

19 RÉPUBLIQUE FRANÇAISE
INSTITUT NATIONAL
DE LA PROPRIÉTÉ INDUSTRIELLE
PARIS

11 N° de publication :
(à n'utiliser que pour les
commandes de reproduction)

2 979 089

21 N° d'enregistrement national : 11 02551

51 Int Cl⁸ : B 60 T 8/64 (2013.01), B 60 T 13/66, 13/128

12 DEMANDE DE BREVET D'INVENTION

A1

22 Date de dépôt : 19.08.11.

30 Priorité :

43 Date de mise à la disposition du public de la demande : 22.02.13 Bulletin 13/08.

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) : ROBERT BOSCH GMBH — DE.

72 Inventeur(s) : CAGNAC BASTIEN, RICHARD PHILIPPE et GARNIER REMY.

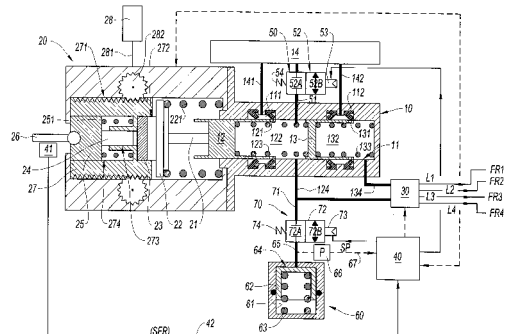
73 Titulaire(s) : ROBERT BOSCH GMBH.

74 Mandataire(s) : ROBERT BOSCH FRANCE SAS
Société par actions simplifiée.

54 SYSTEME DE FREINS DYNAMIQUE ELECTRO-HYDRAULIQUE ET PROCEDE DE COMMANDE.

57 Le système comprenant un accumulateur de haute pression (60) relié à la chambre primaire (122) du maître-cylindre (10) et à l'entrée du module ESP (30) par une électrovanne (70).

La liaison entre la chambre primaire (122) et le réservoir de liquide de frein (14) est équipée d'une électrovanne (50). Un circuit de commande (40) commande l'électrovanne (50) du réservoir (14) et l'électrovanne (70) de l'accumulateur (60) selon le mode de freinage choisi ou imposé. La phase de freinage dynamique est décomposée en deux étapes, l'une avec récupération d'énergie en coupant le maître-cylindre (10) des freins de roue (FR1-4) jusqu'à la décélération à une vitesse de seuil (VS), l'autre étape ensuite jusqu'à l'arrêt en reliant la chambre primaire (122) uniquement à l'accumulateur haute pression (60) et au module ESP (30) pour fournir à celui-ci le liquide de frein sous pression de l'accumulateur (60) et alimenter les freins de roue (FR1-4) pour un freinage mécanique.



FR 2 979 089 - A1



Domaine de l'invention

La présente invention se rapporte à un système de freins dynamique électro-hydraulique comprenant un servofrein à moteur électrique actionnant un maître-cylindre relié aux freins de roue à travers un module de correction de trajectoire.

L'invention se rapporte également à un procédé de commande d'un système de freins dynamique électro-hydraulique.

Etat de la technique

De tels systèmes de freins dynamiques électro-hydrauliques sont connus. Néanmoins ils sont d'une structure relativement complexe.

But de l'invention

La présente invention a pour but de simplifier le système de freins électro-hydraulique à fonction dynamique permettant d'utiliser au mieux la récupération d'énergie tout en utilisant des moyens de réalisation simples, peu encombrants et susceptibles de s'intégrer dans le module de correction de trajectoire dit module ESP.

Exposé et avantages de l'invention

A cet effet, l'invention concerne un système de freins électro-hydraulique à fonctionnement dynamique du type défini ci-dessus caractérisé en ce qu'il comprend :

- un accumulateur de haute pression relié à la chambre primaire du maître-cylindre et à l'entrée du module ESP par l'intermédiaire d'une électrovanne,
- un circuit de commande recevant les signaux de demande de freinage du servofrein et du module ESP pour commander l'électrovanne de l'accumulateur haute pression selon le mode de freinage choisi ou imposé,
- le circuit commandant :
 - * une phase préparatoire au freinage en assurant le remplissage de l'accumulateur haute pression à partir de la chambre primaire en actionnant le servofrein en l'absence d'action sur le frein ou de commande de freinage mécanique par le module ESP et en bloquant la charge de liquide de frein accumulée dans l'accumulateur haute pression,

- * une phase de freinage dynamique décomposée en deux étapes,
 - ** une étape de freinage dynamique proprement dit avec récupération d'énergie en coupant le maître-cylindre des freins de roue et en permettant au servofrein de répondre à l'action sur la pédale de frein jusqu'à la décélération d'une vitesse de seuil,
 - ** une autre étape à partir de la vitesse de seuil jusqu'à l'arrêt en reliant la chambre primaire uniquement à l'accumulateur haute pression et au module ESP pour fournir à celui-ci le liquide de frein sous pression de l'accumulateur et alimenter les freins de roue pour un freinage mécanique.

Ce système de freins permet de passer avantageusement en mode de freinage dynamique, c'est-à-dire avec récupération d'énergie tout en pouvant s'effacer devant un mode de fonctionnement prioritaire imposé par les paramètres extérieurs appliqués au système de commande ou les paramètres imposés par le module ESP. La simplicité de cette réalisation permet d'augmenter le champ d'application du freinage dynamique, même pour de brèves actions de freinage. De plus, le passage en freinage dynamique et la commutation entre la première étape de freinage dynamique avec récupération d'énergie et la seconde étape avec freinage assuré par le liquide sous pression de l'accumulateur haute pression est parfaitement transparent pour le conducteur qui ne perçoit ni le mode de freinage dynamique avec récupération ni la fin du freinage par le liquide sous pression fourni par l'accumulateur haute pression.

La recharge de l'accumulateur haute pression est également transparente et imperceptible pour le conducteur puisque cette recharge se fait lorsque la pédale de frein n'est pas actionnée. Cette recharge est commandée par le servofrein maintenant la position de la pédale de frein.

Suivant une caractéristique avantageuse, le système comporte une liaison entre la chambre primaire et le réservoir de liquide de frein équipée d'une électrovanne commandée par le module.

Suivant une caractéristique avantageuse, pour l'étape de freinage dynamique, le circuit de commande actionne l'électrovanne re-

liant la chambre primaire au réservoir pour l'ouvrir et laisser dans sa position fermée, l'électrovanne reliant l'accumulateur haute pression à la conduite de sortie de la chambre primaire.

5 Suivant une caractéristique avantageuse, dans la deuxième étape de la phase de freinage dynamique, le circuit commande la fermeture de l'électrovanne et ouvre l'électrovanne reliant l'accumulateur haute pression à la conduite de sortie de la chambre primaire.

10 Cette mise en communication de la chambre primaire avec le réservoir pendant la première étape de la phase de freinage dynamique permet de simuler l'impression du freinage hydraulique pour le conducteur alors que le mode de freinage réellement appliqué est celui du freinage dynamique.

15 Suivant une variante de réalisation, le système comporte un accumulateur de pression relié à la chambre primaire par une électrovanne commandée par un module de correction de trajectoire pour mettre en communication cet accumulateur de pression avec la chambre primaire pendant la première étape de freinage dynamique.

20 Cette forme de réalisation peut simplifier dans certaines circonstances la réalisation du système de freins et de regrouper l'accumulateur haute pression, l'accumulateur de pression et les électrovannes qui les commandent dans un ensemble facile à intégrer dans le module ESP.

25 En effet et de manière générale, suivant une caractéristique intéressante en partie déjà évoquée ci-dessus, l'accumulateur haute pression et son électrovanne ainsi que l'électrovanne du réservoir ou l'accumulateur basse pression, son électrovanne et l'accumulateur de pression et son électrovanne sont intégrés dans le module.

30 Suivant une autre caractéristique avantageuse, l'accumulateur haute pression et l'accumulateur de basse pression sont des cylindres équipés d'un piston chargé par un ressort.

Suivant une autre caractéristique avantageuse, l'électrovanne du réservoir, l'électrovanne de l'accumulateur haute pression et l'électrovanne de l'accumulateur sont des électrovannes à

tiroir à rappel mécanique par ressort en position fermée, en l'absence de courant.

L'invention a également pour objet un procédé de commande d'un système de freins dynamique électro-hydraulique caractérisé par les phases de commande suivantes :

* dans une phase préparatoire au freinage, on remplit l'accumulateur haute pression à partir de la chambre primaire en actionnant le servofrein en l'absence d'action sur le frein ou de commande de freinage mécanique par le module ESP et on bloque la charge de liquide de frein accumulée dans l'accumulateur haute pression,

* dans une phase de freinage dynamique, on effectue deux étapes :

** on effectue un freinage dynamique proprement dit avec récupération d'énergie en isolant le maître-cylindre des freins de roue et par le servofrein, on répond à l'action sur la pédale de frein jusqu'à la décélération d'une vitesse de seuil,

** à partir de la vitesse de seuil jusqu'à l'arrêt, on relie la chambre primaire uniquement à l'accumulateur haute pression et au module ESP pour fournir à celui-ci le liquide de frein sous pression de l'accumulateur et on alimente les freins de roue pour un freinage mécanique.

Dessins

La présente invention sera décrite ci-après de manière plus détaillée à l'aide de modes de réalisation d'un système de freins dynamique représenté très schématiquement dans les dessins annexés dans lesquels :

- la figure 1 est un schéma d'ensemble du système de freins selon l'invention,
- la figure 2 montre le système de freins selon l'invention en phase de remplissage de l'accumulateur haute pression,
- la figure 3 montre le système de freins prêt à fonctionner,
- la figure 4 est une vue schématique du système de freins fonctionnant par freinage mécanique,
- la figure 5 est une vue schématique du système de freins en mode de freinage dynamique avec récupération d'énergie,

- la figure 6 est une vue analogue à celle de la figure 5 correspondant à la fin de la phase de freinage dynamique,
- la figure 7 est un schéma de l'installation en mode de fonctionnement de secours, et
- 5 - la figure 8 montre une variante de réalisation du système de freins dynamique selon l'invention.

Description de modes de réalisation de l'invention

Selon la figure 1, l'invention concerne un système de freins composé d'un maître-cylindre tandem 10 relié à un servofrein 20 à moteur électrique 28 pour actionner des freins de roue FR1-4 par l'intermédiaire d'un module 30 de contrôle de freinage ESP relié à un circuit de commande 40 recevant différentes informations sur les paramètres de fonctionnement du véhicule ainsi qu'un signal d'actionnement de freins SFR pour déclencher une opération de freinage dynamique ; la partie électrique de récupération d'énergie cinétique du véhicule au niveau de la génératrice n'est pas représentée dans les des-
15 sins.

Le maître-cylindre 10 a un alésage 11 recevant un piston primaire 12 et un piston secondaire 13 ; le piston secondaire 13 est appuyé contre le fond de l'alésage 11 par un ressort 133 ; le piston primaire 12 est séparé du piston secondaire 13 par un ressort 123. Les pistons 12, 13 sont des pistons creux formés d'un cylindre et d'un fond pour délimiter chacun une chambre 122, 132 et recevoir les ressorts 123, 133. Le piston primaire 12 et le piston secondaire 13 ont des orifices d'alimentation 121, 131 communiquant chacun avec une gorge d'alimentation périphérique 111, 112 du boîtier du maître-cylindre 10 ; ces gorges 111, 112 sont reliées à un réservoir de liquide de frein 14. Chaque gorge 111, 112 comporte des joints d'étanchéité à lèvres, non référencés et disposés en fonction de la différence de pression à laquelle ils sont exposés, selon les connaissances de l'homme du métier. Dans la position appropriée, au repos du maître-cylindre 10, les orifices d'alimentation 121, 131 des deux pistons 12, 13 sont en communication avec les gorges d'alimentation 111, 112 et avec le réservoir de liquide de frein 14 de sorte que les chambres primaire 122 et secondaire 132 se remplissent de liquide de frein à la pression du réservoir 14
35

(pression atmosphérique). La liaison entre le réservoir 14 et l'alésage 11 est représentée par deux conduites 141, 142 associées chacune à l'une des chambres 122, 132 par l'intermédiaire des gorges 111, 112.

5 Lors d'une manœuvre de freinage, le piston primaire 12 est poussé et se déplace, ce qui ferme l'orifice 121 dans l'alésage 11 et ainsi la communication de sa chambre 122 avec le réservoir 14 (141). La chambre primaire 122 remplie de liquide fonctionne alors comme un piston poussant le piston secondaire 13 qui comprime à son tour le li-
10 quide de frein dans sa chambre 132. Le liquide de frein sous une pression identique dans les deux chambres 122, 132 alimente le module ESP 30 par les deux conduites de sortie 124, 134, indépendantes. Le module ESP actionne les freins de roues selon le programme de freinage qu'il doit appliquer en fonction des paramètres et des signaux de détec-
15 tion qu'il aura reçus selon les conditions de fonctionnement connues du module ESP. Cette liaison peut être soumise à une commande externe du circuit de commande 40.

Les liaisons L1-L4 avec les freins de roues FR1-4 commandées par le module ESP 30 assurent l'alimentation commandée des freins de roues FR1-4.

20 Le piston primaire 12 est assisté par l'action du servofrein électrique 20 par l'intermédiaire d'une tige de poussée 21, elle-même actionnée par un piston d'assistance 22 par l'intermédiaire d'un disque de réaction 23 et le cas échéant d'un piston intermédiaire 24. Le piston intermédiaire 24 est lui-même soumis à l'action d'un piston
25 plongeur 25 relié à la tige de commande 26 de la pédale de frein. Le disque de réaction 23 est porté par le piston d'actionneur 27 commandé par le moteur électrique 28 du servofrein 20 transmettant son mouvement par une transmission 281 reliée à un ou deux pignons 282 engré-
nant avec une crémaillère respective 271 du piston d'actionneur 27.

30 Le piston d'actionneur 27 comporte un cylindre de réception 272 du disque de réaction 23 et de guidage du piston d'assistance 22 sur son côté tourné vers le maître-cylindre tandem 10.

35 De l'autre côté, le piston d'actionneur 27 comporte un cylindre de guidage 273 pour le piston intermédiaire 24 et un cylindre de guidage 274 pour le piston plongeur 25.

Le piston d'assistance 22 est équipé d'un ressort de rappel 221 et le piston plongeur 25 d'un ressort de rappel 251 ; ce dernier est appuyé contre le fond du piston d'actionneur 27 alors que le ressort de rappel 221 du piston d'assistance est appuyé contre le fond du boîtier du servofrein 20.

Une action sur la pédale de frein déplace une tige de commande 26 ce qui est détecté par un capteur 41 relié par une ligne de transmission de signal 42 au circuit de commande 40 qui actionne le moteur 28 du servofrein électrique. Celui-ci entraîne le piston d'actionneur 27 qui pousse le piston d'assistance 22, la tige de poussée 21 et le piston primaire 12 pour mettre en pression le liquide de frein dans les chambres 122, 132.

Le système de freins comporte également une électrovanne 50 commandée par le circuit de commande 40 et interposée entre le réservoir de liquide hydraulique 14 et la chambre primaire 122 du maître-cylindre 10 par une conduite 51 reliant directement la chambre 122 et le réservoir 14 au-delà de la gorge d'alimentation 111 de la chambre primaire 122. Le débouché de la conduite 51 est situé dans une position non couverte par le piston primaire 12 dans l'alésage 11 du maître-cylindre 10 lorsque le maître-cylindre est au repos. L'électrovanne 50 est une électrovanne à tiroir 52 à deux positions 52A, 52B ; la position 52A est la position fermée et l'autre position 52B est la position ouverte. Le tiroir 52 est commandé par un actionneur 53 vers sa position active ; il est rappelé par un ressort 54. La position active 52B qui est la plus courte en durée est celle de l'activation de l'actionneur 53 (électroaimant) relié au circuit de commande 40.

La conduite de la chambre primaire 122 et celle de la chambre secondaire 132 sont reliées séparément au module ESP 30 par une conduite 124, 134 distincte.

La conduite de sortie 124 de la chambre primaire 122 est aussi reliée à un accumulateur haute pression 60 par l'intermédiaire d'une électrovanne 70 commandée par le circuit de commande 40. L'accumulateur haute pression 60 est un cylindre 61 formant avec un piston 62 poussé par un ressort 63, une chambre haute pression 64 reliée à la sortie de l'électrovanne 70 par une conduite 65. La chambre

64 de l'accumulateur haute pression 60 est reliée à un capteur de pression 66 branché sur la conduite 65 et fournissant ainsi le signal de pression SP par la ligne 67 au circuit de commande 40.

L'électrovanne 70 est une électrovanne à tiroir 72 à deux positions 72A, 72B ; la position 72A est la position fermée et l'autre position 72b est la position ouverte. Dans la position fermée, l'électrovanne 70 coupe la liaison entre la conduite 124 et l'accumulateur haute pression 60 alors que dans la position ouverte 72B, l'électrovanne met en communication l'accumulateur haute pression 60 avec la conduite 124. Le tiroir 72 est commandé par l'actionneur 73 constitué par un électroaimant relié au circuit de commande 40 pour être mis en position active. Le rappel en position neutre ou position fermée 72A est assuré par le ressort de rappel 74. L'électrovanne 70 est reliée à la conduite 124 par la conduite 71.

Selon ce montage, seule la chambre primaire 122 est reliée à l'accumulateur haute pression 60 et celui-ci est ainsi relié au module ESP 30 indépendamment de la conduite 134 de la chambre secondaire 132.

Les différentes étapes de freinage sont représentées dans les figures 2 et suivantes, à savoir une phase préparatoire de remplissage de l'accumulateur haute pression (figures 2 et 3), une phase de freinage mécanique sans récupération d'énergie (figure 4) et une phase de freinage dynamique c'est-à-dire avec récupération d'énergie (figures 5 et 6) et une situation de freinage de secours en cas de fuite du circuit primaire (figure 7).

Phase préparatoire : figures 2 et 3

Au cours de la phase préparatoire (Figure 2), en l'absence d'action de freinage ($SFR=0$), le circuit de commande 40 détecte l'absence de demande de freinage par la pédale de frein ou par le module ESP. Les freins de roue FR1-4 sont isolés par le module ESP 30 et ne sont pas alimentés en liquide hydraulique sous pression. Le circuit de commande 40 actionne le servofrein électrique 20 pour comprimer le liquide de frein dans le maître-cylindre 10. L'électrovanne 70 entre la chambre principale 122 et l'accumulateur de haute pression 60 est ouverte ; l'électrovanne 50 entre la chambre 122 et le réservoir 14 est fer-

mée. Le liquide de frein est refoulé dans l'accumulateur de haute pression 60 qui se met en charge.

A la fin de cette phase de remplissage et de mise en charge (Figure 3), l'électrovanne 70 de l'accumulateur haute pression 60 est fermée (position 72A) ; l'électrovanne 50 entre la chambre 122 et le réservoir 14 étant ouverte, le piston primaire 12 est reculé dans sa position de repos si bien que la chambre primaire 122 se remplit de liquide hydraulique. Le maître-cylindre 10 est prêt à fonctionner dans les conditions normales et on ferme l'électrovanne 50 du réservoir 14 (position 52A).

Freinage mécanique : figure 4

Partant de la situation de la figure 4, une demande de freinage (SFR) peut être traitée de manière mécanique dans les conditions usuelles de fonctionnement du servofrein électromécanique 20, qui, à la demande d'une action sur la pédale de frein, pousse le piston primaire 12 et le piston secondaire 13 de façon à envoyer du liquide sous pression au module ESP 30 qui répartit le liquide entre les freins de roue FR1-4 pour répondre à la demande de freinage.

Ce freinage mécanique suppose que le circuit de commande 40 a choisi ce mode de fonctionnement de préférence au freinage dynamique pour des raisons dépendant d'un programme et de critères de choix qui n'ont pas à être développés ici.

Pour ce mode de freinage, l'électrovanne 50 reliant le réservoir 14 à la chambre 122 est fermée (position 52A) et l'alimentation des chambres 122, 132 ou le complément d'alimentation se fait en fonction de la position des orifices d'alimentation 121, 132 du piston principal 12 et du piston secondaire 13. Dans ce mode de fonctionnement, l'électrovanne 70 est également en position fermée 72A coupant la liaison entre l'accumulateur haute pression 60 et la conduite 124. Les chambres 122, 132 sont reliées chacune séparément par leur conduite respective 124, 134 au module ESP 30.

Freinage dynamique : figures 5 et 6

Le freinage dynamique est choisi par le circuit de commande 40 selon des critères de choix qui ne sont pas détaillés ici, de préférence au freinage mécanique par le servofrein 20.

Le freinage dynamique se décompose en deux phases, la première au seuil VS représentée à la figure 5 avec récupération d'énergie cinétique du véhicule et celle en dessous de la vitesse de seuil VS correspondant à la fin du freinage jusqu'à l'arrêt, cette dernière phase étant représentée à la figure 6.

Si le circuit de commande 40 décide d'assurer un freinage dynamique avec récupération d'énergie, pour répondre à une demande d'action de freinage (SFR), le module ESP 30 coupe l'alimentation des freins de roue FR1-4. L'accumulateur haute pression 60 est isolé de la conduite 124 par l'électrovanne 70 fermée (position 72A) et la chambre 122 du maître-cylindre 10 est mise en communication avec le réservoir 14 par l'intermédiaire de l'électrovanne 50 en position activée 52B libérant la communication entre la conduite 51 et le réservoir 14 de sorte que le liquide de la chambre 122 peut retourner au réservoir 14 et le piston primaire 12 est libre d'avancer contre la force antagoniste du ressort 123 ; le piston auxiliaire 13 reste immobile puisque le volume de sa chambre 132 est fermé et ne communique pas avec le réservoir 14. Le servofrein 20 peut répondre à la demande de freinage exercée sur la pédale de frein en avançant le piston d'actionneur 27 qui déplace le piston primaire 12 refoulant ainsi du liquide de la chambre 122 du maître-cylindre 10 vers le réservoir 14. Le freinage dynamique avec récupération d'énergie est possible jusqu'à une vitesse basse (vitesse de seuil VS), à laquelle ce mode de freinage ne peut plus assurer la décélération demandée par le conducteur.

Cette phase de freinage en dessous de la vitesse de seuil et jusqu'à l'arrêt du véhicule ou pratiquement à l'arrêt est assurée par le passage au freinage mécanique représenté à la figure 6.

Le servofrein 20 conserve sa position commandée comme à la figure 5 de sorte que l'utilisateur ne perçoit aucune modification, mais le circuit de commande 40 déclenche la fermeture de l'électrovanne 50 en coupant l'alimentation de l'actionneur 53 pour que le tiroir 52 soit rappelé immédiatement par le ressort 54 dans sa position fermée 52A coupant la liaison entre la conduite 51 sortant de la chambre 122 et le réservoir 14, puis le circuit de commande 40 déclenche l'ouverture de l'électrovanne 70 de l'accumulateur haute pression

60 qui est ainsi mis en communication avec le module ESP 30. Le liquide hydraulique de l'accumulateur haute pression 60 est envoyé dans le module ESP 30 qui le répartit sur les freins de roue FR1-4 et assure le freinage mécanique.

5 Freinage de secours : figure 7

La situation de secours correspond au cas d'une fuite de la chambre primaire 122. Dans ce cas, le freinage mécanique est assuré par le servofrein 20 qui pousse le piston primaire 12 et ce dernier pousse mécaniquement le piston secondaire 13. Le liquide hydraulique
10 de la chambre secondaire 132 est ainsi mis en pression et alimente le module ESP 30 qui commande le circuit de freins en mode de défaillance, en général deux freins de roue sur les quatre FR1-4 du véhicule.

En fonctionnement normal, après la seconde étape de freinage dynamique, le circuit de commande 40 remet les différents
15 éléments du système de freinage dans leur position de repos puis commande le remplissage de l'accumulateur haute pression pour que celui-ci soit prêt pour un nouveau freinage dynamique.

La figure 8 montre une variante de réalisation du système de freins dynamique électro-hydraulique correspondant pour l'essentiel
20 au premier mode de réalisation. Pour les parties identiques au premier mode de réalisation, on utilisera les mêmes références et la description déjà faite ne sera pas répétée. La variante diffère du premier mode de réalisation par la suppression de l'électrovanne 50 reliant la chambre primaire 122 au réservoir 14 pour permettre le fonctionnement du servofrein électro-hydraulique 20 en mode de freinage dynamique, lorsque
25 le maître-cylindre 10 est coupé des freins par le module 30.

Selon la variante, la chambre principale 122 du maître-cylindre 10 est reliée à un accumulateur de basse pression 80 composé d'un cylindre 81 logeant un piston 82 soumis à l'action d'un ressort de
30 poussée 83 et délimitant une chambre 84. Cette chambre 84 est reliée par une électrovanne 90 à la conduite 124 débouchant dans la chambre primaire 122. L'électrovanne 90 est constituée par un tiroir 92 commandé par un électro-aimant 93 pour la position active ou rappelée en position de repos par un ressort 94. Ce tiroir a deux positions, l'une
35 (92A) coupe l'accumulateur 80 de la conduite 124 et l'autre, (92B) met

en communication l'accumulateur 80 avec la conduite 124 et ainsi avec la chambre primaire 122.

Cette électrovanne 90 est commandée par le circuit de commande 40 pour assurer une fonction relativement équivalente à celle de l'électrovanne 50.

En effet, pour la première étape du mode de freinage dynamique, lorsqu'une poussée est exercée sur la pédale de frein, l'accumulateur 80 reçoit le liquide de frein poussé par le piston primaire 12 dans la chambre primaire 122.

Suivant une autre variante de réalisation non représentée, concernant la réalisation pratique de l'installation, l'accumulateur haute pression 60 avec son électrovanne 70 et le cas échéant l'électrovanne 50 sont intégrés dans le module 30. Il en est également ainsi de la variante de réalisation de la figure 8 dont l'accumulateur haute pression 60 et l'accumulateur de pression 80 ainsi que les électrovannes associées 70, 90 sont réunis dans un ensemble 100 intégré au module 30.

La présente invention concerne de manière générale le domaine des systèmes de freinage dynamique électro-hydrauliques de véhicules automobiles.

NOMENCLATURE

	10	Maître-cylindre tandem
	11	Alésage
5	111	Gorge périphérique d'alimentation
	112	Gorge périphérique d'alimentation
	12	Piston primaire
	121	Orifice d'alimentation
	122	Chambre primaire
10	123	Ressort primaire
	13	Piston secondaire
	131	Orifice d'alimentation
	132	Chambre secondaire
	133	Ressort secondaire
15	14	Réservoir de liquide de frein
	141	Conduite
	142	Conduite
	20	Servofrein
	21	Tige de poussée
20	22	Piston d'assistance
	23	Disque de réaction
	24	Piston intermédiaire
	25	Piston plongeur
	26	Tige de commande
25	27	Piston d'actionneur
	271	Crémaillère
	28	Moteur électrique
	281	Transmission
	282	Pignon
30	30	Module ESP
	40	Circuit de commande
	41	Capteur
	42	Ligne de transmission de signal
	50	Electrovanne
35	51	Conduite

	52	Tiroir
	52A	Position fermée
	52B	Position active ouverte
	53	Actionneur
5	54	Ressort de rappel
	60	Accumulateur haute pression
	61	Cylindre
	62	Piston
	63	Ressort de poussée
10	64	Chambre haute pression
	65	Conduite de liaison
	66	Capteur de pression
	67	Ligne de transmission de signal
	70	Electrovanne
15	71	Conduite
	72	Tiroir
	72A	Position fermée
	72B	Position ouverte
	73	Actionneur
20	74	Ressort de rappel
	80	Accumulateur de pression
	81	Cylindre
	82	Piston
	83	Ressort de poussée
25	84	Chambre
	90	Electrovanne
	92	Tiroir
	92A	Position fermée
	92B	Position ouverte
30	93	Actionneur
	94	Ressort de rappel

REVENDEICATIONS

1°) Système de freins dynamique électro-hydraulique comprenant un servofrein à moteur électrique actionnant un maître-cylindre relié aux freins de roue à travers un module ESP,

5 système caractérisé en ce qu'il comprend :

- un accumulateur de haute pression (60) relié à la chambre primaire (122) du maître-cylindre (10) et à l'entrée du module ESP (30) par l'intermédiaire d'une électrovanne (70),

10 - un circuit de commande (40) recevant les signaux de demande de freinage (SFR) du servofrein et du module ESP (30) pour commander l'électrovanne (70) de l'accumulateur haute pression (60) selon le mode de freinage choisi ou imposé,

- le circuit de commande (40) commandant :

15 * une phase préparatoire au freinage en assurant le remplissage de l'accumulateur haute pression (60) à partir de la chambre primaire (122) en actionnant le servofrein (20) en l'absence d'action sur le frein ou de commande de freinage mécanique par le module ESP (30) et en bloquant la charge de liquide de frein accumulée dans l'accumulateur haute pression (60),

20 * une phase de freinage dynamique décomposée en deux étapes,

25 ** une étape de freinage dynamique proprement dit avec récupération d'énergie en isolant le maître-cylindre (10) des freins de roue (FR1-4) et en permettant au servofrein (20) de répondre à l'action sur la pédale de frein jusqu'à la décélération d'une vitesse de seuil (VS), et

30 ** une autre étape à partir de la vitesse de seuil jusqu'à l'arrêt en reliant la chambre primaire (122) uniquement à l'accumulateur haute pression (60) et au module ESP (30) pour fournir à celui-ci le liquide de frein sous pression de l'accumulateur (60) et alimenter les freins de roue (FR1-4) pour un freinage mécanique.

2°) Système de freins selon la revendication 1, caractérisé par

une liaison (51) entre la chambre primaire (122) et le réservoir de liquide de frein (14) équipée d'une électrovanne (50) commandée par le module (30).

5 3°) Système de freins selon la revendication 2, caractérisé en ce que pour l'étape de freinage dynamique dans la phase de freinage dynamique, le circuit de commande (40) actionne l'électrovanne (50) reliant la chambre primaire (122) au réservoir (14) pour l'ouvrir (position 52A) et
10 laisser dans sa position fermée (72A) l'électrovanne (70) reliant l'accumulateur haute pression (60) à la conduite (124) de sortie de la chambre primaire (122).

15 4°) Système de freins selon la revendication 2, caractérisé en ce que dans la deuxième étape de la phase de freinage dynamique, le circuit de commande (40) commande la fermeture de l'électrovanne (50) (position 52A) et ouvre l'électrovanne (70) reliant l'accumulateur haute pression (60) à la conduite de sortie (24) de la chambre primaire (122).

20 5°) Système de freins selon la revendication 1, caractérisé par un accumulateur de pression (80) relié à la chambre primaire (122) par une électrovanne (90) commandée par le module ESP (30) pour mettre
25 en communication cet accumulateur de pression avec la chambre primaire (122) pendant la première étape de freinage dynamique.

30 6°) Système de freins selon les revendications 1 et 5, caractérisé en ce que l'accumulateur haute pression (60) et l'accumulateur de pression (80) sont des cylindres (61, 81) équipés d'un piston (62, 82) chargé par un ressort (63, 83).

35 7°) Système de freins selon la revendication 1, caractérisé en ce que

l'électrovanne (50) du réservoir (14), l'électrovanne (70) de l'accumulateur haute pression (60) et l'électrovanne (90) de l'accumulateur (80) sont des électrovannes à tiroir (52, 72, 92) à rappel mécanique par ressort (54, 74, 94) en position fermée, en l'absence de courant.

8°) Système de freins selon l'une des revendications 1 et 4, caractérisé en ce que

l'accumulateur haute pression (60) et son électrovanne (70) ainsi que l'électrovanne (50) du réservoir (14) ou l'accumulateur haute pression (60), son électrovanne (70) et l'accumulateur de pression (80) et son électrovanne (90) sont intégrés dans le module (30).

9°) Procédé de freinage pour un système de freins dynamique électrohydraulique ayant un servofrein à moteur électrique actionnant un maître-cylindre relié aux freins de roue à travers un module ESP, un circuit de commande (40) recevant les signaux de demande de freinage SFR du servofrein et du module ESP (30) pour commander l'électrovanne (70) de l'accumulateur haute pression (60) selon le mode de freinage choisi ou imposé,

procédé caractérisé en ce que

par les phases de commande suivantes :

* dans une phase préparatoire au freinage, on remplit l'accumulateur haute pression (60) à partir de la chambre primaire (122) en actionnant le servofrein (20) en l'absence d'action sur le frein ou de commande de freinage mécanique par le module ESP (30) et on bloque la charge de liquide de frein accumulée dans l'accumulateur haute pression (60),

* dans une phase de freinage dynamique, on effectue deux étapes :

** on effectue un freinage dynamique proprement dit avec récupération d'énergie en isolant le maître-cylindre (10) des freins de roue (FR1-4) et par le servofrein (20), on répond à l'action sur la pédale de frein jusqu'à la décélération d'une vitesse de seuil (VS),

** à partir de la vitesse de seuil jusqu'à l'arrêt, on relie la chambre primaire (122) uniquement à l'accumulateur haute pression (60) et

au module ESP (30) pour fournir à celui-ci le liquide de frein sous pression de l'accumulateur (60) et on alimente les freins de roue (FR1-4) pour un freinage mécanique.

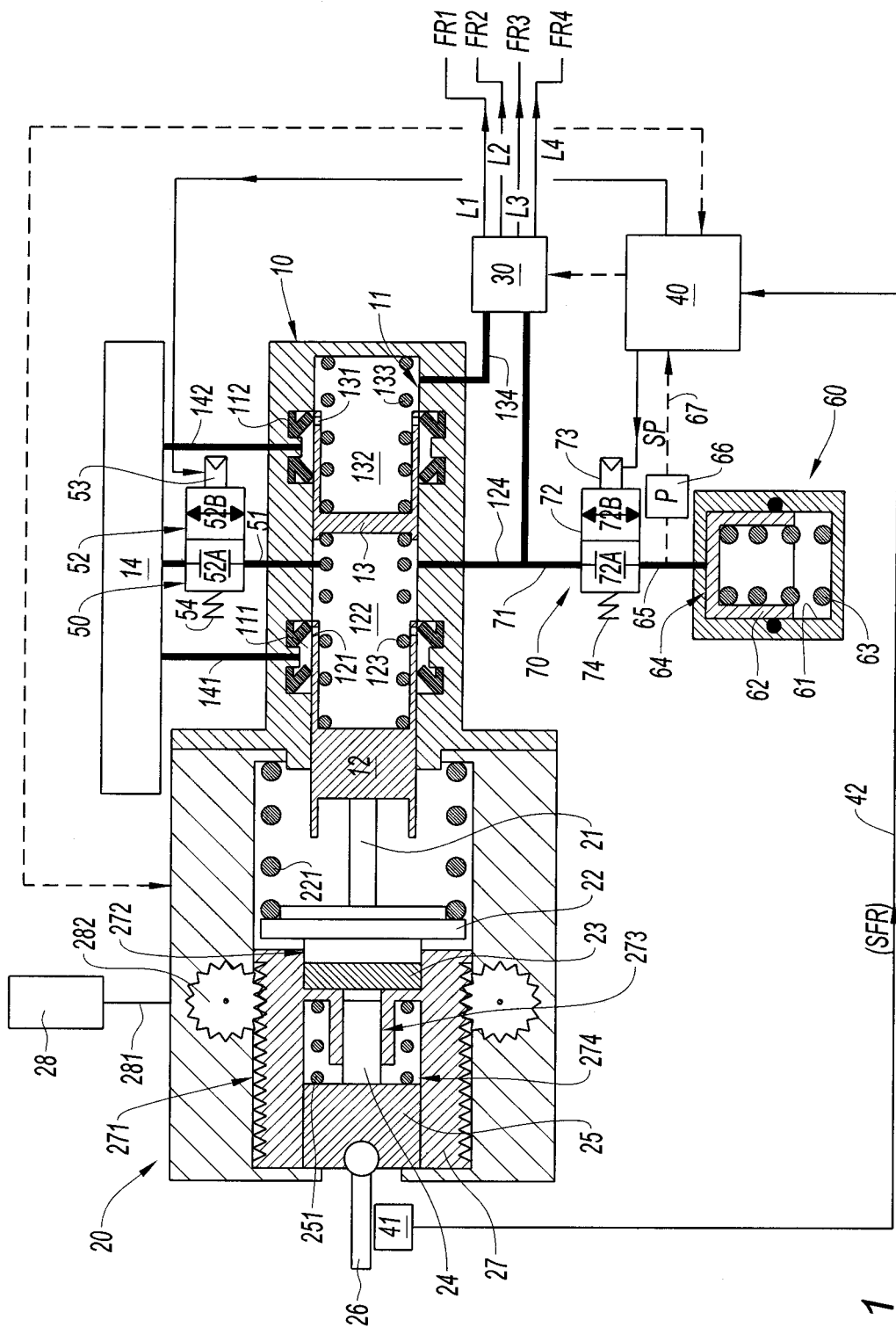


Fig. 1

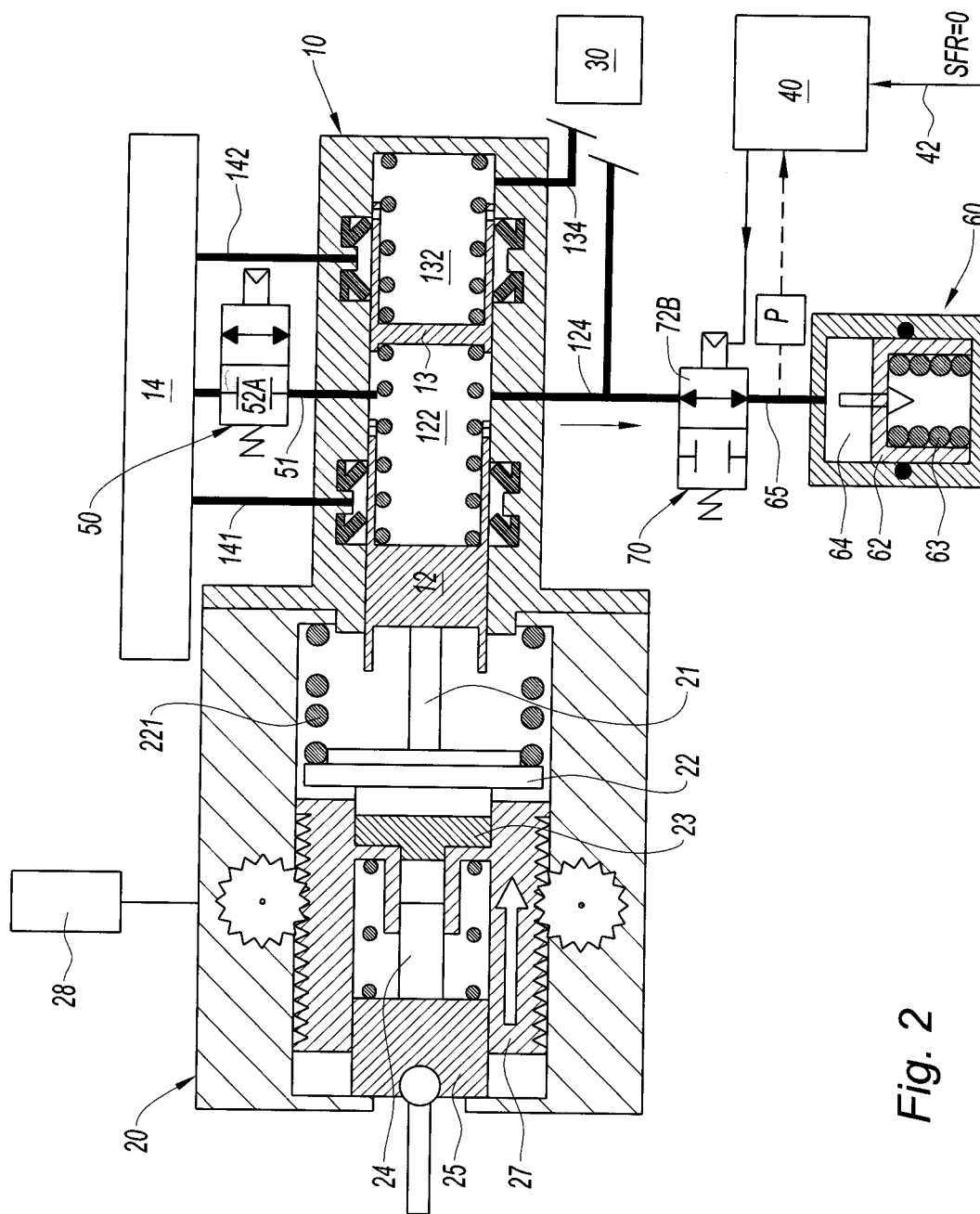


Fig. 2

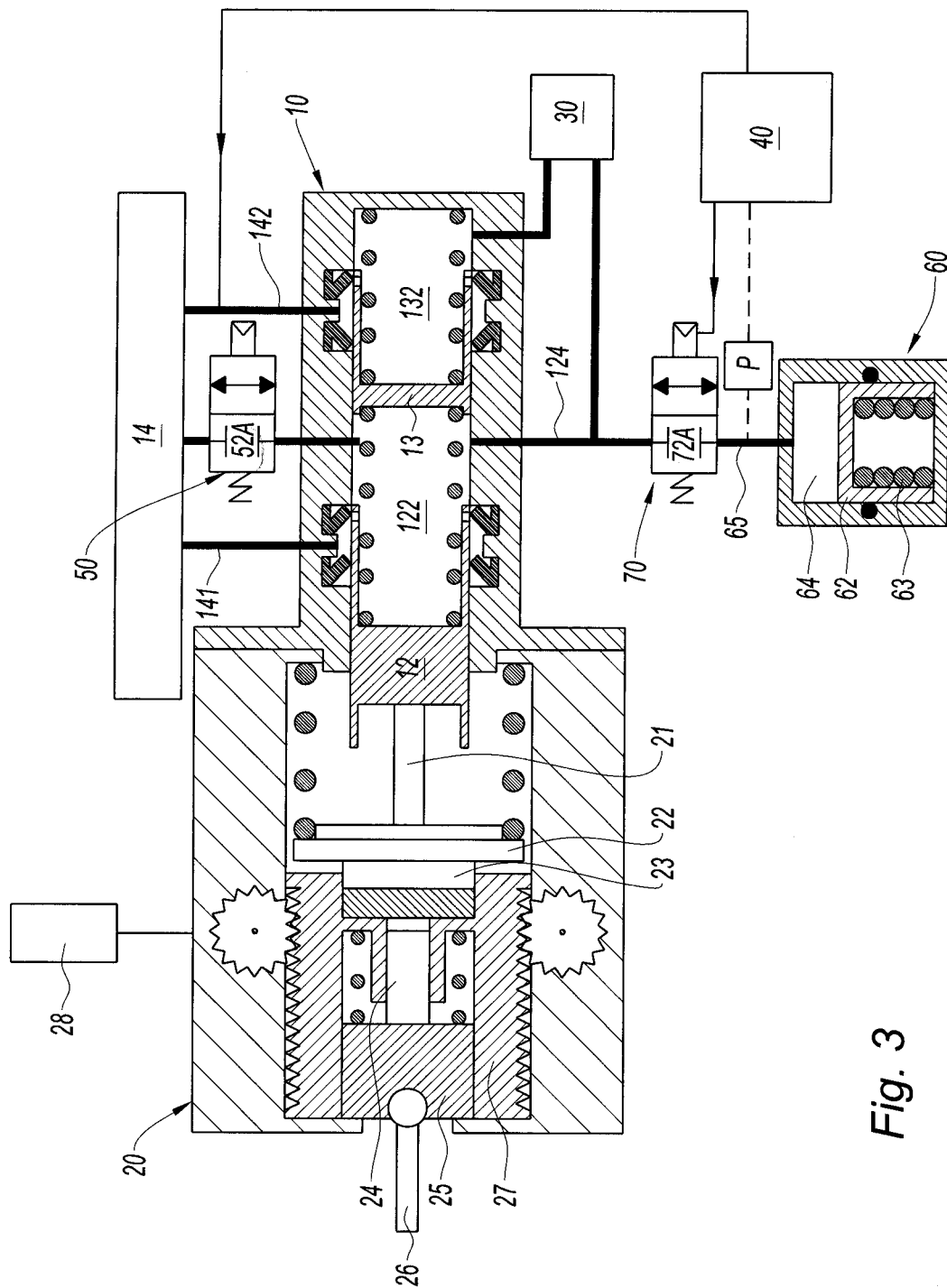


Fig. 3

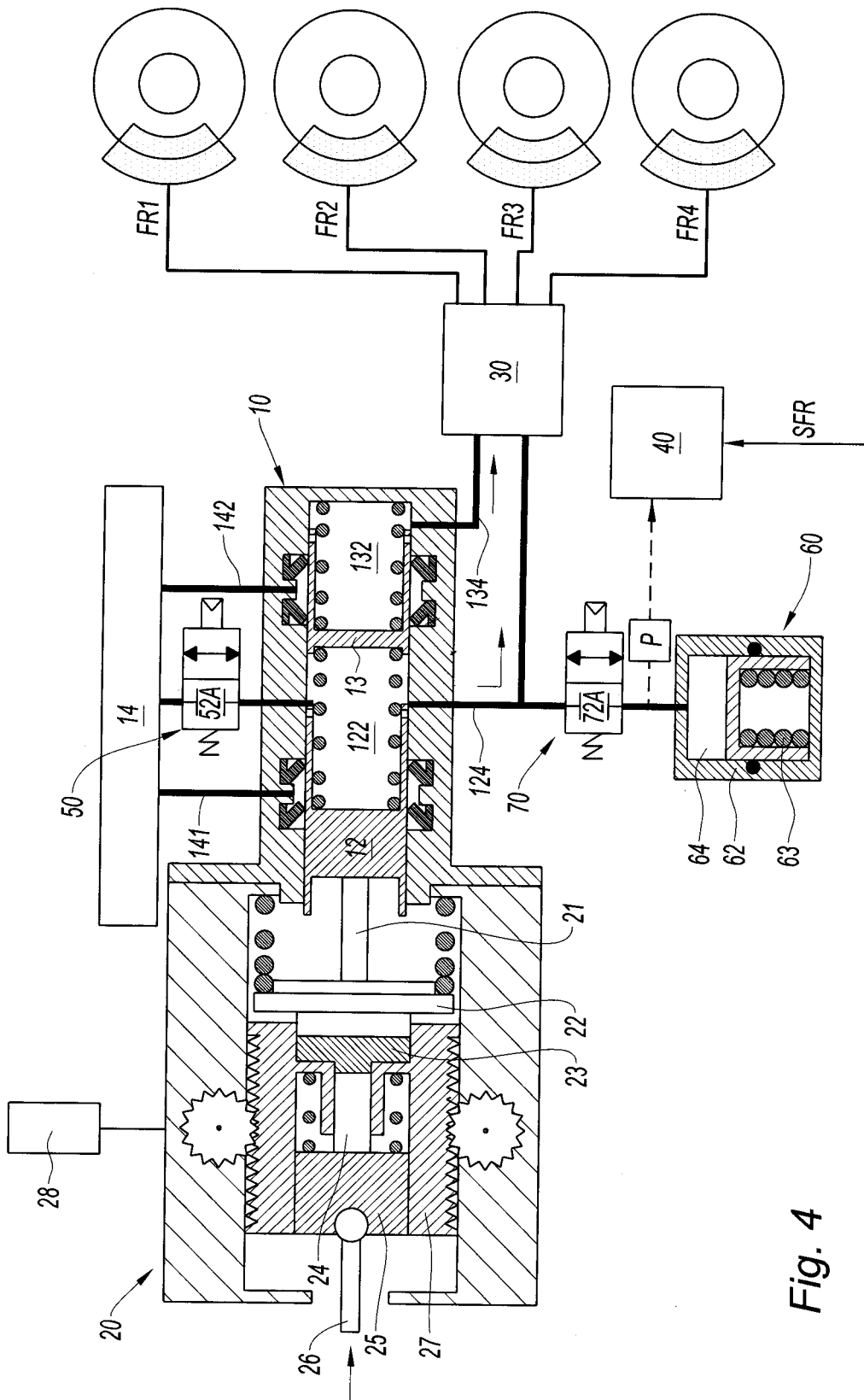


Fig. 4

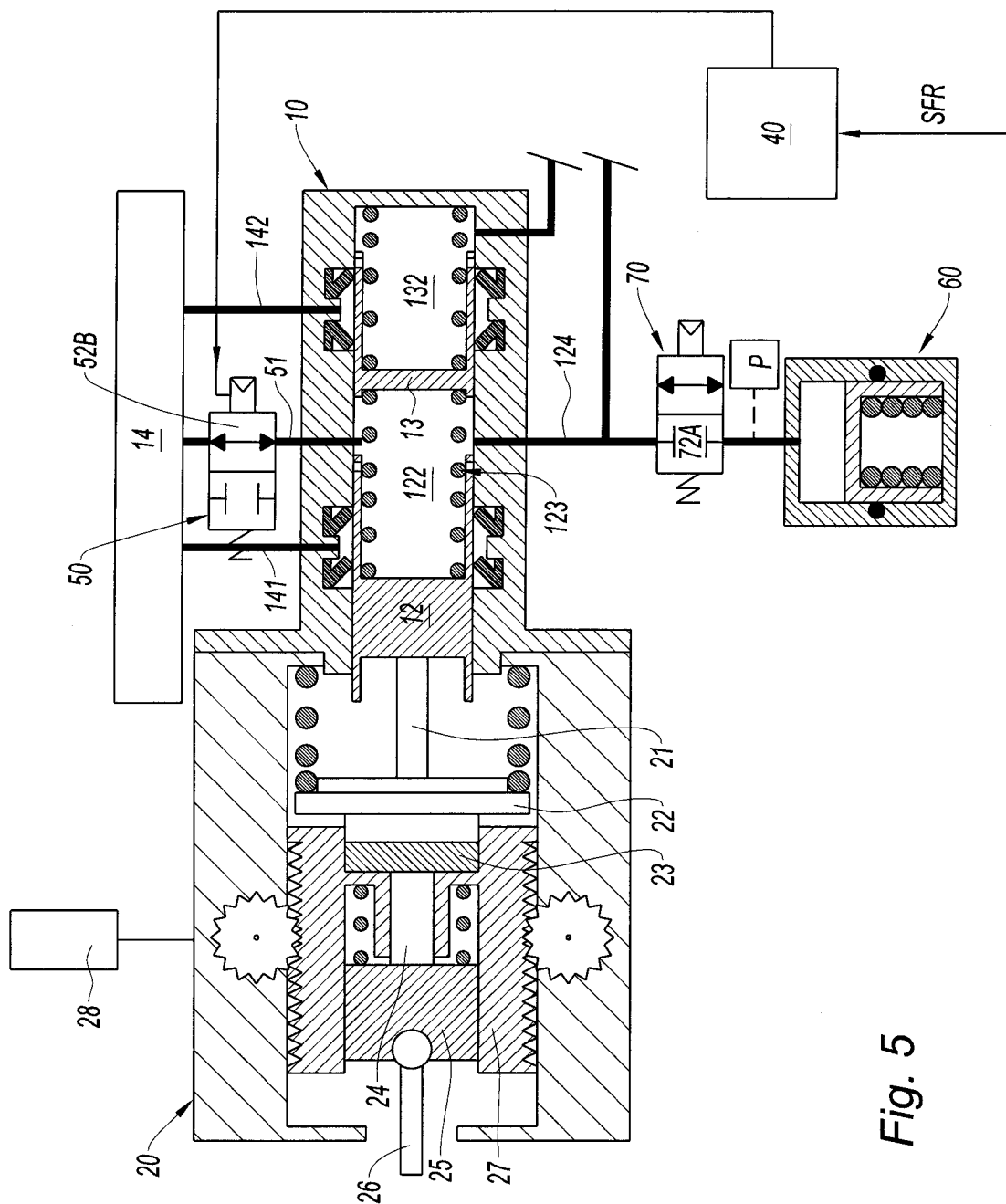


Fig. 5

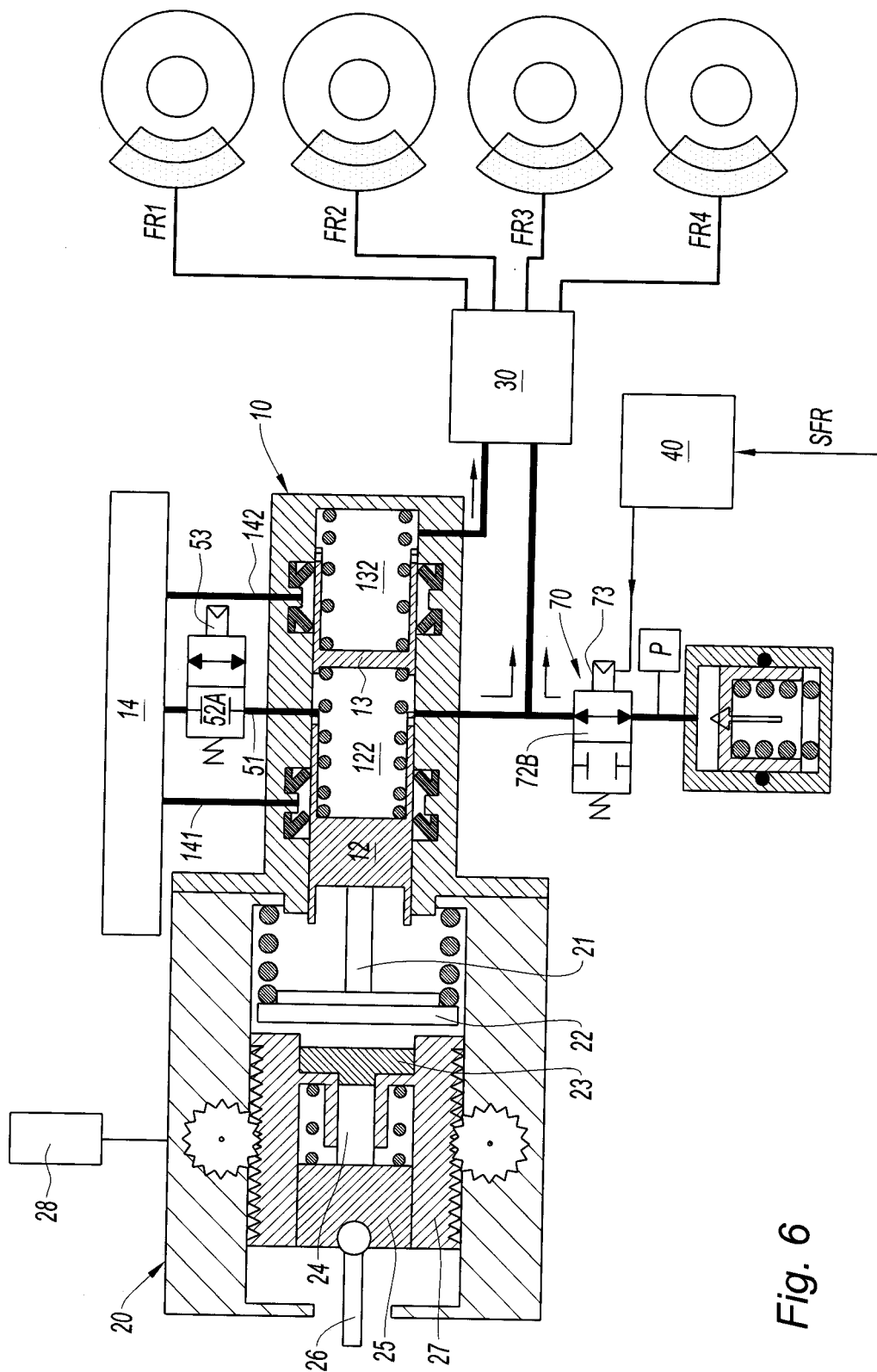


Fig. 6

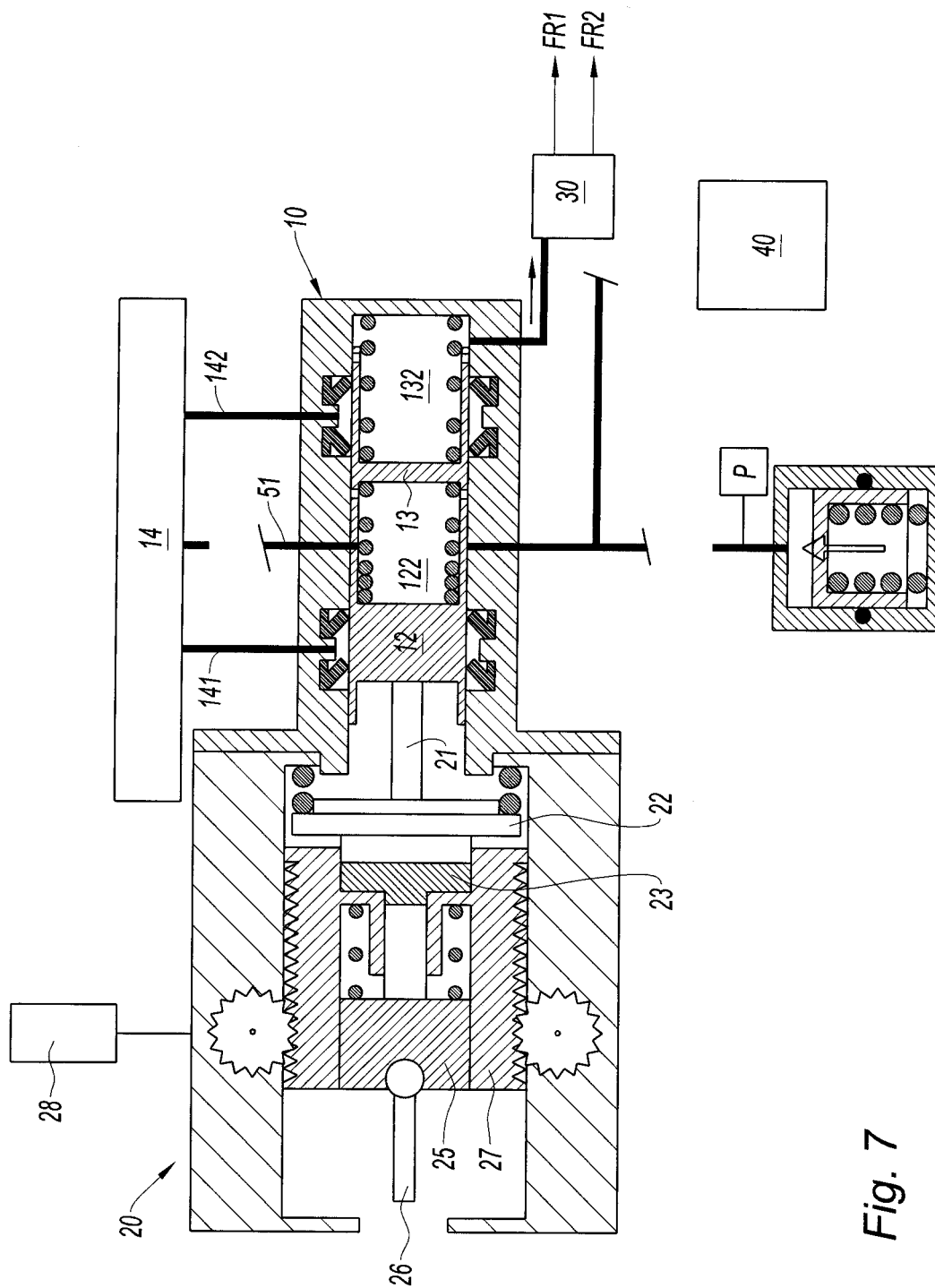


Fig. 7

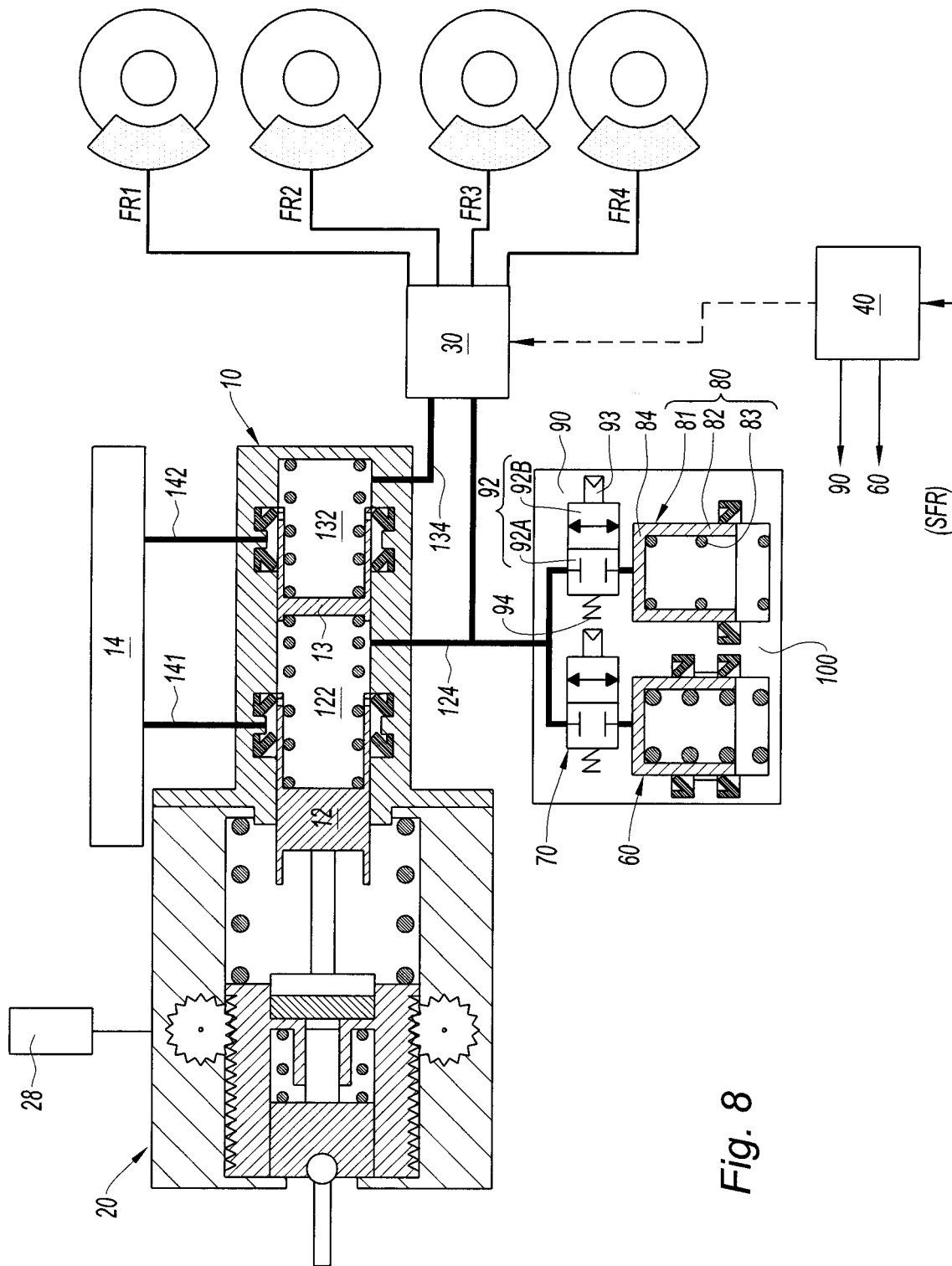


Fig. 8



**RAPPORT DE RECHERCHE
PRÉLIMINAIRE**

N° d'enregistrement national

établi sur la base des dernières revendications déposées avant le commencement de la recherche

FA 753725
FR 1102551

DOCUMENTS CONSIDÉRÉS COMME PERTINENTS		Revendication(s) concernée(s)	Classement attribué à l'invention par l'INPI
Catégorie	Citation du document avec indication, en cas de besoin, des parties pertinentes		
A	WO 2009/083217 A2 (IPGATE AG [CH]; LEIBER HEINZ [DE]; UNTERFRAUNER VALENTIN [DE]) 9 juillet 2009 (2009-07-09) * page 7, ligne 23 - page 8, ligne 16; figures 1,3 * * page 9, ligne 1 - ligne 5 * -----	1,2,6,8,9	B60T8/64 B60T13/66 B60T13/128
A	DE 10 2004 027256 A1 (CONTINENTAL TEVES AG & CO OHG [DE]) 5 janvier 2005 (2005-01-05) * alinéa [0046]; figures 2,3 * * alinéa [0050]; figure 1 * * alinéa [0059] * -----	1,9	
A	WO 2009/121645 A1 (BOSCH GMBH ROBERT [DE]; STRENGERT STEFAN [DE]; PISCHKE ULF [DE]; BAUMA) 8 octobre 2009 (2009-10-08) * page 5, ligne 9 - ligne 28; revendications 1,2 * * page 8, ligne 28 - ligne 30; figure 1 * -----	1-4,9	
A	DE 10 2007 030441 A1 (AUDI NSU AUTO UNION AG [DE]) 2 janvier 2009 (2009-01-02) * alinéa [0026] - alinéa [0027]; figure 2 * * alinéa [0029] * * alinéa [0031] * -----	1,9	DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHÉS (IPC) B60T
Date d'achèvement de la recherche		Examineur	
12 mars 2012		Meijs, Paul	
CATÉGORIE DES DOCUMENTS CITÉS		T : théorie ou principe à la base de l'invention	
X : particulièrement pertinent à lui seul		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.	
Y : particulièrement pertinent en combinaison avec un autre document de la même catégorie		D : cité dans la demande	
A : arrière-plan technologique		L : cité pour d'autres raisons	
O : divulgation non-écrite		
P : document intercalaire		& : membre de la même famille, document correspondant	

**ANNEXE AU RAPPORT DE RECHERCHE PRÉLIMINAIRE
RELATIF A LA DEMANDE DE BREVET FRANÇAIS NO. FR 1102551 FA 753725**

La présente annexe indique les membres de la famille de brevets relatifs aux documents brevets cités dans le rapport de recherche préliminaire visé ci-dessus.

Les dits membres sont contenus au fichier informatique de l'Office européen des brevets à la date du **12-03-2012**

Les renseignements fournis sont donnés à titre indicatif et n'engagent pas la responsabilité de l'Office européen des brevets, ni de l'Administration française

Document brevet cité au rapport de recherche	Date de publication	Membre(s) de la famille de brevet(s)	Date de publication
WO 2009083217 A2	09-07-2009	AT 524356 T	15-09-2011
		CN 101945787 A	12-01-2011
		CN 101952148 A	19-01-2011
		EP 2225132 A2	08-09-2010
		EP 2225133 A2	08-09-2010
		JP 2011506187 A	03-03-2011
		JP 2011506188 A	03-03-2011
		KR 20100099740 A	13-09-2010
		KR 20100103633 A	27-09-2010
		US 2011006596 A1	13-01-2011
		US 2011031072 A1	10-02-2011
		WO 2009083216 A2	09-07-2009
		WO 2009083217 A2	09-07-2009

DE 102004027256 A1	05-01-2005	AUCUN	

WO 2009121645 A1	08-10-2009	CN 102015392 A	13-04-2011
		DE 102008001013 A1	08-10-2009
		EP 2265480 A1	29-12-2010
		WO 2009121645 A1	08-10-2009

DE 102007030441 A1	02-01-2009	AUCUN	
