandant les bases (S_1 à S_6), des transistors à effet de champ à canal p (T_{19} , T_{23} , T_{21}) et à canal n (T_{20} , T_{24} , T_{22}). Ces transistors sont disposés en pont et travaillent en mode saturé-bloqué. Le dispositif ainsi agencé permet de délivrer des impulsions successivement positives et négatives aux moteurs (M_1 et M_2), ceux-ci ne travaillant pas simultanément.

Pour éviter d'utiliser une trop grande place sur la plaque des circuits intégrés, les transistors (T_{23} et T_{24}) travaillent communément pour les deux moteurs (M_1 et M_2). Cela évite l'emploi de deux transistors supplémentaires ce qui impliquerait d'intégrer sur une même plaque huit transistors disposés en deux ponts distincts.





RAPPORT DE RECHERCHE

RECHERCHENBERICHT

Demande de brevet No.:

Patentgesuch Nr.:

CH 8099/79

I.I.B. Nr.: HO 13 835

Documents considérés comme pertinents Einschlägige Dokumente

Catégorie Kategorie	Citation du document avec indication, en cas de besoin, des parties pertinentes. Kennzeichnung des Dokuments, mit Angabe, soweit erforderlich, der massgeblichen Teile	Revendications concernées Betreift Anspruch Nr.
A	DE - A - 2 831 997 (JANOME) * figure 11 * --	1
A	ELEKTRONIK, vol. 28, no. 7, 1979 MUNCHEN (DE) GERARD ROESLER et al.: "Schaltregler mit VMOS-Transistoren für Schrittmotoren", page 83. * page 83, figure 2 * --	1,2
A	FR - A - 2 394 840 (SOC. SUISSE) (cité dans la demande) * page 2, ligne 9 à page 3, ligne 16; figure 3 * --	1
A	US - A - 4 144 467 (NAKAJIMA) (cité dans la demande) * figures 11A, 11B * -----	1

Domaines techniques recherchés
 Recherchierte Sachgebiete
 (INT. CL.2)

G 04 C 3/14
 H 02 P 7/70
 8/00

Catégorie des documents cités
 Kategorie der genannten Dokumente:
 X: particulièrement pertinent
 von besonderer Bedeutung
 A: arrière-plan technologique
 technologischer Hintergrund
 O: divulgation non-écrite
 nichtschriftliche Offenbarung
 P: document intercalaire
 Zwischenliteratur
 T: théorie ou principe à la base de
 l'invention
 der Erfindung zugrunde liegende
 Theorien oder Grundsätze
 E: demande faisant interférence
 kollidierende Anmeldung
 L: document cité pour d'autres raisons
 aus andern Gründen angeführtes
 Dokument
 &: membre de la même famille, document
 correspondant
 Mitglied der gleichen Patentfamilie;
 übereinstimmendes Dokument

Etendue de la recherche/Umfang der Recherche

Revendications ayant fait l'objet de recherches ensemble
 Recherchierte Patentansprüche:

Revendications n'ayant pas fait l'objet de recherches
 Nicht recherchierte Patentansprüche:

Raison:
 Grund:

Date d'achèvement de la recherche/Abschlussdatum der Recherche

Examinateur I.I.B./I.I.B Prüfer

21 mai 1980

REVENDICATIONS

1. Dispositif de commande non simultanée, par impulsions électriques polarisées, de deux moteurs pas à pas d'une pièce d'horlogerie électronique, caractérisé en ce qu'il comporte trois branches connectées en parallèle aux bornes d'une source d'énergie électrique et respectivement formées de deux transistors en série qui peuvent être commandés indépendamment pour déterminer le fonctionnement sélectif des moteurs et la polarité desdites impulsions, lesdits moteurs étant connectés, d'une part, tous les deux au point de liaison des transistors de l'une des branches et, d'autre part, respectivement aux points de liaison des transistors des deux autres branches.

2. Dispositif selon la revendication 1, caractérisé en ce que les transistors sont à effet de champ, chaque branche comportant un transistor à effet de champ à canal p et un transistor à effet de champ à canal n.

La présente invention concerne un dispositif de commande non simultanée, par impulsions électriques polarisées, de deux moteurs pas à pas d'une pièce d'horlogerie électronique.

Dans le secteur horloger, il est connu d'utiliser des moteurs pas à pas pour actionner par l'intermédiaire de trains d'engrenages les aiguilles ou d'autres éléments d'affichage, tels que ceux indiquant la date. Un moteur pas à pas de ce type est généralement alimenté par des impulsions électriques polarisées ayant une fréquence déterminée. Cette fréquence est obtenue à partir d'un oscillateur à quartz suivi de plusieurs diviseurs de fréquences.

Le brevet US 3 742 697 décrit un dispositif délivrant des impulsions électriques polarisées, comportant deux branches connectées en parallèle aux bornes + et - de la pile et formées chacune de deux transistors qui travaillent en mode saturé - bloqué. Le moteur est connecté entre les points de liaison des transistors de chaque branche.

La figure 1 illustre un tel montage en pont. Les transistors T₁ à T₄ sont saturés alternativement deux par deux (T₁-T₄ et T₃-T₂) par des impulsions successives à une fréquence déterminée au moyen d'un circuit logique (non représenté) commandant les bases des transistors T₁ à T₄ à travers les résistances de limitation de courant R₁ à R₄. Ainsi, le moteur M₁ est soumis successivement et alternativement à des impulsions positives et négatives. Sur cette figure, comme pour les autres figures, les flèches + et - indiquent schématiquement le sens du courant dans l'enroulement du moteur, ou autrement dit, si une impulsion polarisée positivement ou négativement lui est appliquée.

Il est également connu d'utiliser deux moteurs pas à pas dans une même montre. Dans un tel cas, un des moteurs peut actionner, par exemple, l'aiguille des secondes et l'aiguille des minutes, tandis que l'autre actionne l'aiguille des heures et l'indicateur de date. Cet agencement permet de munir la montre de moyens simples à la fois dans leur construction et dans leur utilisation pour permettre la correction des données qu'elle affiche et un changement aisément des fuseaux horaires, ou encore, par exemple, l'incorporation à la montre de la fonction chronographe. Le brevet français 2 394 840 décrit un exemple d'une telle montre comportant deux moteurs pas à pas.

Si, comme représenté à la figure 2, le circuit de la figure 1 est utilisé dans une montre à deux moteurs M₁ et M₂, huit transistors T₅ à T₁₂ et huit résistances R₅ à R₁₂ sont alors

nécessaires et quatre bornes doivent être prévues sur le circuit intégré pour sa liaison avec ces moteurs.

Or, ces transistors sont des transistors de puissance qui, contrairement aux circuits logiques qui les commandent, utilisent une grande place sur la plaquette du circuit intégré. Une telle solution va donc à l'encontre d'une miniaturisation croissante et d'une diminution du coût de fabrication dans ce domaine. Une réduction du nombre des bornes du circuit intégré est en outre souhaitable pour améliorer sa fiabilité, et 10 également pour diminuer son prix de revient.

Le but de cette invention est de fournir un dispositif de commande de deux moteurs pas à pas utilisant un nombre réduit de transistors et permettant de diminuer le nombre de bornes et le prix de revient du circuit dans lequel ces transis- 15 tors sont intégrés.

L'invention a donc pour objet un dispositif de commande de tel que défini dans la revendication 1.

Les figures suivantes illustrent, à titre d'exemple, certaines formes d'exécution de l'invention.

20 La figure 1 illustre un circuit de commande d'un moteur pas à pas selon l'état de la technique.

La figure 2 illustre une application du circuit de la figure 1 à un dispositif comportant deux moteurs pas à pas.

La figure 3 représente une première forme d'exécution du 25 dispositif selon l'invention.

La figure 4 représente une deuxième forme d'exécution du dispositif selon l'invention.

La figure 5 représente schématiquement une mémoire ROM utilisable avec le dispositif selon l'invention.

30 Les figures 1 et 2 ont déjà été décrites dans l'introduction.

Le dispositif de la figure 3 comporte trois branches connectées en parallèle aux bornes + et - d'une source d'énergie électrique non représentée. Chaque branche est formée d'un transistor PNP et d'un transistor NPN dont les émetteurs 35 sont reliés, respectivement, aux bornes + et - de la source, et dont les collecteurs sont réunis. Ces transistors PNP sont désignés par les références T₁₃, T₁₅ et T₁₇, et ces transistors NPN par T₁₄, T₁₆ et T₁₈. Le moteur M₁ est branché entre les collecteurs des transistors T₁₃ et T₁₄ d'une part et les collecteurs des transistors T₁₇ et T₁₈ d'autre part. De même, le 40 moteur M₂ est branché entre les collecteurs des transistors T₁₅ et T₁₆ d'une part, et également les collecteurs des transistors T₁₇ et T₁₈ d'autre part.

La figure 4 illustre une variante de réalisation qui ne diffère de celle de la figure 3 que par le fait que les transistors PNP ont été remplacés par des transistors à effet de champ C-MOS à canal P désignés par T₁₉, T₂₁ et T₂₃, et les transistors NPN par des transistors à effet de champ C-MOS à canal n, désignés par T₂₀, T₂₂ et T₂₄.

50 Dans les deux variantes décrites, comme les deux moteurs M₁ et M₂ ne doivent pas fonctionner simultanément, les transistors T₁₇ et T₁₈, respectivement T₂₃ et T₂₄, qui sont communs aux deux moteurs, peuvent avoir les mêmes dimensions, dans le circuit intégré, que les autres transistors T₁₃ à T₁₆, respectivement T₁₉ à T₂₂. En outre, une seule borne est nécessaire pour relier le point commun des transistors T₁₇ et T₁₈, respectivement T₂₃ et T₂₄, avec l'extérieur du circuit intégré.

Les bases des transistors T₁₃ à T₁₈ ou les électrodes de 60 commande des transistors T₁₉ à T₂₄ reçoivent, d'un circuit de commande dont un exemple sera décrit plus loin, des signaux de durée et de polarité définis de manière à bloquer ou à rendre conducteurs les transistors voulus pour faire tourner l'un ou l'autre des moteurs dans un sens ou dans l'autre.

Ainsi, par exemple un signal logique «0» appliqué aux transistors T₁₃, T₁₅, T₁₇, T₁₉, T₂₁ ou T₂₃ provoque leur conduction, alors qu'un signal logique «1» provoque leur

blocage. Les transistors T_{14} , T_{16} , T_{18} , T_{20} , T_{22} et T_{24} , par contre, sont rendus conducteurs par un signal logique «1» et sont bloqués par un signal logique «0». Comme c'est le cas en général dans les circuits logiques, on entend ici par signal logique «0», respectivement «1», un signal ayant la même tension que le pôle négatif, respectivement positif, de la source d'alimentation.

Pour faire passer dans le moteur M_1 un courant positif, dans le sens de la flèche désignée par +, il faut rendre conducteurs les transistors T_{14} et T_{17} , respectivement T_{20} et T_{23} . Pour faire passer un courant négatif dans le même moteur, il faut rendre conducteurs les transistors T_{13} et T_{18} , respectivement T_{19} et T_{24} .

De même, pour faire passer un courant positif dans le moteur M_2 , il faut rendre conducteurs les transistors T_{16} et T_{17} , respectivement T_{22} et T_{23} et pour faire passer dans le même moteur un courant négatif, il faut rendre conducteurs les transistors T_{15} et T_{18} , respectivement T_{21} et T_{24} .

Les signaux nécessaires peuvent être fournis, par exemple, par une mémoire morte (ROM) telle que celle qui est représentée à la figure 5.

Cette mémoire morte comporte six sorties, S_1 à S_6 , qui sont les sorties de données, et qui sont destinées à être reliées, à travers les résistances R_{13} à R_{18} , aux bases des transistors T_{13} à T_{18} ou, directement, aux électrodes de commande des transistors T_{19} à T_{24} . Elle comporte trois entrées désignées par E_1 , E_2 et E_3 , qui sont les entrées d'adresse, et qui reçoivent d'un circuit de commande non représenté des signaux logiques dont chaque combinaison correspond à un état de blocage, de court-circuit, de réception d'un courant positif ou négatif de l'un ou l'autre moteur.

Ce circuit de commande n'est pas représenté car son schéma dépend de la fonction qui est assignée à chacun des moteurs et des moyens automatiques ou manuels qui sont prévus pour les commander. Il comprend en tout cas une base de temps et des circuits logiques qui élaborent, en fonction des signaux délivrés par la base de temps et par les moyens de commande, les signaux logiques qui doivent être appliqués à chaque instant, aux entrées de E_1 à E_3 de la mémoire morte.

Le tableau ci-dessous résume le fonctionnement du circuit:

	Etats M_1	Etats M_2	Entrées E_1	Entrées E_2	Entrées E_3	Sorties S_1	Sorties S_2	Sorties S_3	Sorties S_4	Sorties S_5	Sorties S_6
1	OFF	OFF	0	0	0	1	0	1	0	1	0
2	+	OFF	0	1	0	1	1	1	0	0	0
3	-	OFF	0	0	1	0	0	1	0	1	1
4	CC	OFF	0	1	1	1	1	1	0	1	1
5	OFF	+	1	1	0	1	0	1	1	0	0
6	OFF	-	1	0	1	1	0	0	0	1	1
7	OFF	CC	1	1	1	1	0	1	1	1	1
8	CC	CC	1	0	0	0	0	0	0	1	1

Dans ce tableau, les deux premières colonnes intitulées, ensemble, «Etats», indiquent les différentes combinaisons d'état possibles des deux moteurs M_1 et M_2 . Dans ces colonnes, «OFF» signifie que le moteur désigné en tête est hors service, «CC» que sa bobine est en court-circuit (la bobine d'un moteur pas à pas est généralement court-circuite à la fin de chaque impulsion motrice pour diminuer la durée des oscillations du rotor autour de sa position d'équilibre), «+» et «-» qu'un courant positif, respectivement négatif, le traverse.

Les trois colonnes intitulées «Entrées» donnent un exemple des combinaisons de trois signaux logiques délivrés par le circuit de commande pour chacun des huit états possibles répertoriés dans les deux premières colonnes, signaux logiques qui sont appliqués aux entrées E_1 à E_3 de la mémoire morte ROM.

Les six dernières colonnes intitulées «Sorties» indiquent les états logiques que prennent les sorties S_1 à S_6 de la mémoire morte pour chacune des ces combinaisons des états logiques d'entrée. On peut noter que les combinaisons des états logiques des sorties S_1 à S_6 , qui sont les seules qui peuvent se présenter, sont telles que les transistors T_{13} à T_{18} , respectivement T_{19} à T_{24} , ne conduisent que dans les conditions voulues. Les moteurs M_1 et M_2 ne reçoivent ainsi jamais de courant simultanément, et les deux transistors d'une même branche (T_{13} et T_{14} , T_{15} et T_{16} , etc.) ne conduisent jamais en même temps.

Il est évident que le présent dispositif pourrait également être utilisé pour commander un moteur unique muni de deux enroulements, tel que le moteur pas à pas à deux sens décrit dans le brevet US No 4 144 467.

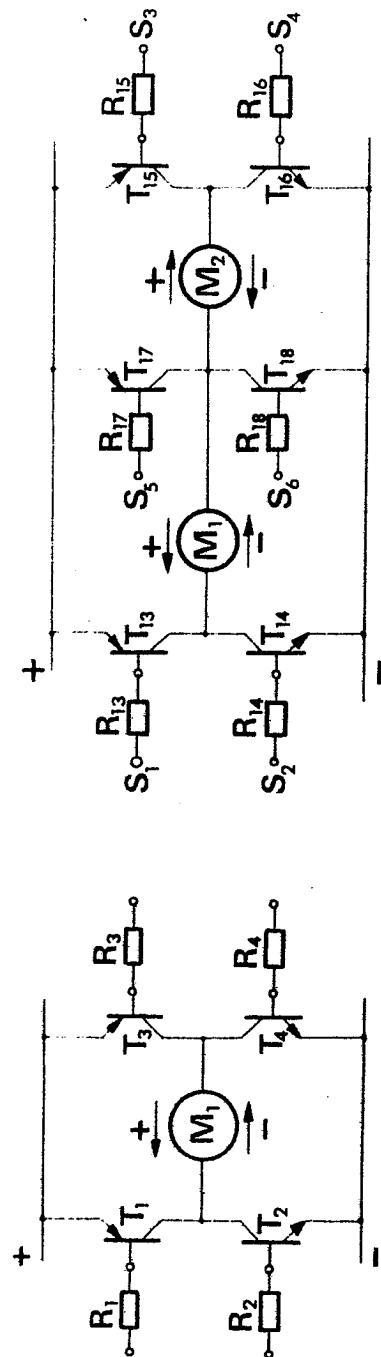


FIG. 3

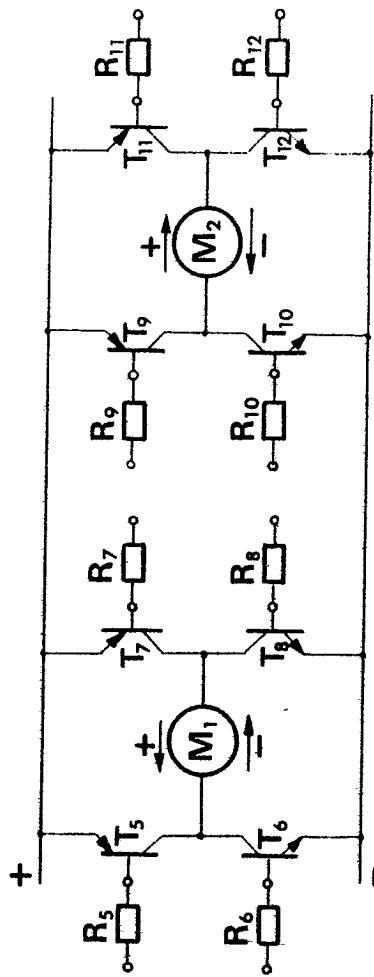
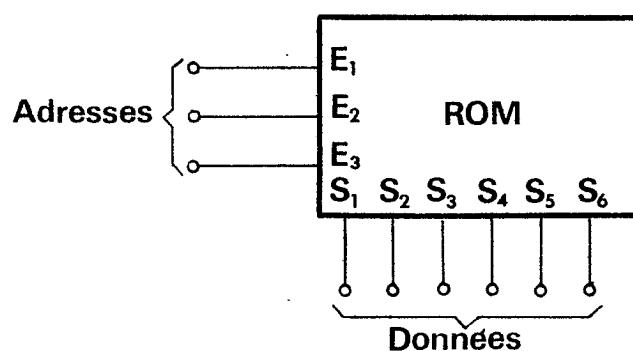
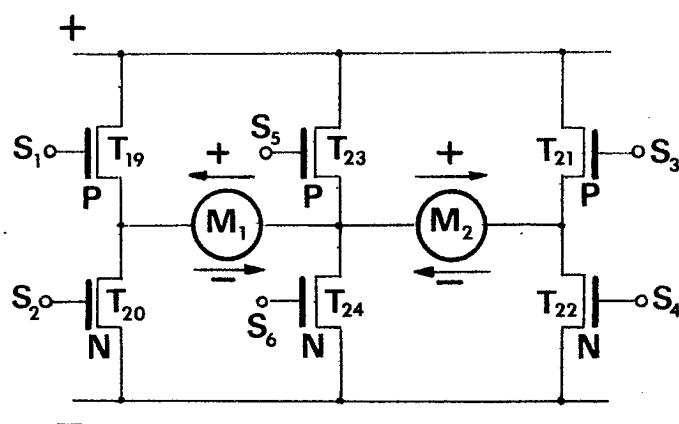


FIG.4**FIG.5**