

⑫

DEMANDE DE BREVET D'INVENTION

A1

②② Date de dépôt : 13.03.14.

③③ Priorité :

④③ Date de mise à la disposition du public de la
demande : 18.09.15 Bulletin 15/38.

⑤⑥ Liste des documents cités dans le rapport de
recherche préliminaire : *Se reporter à la fin du
présent fascicule*

⑥③ Références à d'autres documents nationaux
apparentés :

☐ Demande(s) d'extension :

⑦① Demandeur(s) : CETEC INDUSTRIE CONDITIONNE-
MENT Société par actions simplifiée — FR.

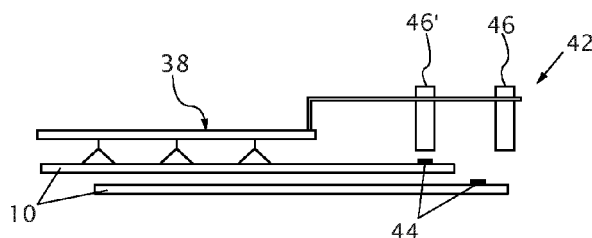
⑦② Inventeur(s) : LABRUE REGIS et GERBEAUD
ALAIN.

⑦③ Titulaire(s) : CETEC INDUSTRIE CONDITIONNE-
MENT Société par actions simplifiée.

⑦④ Mandataire(s) : AQUINOV.

⑤④ PROCÉDE POUR DÉPILER DES OBJETS STOCKES SUR UN SUPPORT ET DISPOSITIF ASSOCIE.

⑤⑦ L'objet de l'invention est un procédé de dépilage d'objets stockés selon plusieurs piles, chaque pile comprenant plusieurs objets, lesdits objets étant orientés de la même manière dans chaque pile, ledit procédé de dépilage consistant à saisir au moyen d'au moins un préhenseur (38), piloté par un système de contrôle, un par un les objets afin de les déposer selon une orientation donnée au niveau d'une sortie (38), chaque objet comprenant au moins une marque (44) positionnée de manière identique pour tous les objets, caractérisé en ce que le procédé consiste à utiliser des moyens de détection de marque (44) comprenant au moins un premier capteur (46) configuré pour détecter une variation d'une grandeur physique lorsqu'une marque (44) passe dans son champ de mesure, à déplacer ledit premier capteur (46) selon une trajectoire sécante avec la position théorique de la marque de l'objet de la pile en cours de dépilement afin de déterminer si la pile en cours de dépilement est terminée



PROCEDE POUR DEPIER DES OBJETS STOCKES SUR UN SUPPORT ET DISPOSITIF ASSOCIE

La présente invention se rapporte à un procédé pour dépiler des objets tels que des sacs ou des flans de caisses en carton stockés sur un support ainsi qu'à un dispositif associé.

Dans le domaine du conditionnement, on connaît les chaînes d'ensachage qui
5 permettent de remplir des sacs vides avec des produits en vrac. La présente invention se rapporte plus précisément au poste d'alimentation en sacs vides d'une chaîne d'ensachage.

De manière connue, un sac est constitué d'une enveloppe en matériau souple formant un tube dont une des extrémités, le fond, est fermée, alors que l'autre
10 extrémité est ouverte préalablement à son remplissage et n'est fermée qu'après le remplissage.

L'enveloppe peut être réalisée à partir d'au moins une feuille ou d'un complexe de feuilles de matières diverses, par exemple en papier, en coton, en matière plastique ou autre.

15 Généralement, les sacs sont fabriqués sur un premier site puis sont remplis sur un second site.

Sur le premier site, ils peuvent être également imprimés de manière à apposer sur les faces des sacs les informations adéquates relatives au produit qui y sera conditionné.

20 A l'issue de la chaîne de fabrication et d'impression, les sacs sont stockés selon un plan de palettisation (appelé par la suite plan de stockage) sur des palettes afin d'être transférés vers le site de remplissage.

Les sacs sortent de la chaîne de fabrication et d'impression les uns à la suite des autres, tous orientés de la même manière.

Comme illustré sur les figures 1A et 1B, les sacs 10 sont alors regroupés par piles 12 qui sont regroupées par couches 14, les couches étant empilées les unes sur les autres sur un support 16 telle qu'une palette.

Les sacs d'une même pile sont orientés tous de la même manière. En théorie, les piles comprennent toutes le même nombre de sacs.

Comme illustré sur les figures 1A et 1B, les piles 12 d'une même couche ne sont pas orientées toutes de la même manière si bien que les sacs d'une pile à l'autre ne sont pas orientés de la même manière.

Enfin, d'une couche à l'autre, les piles 12 ne sont pas agencées de la même manière.

Ces changements d'orientation et d'agencement des piles d'une couche à l'autre sont nécessaires pour assurer la stabilité de la palette.

La formation d'une palette de sacs est automatisée et réalisée par un automate qui respecte un plan de stockage.

Le plan de stockage répertorie les informations suivantes :

- le nombre de couches,
- pour chaque couche, le nombre de piles ainsi que le positionnement et l'orientation de chaque pile,
- pour chaque pile, le nombre de sacs et l'orientation des sacs, le nombre de sacs étant généralement identique pour toutes les piles, les sacs d'une même pile étant tous orientés de la même manière.

Au niveau de la chaîne d'ensachage, les sacs doivent être introduits les uns à la suite des autres et être impérativement orientés tous de la même manière.

A cet effet, un poste d'alimentation d'une chaîne d'ensachage comprend un automate susceptible de saisir un sac au niveau de la palette de sacs, de le

transférer vers la chaîne d'ensachage en ayant pris soin de l'orienter correctement.

Selon un mode de réalisation, cet automate comprend un préhenseur relié à un robot cartésien de manière à obtenir au moins les mouvements suivants :

- 5 - une rotation selon un axe vertical pour assurer l'orientation,
- une translation selon un axe vertical pour tenir compte des différentes hauteurs des sacs sur la palette,
- une translation horizontale selon une première direction, et
- 10 - une translation selon une seconde direction perpendiculaire à la première direction, ces deux translations horizontales permettant de tenir compte des différentes positions des piles au niveau des couches.

Connaissant le plan de stockage, l'automate connaît en théorie la position de chaque sac de la palette et devrait donc pouvoir saisir correctement chaque sac et le déposer orienté correctement au niveau de la chaîne d'ensachage selon un
15 plan de déstockage.

Toutefois, certains aléas peuvent conduire à complexifier l'étape de dépilage des sacs.

Ainsi, si la palette n'est pas correctement orientée, le plan de déstockage ne peut pas être appliqué.

20 De même, il peut arriver pour diverses raisons (sacs collés ou retrait manuel) que les piles ne comprennent pas le nombre théorique de sacs. De plus, les sacs peuvent glisser pendant le transport.

Par conséquent, compte tenu de ces aléas, le plan de déstockage n'est pas appliqué et l'automate comprend au niveau du préhenseur une caméra permettant
25 de filmer le dessus de la palette de sacs, un logiciel de reconnaissance d'image permettant de déterminer la position des sacs et leurs orientations.

Ainsi, préalablement à la saisie d'un sac, la caméra saisit une image du dessus de la palette. Cette image est alors analysée par le logiciel de reconnaissance

d'image afin de déterminer la position d'un sac à saisir et son orientation. La position du sac étant connue, l'automate détermine sa trajectoire pour venir à l'aplomb du sac à saisir, le saisir puis le transporter jusqu'à la chaîne d'ensachage en ayant pris soin éventuellement de modifier son orientation si nécessaire.

- 5 Ce mode opératoire n'est pas pleinement satisfaisant pour les raisons suivantes :
En premier lieu, les logiciels de reconnaissance d'image sont relativement complexe à paramétrer et nécessitent que l'image saisie soit la plus régulière possible en terme notamment de rendu. Or, en pratique le rendu des images n'est pas régulier, la lumière environnante variant en fonction notamment des heures
10 de la journée, les sacs réfléchissant plus ou moins cette lumière en fonction du matériau utilisé pour les fabriquer. De plus, dans certaines conditions ou pour certains sacs (trop réfléchissants), ce mode opératoire nécessitant une analyse d'image ne peut pas être mis en œuvre.

Selon un aspect économique, les logiciels de reconnaissance d'image sont
15 relativement onéreux.

Enfin, même si les logiciels de reconnaissance d'image sont de plus en plus performants, l'analyse de l'image tend à ralentir les cadences de dépilage des sacs.

Aussi, la présente invention vise à remédier aux inconvénients de l'art antérieur.

- 20 A cet effet, l'invention a pour objet un procédé de dépilage d'objets stockés selon plusieurs piles, chaque pile comprenant plusieurs objets, lesdits objets étant orientés de la même manière dans chaque pile, ledit procédé de dépilage consistant à saisir au moyen d'au moins un préhenseur, piloté par un système de contrôle, un par un les objets afin de les déposer selon une orientation donnée au
25 niveau d'une sortie, chaque objet comprenant au moins une marque positionnée de manière identique pour tous les objets, caractérisé en ce que le procédé consiste à utiliser des moyens de détection de marque comprenant au moins un premier capteur configuré pour détecter une variation d'une grandeur physique lorsqu'une

marque passe dans son champ de mesure, à déplacer ledit premier capteur selon une trajectoire sécante avec la position théorique de la marque de l'objet de la pile en cours de dépilement afin de déterminer si la pile en cours de dépilement est terminée.

5 D'autres caractéristiques et avantages ressortiront de la description qui va suivre de l'invention, description donnée à titre d'exemple uniquement, en regard des dessins annexés sur lesquels :

- La figure 1A est une vue de dessus d'une palette de sacs selon un premier arrangement,
- 10 - La figure 1B est une vue latérale de la palette illustrée sur la figure 1A,
- La figure 2A est une vue d'un sac selon une première variante de l'invention,
- La figure 2B est une vue d'un sac selon une deuxième variante de l'invention,
- 15 - La figure 2C est une vue d'un sac selon une troisième variante de l'invention,
- Les figures 3A à 3D sont des vues de dessus d'une même palette de sacs selon un deuxième arrangement, ladite palette étant orientée différemment d'une figure à l'autre,
- 20 - La figure 4 est une représentation schématique d'un dispositif selon l'invention,
- La figure 5 est une vue en perspective d'un dispositif pour dépiler des sacs selon un mode de réalisation de l'invention,
- Les figures 6A et 6B sont des vues latérales d'une partie d'un dispositif
25 selon une variante de l'invention illustrant deux étapes permettant de déterminer la fin d'une pile de sacs.

Sur les figures 1A et 1B, on a représenté des sacs 10 stockés sur un support 16, par exemple une palette.

Les sacs 10 sont stockés à plat. Ils sont regroupés par piles 12 qui sont regroupées par couches 14, les couches étant empilées les unes sur les autres sur le support 16.

Comme illustré sur les figures 2A, 2B et 2C, chaque sac 10 comprend un fond 18, une ouverture 20 et un axe longitudinal 22 perpendiculaire aux bords délimitant le fond et l'ouverture.

Sur la figure 5, on a représenté un dispositif 24 pour dépiler des sacs 10 qui comprend une zone de dépilage 26 au niveau de laquelle est positionné un support 16 et une sortie 28 au niveau de laquelle les sacs sont dépilés et sont positionnés selon une orientation donnée. Selon l'exemple proposé, la sortie du dispositif 24 correspond à l'alimentation en sacs d'une chaîne d'ensachage matérialisée par un convoyeur à rouleaux 30.

Au niveau de la sortie 28, les sacs 10 sont orientés tous de la même manière. L'orientation d'un sac se caractérise par la direction de son axe longitudinal 22 et le sens du sac à savoir la position de l'ouverture 20 par rapport au fond 18 selon l'axe longitudinal 22. Ainsi, l'axe longitudinal 22 de chaque sac doit être parallèle à une direction de sortie matérialisée par une flèche 32 sur la figure 5 et l'ouverture 20 positionnée selon un sens de sortie matérialisé par la flèche 32, l'ouverture 20 étant positionnée au niveau de la tête de la flèche 32 et le fond 18 au niveau de la queue de la flèche 32.

Selon les cas, la direction de sortie peut être parallèle ou perpendiculaire à la direction de défilement des sacs au niveau de la sortie. Sur la figure 5, la direction de sortie 32 est perpendiculaire à la direction de défilement 36.

Selon un premier agencement illustré sur les figures 1A et 1B, chaque couche 14 de piles 12 de sacs comprend trois piles 12. Chaque pile 12 comprend un nombre théorique N de sacs 10.

Selon un deuxième agencement illustré sur les figures 3A à 3D, chaque couche 14 comprend quatre piles de sacs.

Bien entendu, l'invention n'est pas limitée aux agencements précédemment décrits.

Les sacs sont stockés sur le support selon un plan de stockage.

Ce plan de stockage répertorie :

- 5 - Le nombre de couches,
- Pour chaque couche, le nombre de piles, le positionnement de chaque pile,
- Pour chaque pile, le nombre de sacs et l'orientation de l'ouverture de chaque sac.

10 Le positionnement et l'orientation des sacs sont définis par rapport à un repère orthonormé X_0, Y_0, Z_0 du plan de stockage.

Généralement, le support 16 comprend une surface supérieure plane (sur laquelle sont empilés les sacs) qui correspond au plan $X_0 Y_0$, la direction Z_0 étant perpendiculaire à cette surface supérieure du support 16. De plus, la surface supérieure est carrée ou rectangulaire, la direction X_0 étant parallèle à certains
15 bords de la surface supérieure et la direction Y_0 parallèle à d'autres bords. Dans la mesure où les bords des sacs sont parallèles aux bords de la surface supérieure du support 16, les bords des sacs sont parallèles à l'axe X_0 ou Y_0 .

Généralement, les sacs d'une même pile sont tous orientés de la même manière et le nombre de sacs par pile est en théorie identique.

20 Le plan de déstockage correspond au plan de stockage, seul l'ordre de préhension des sacs étant inversé. Les sacs sont positionnés et orientés selon un repère identique au repère X_0, Y_0, Z_0 du plan de stockage.

De manière connue, le dispositif de dépilage 24 comprend au moins un préhenseur 38 configuré pour se déplacer dans un repère X_1, Y_1, Z_1 du dispositif
25 de dépilage.

Pour la description, la direction X_1 est disposée dans un plan parallèle au plan de dépose des sacs et parallèle à la direction de défilement 36. La direction Y_1 est disposée dans un plan de dépose des sacs et perpendiculaire à la direction de

défilement 36. De préférence, le plan de dépose des sacs correspond au plan horizontal. Dans ce cas, la direction Z_1 correspond à la direction verticale.

La zone de dépilage 26 comprend une surface de dépose 40 plane sur laquelle est posé un support 16 qui est de préférence disposé dans un plan X_1Y_1 , soit à
5 l'horizontale.

Selon l'invention, le préhenseur 38 dépile les sacs en appliquant le plan de déstockage. A cet effet, il comprend des moyens pour déterminer la position du repère X_0, Y_0, Z_0 du plan de stockage dans le repère X_1, Y_1, Z_1 du dispositif de dépilage.

10 Généralement, la surface supérieure du support 16 et la surface de dépose 40 sont parallèles si bien que les axes Z_0 et Z_1 sont parallèles.

Avantageusement, le dispositif de dépilage comprend des moyens pour positionner le support afin que l'axe X_0 soit parallèle à l'axe X_1 ou Y_1 .

Dans ce cas, comme illustré sur les figures 3A à 3D, le support 16 peut être
15 orienté de manière à ce que :

- l'axe X_0 soit parallèle à X_1 et dans le même sens comme illustré sur la figure 3A,
- l'axe X_0 soit parallèle à Y_1 et dans le même sens comme illustré sur la figure 3B,
- 20 - l'axe X_0 soit parallèle à X_1 et en sens opposé comme illustré sur la figure 3C, ou
- l'axe X_0 soit parallèle à Y_1 et en sens opposé comme illustré sur la figure 3D.

Dans le cas d'un support rectangulaire, le dispositif de dépilage peut comprendre
25 un détrompeur afin que l'axe X_0 soit parallèle à l'axe X_1 .

Dans ce cas, le support 16 peut être orienté de manière à ce que :

- l'axe X_0 soit parallèle à X_1 et dans le même sens, ou
- l'axe X_0 soit parallèle à X_1 et en sens opposé.

Les moyens pour déterminer la position du repère X_0, Y_0, Z_0 du plan de stockage dans le repère X_1, Y_1, Z_1 du dispositif de dépilage comprennent des moyens 42 de détection d'une marque sur un sac. En parallèle, chaque sac 10 comprend au moins une marque 44. Tous les sacs d'une même palette comprennent la même ou les
5 mêmes marques.

De préférence, la marque 44 se présente sous la forme d'un repère dont la couleur offre un contraste de couleur avec le reste du sac.

Avantageusement, la ou les marques 44 sont positionnées sur le sac de manière à identifier l'orientation du sac.

- 10 Selon une première variante illustrée sur la figure 2A, le sac 10 comprend une marque plus longue que large, par exemple rectangulaire et l'angle formé par la direction de la marque L44 correspondant à sa longueur et l'axe longitudinal 22 est constant d'un sac à l'autre. De préférence, la direction de la marque L44 est perpendiculaire à l'axe longitudinal 22. Toutefois, elle pourrait être parallèle à
15 l'axe longitudinal 22. Selon un mode de réalisation, la marque 44 a une largeur de 1 à 2 cm et une longueur de l'ordre de 5 à 15 cm.

- Selon une deuxième variante illustrée sur la figure 2B, le sac comprend deux marques 44, de préférence identiques (carrées selon l'exemple illustré), décalées selon une direction de décalage et l'angle formé par la direction de décalage et
20 l'axe longitudinal 22 est constant d'un sac à l'autre. De préférence, la direction de décalage est parallèle à l'axe longitudinal 22.

Selon une troisième variante illustrée sur la figure 2C, la direction de décalage des deux marques 44 est perpendiculaire à l'axe longitudinal 22.

- Selon une conception, chaque sac comprend au moins une ligne de pliage 45
25 permettant à la tête du sac d'être rabattue et collée après le remplissage du sac de manière à le fermer.

Avantageusement, selon cette conception, la ou les marques 44 est ou sont disposée(s) entre le bord 47 de l'ouverture 20 et la ligne de pliage 45.

Pour connaître le sens du sac et la position de l'ouverture par rapport au fond selon l'axe longitudinal 22, la ou les marques 44 ne sont pas positionnées en position médiane par rapport au fond 18 et à l'ouverture 20. Avantageusement, la ou les marques sont disposées à proximité de l'ouverture 20. Dans ce cas, lorsque le sac est plié pour fermer l'ouverture, la ou les marques ne sont plus visibles après la fermeture du sac.

Selon un premier mode opératoire, avant de commencer le dépilage des sacs, les moyens 42 de détection prennent une image du dessus du support 16 sur lequel sont empilés les sacs. En suivant, cette image est analysée pour déterminer la position du repère X_0, Y_0, Z_0 du plan de stockage dans le repère X_1, Y_1, Z_1 en fonction de la position des marques. Avantageusement, l'image est comparée à une image de référence afin de déterminer le décalage angulaire entre le repère X_0, Y_0, Z_0 du plan de stockage et le repère X_1, Y_1, Z_1 du dispositif de dépilage, les axes Z_0 et Z_1 étant parallèles.

Connaissant ce décalage angulaire, le dispositif de dépilage peut appliquer le plan de déstockage en tenant compte de ce décalage angulaire pour orienter correctement les sacs.

Contrairement à l'art antérieur, le procédé n'utilise qu'une seule analyse d'image au début du procédé. En suivant, il peut appliquer le plan de déstockage et n'a pas besoin de faire une analyse d'image à chaque sac saisi. Selon un autre avantage, l'analyse de l'image est simplifiée dans la mesure où il est plus simple de repérer sur une image des marques avec un contraste de couleur élevée par rapport au reste du sac que des bords de sacs et des ouvertures.

Selon un autre mode opératoire préféré, il est possible de supprimer toute analyse d'images. Selon ce mode opératoire, les moyens 42 de détection se présentent sous la forme d'un capteur mobile 46 de détection de marque et susceptible de se déplacer le long d'au moins une direction de déplacement, notamment selon la direction X_1 ou Y_1 . Ce mouvement permet de déterminer la

position des marques 44 selon la direction de déplacement. Avantageusement, le capteur 46 de détection est solidaire du préhenseur 38.

Le dispositif de dépilage comprend en outre des moyens pour comparer la position des marques 44 relevée par le capteur 46 de détection et la position des
5 marques 44 dans le plan de déstockage afin de déterminer le décalage angulaire entre le repère X_0, Y_0, Z_0 du plan de stockage et le repère X_1, Y_1, Z_1 du dispositif de dépilage, les axes Z_0 et Z_1 étant parallèles.

Connaissant ce décalage angulaire, le dispositif de dépilage peut appliquer le plan de déstockage en tenant compte de ce décalage angulaire pour orienter
10 correctement les sacs.

Afin d'assurer le contrôle des mouvements du ou des préhenseur(s), le dispositif de dépilage comprend un système de contrôle.

Ce système de contrôle comprend au moins une mémoire et des moyens de calcul.

De préférence, le plan de stockage est stocké dans la mémoire du système de
15 contrôle et ce dernier est configuré pour contrôler les mouvements du ou des préhenseur(s) afin d'assurer le dépilement des sacs du support en fonction du plan de stockage.

Le dispositif de dépilage précédemment décrit assure un dépilage fiable lorsque le nombre de sacs de chaque pile est conforme à celui du plan de déstockage.

20 Comme illustré sur les figures 6A et 6B, pour remédier aux aléas relatifs au nombre de sacs par pile, les moyens de détection de marque comprennent au moins un capteur 46 mobile au-dessus des sacs, et plus particulièrement au-dessus de la pile de sacs en cours de dépilement.

Connaissant à partir du plan de stockage la position théorique de la marque 44
25 apposée sur le sac de la pile en cours de dépilement, le capteur 46 se déplace de manière à ce que sa trajectoire soit sécante avec ladite position.

De préférence, le système de contrôle pilote les mouvements du capteur 46. Selon un premier mode de réalisation, le capteur 46 est solidaire d'un mobile

indépendant d'un préhenseur 38. Avantageusement, le capteur 46 est relié au préhenseur 38.

En se déplaçant dans un plan parallèle à la surface du sac au niveau de laquelle est apposée la marque, le capteur 46 est configuré pour détecter une variation
5 d'une grandeur physique lorsque la marque 44 passe dans son champ de mesure.

De préférence, le capteur 46 comprend un émetteur d'un signal et un récepteur dudit signal. Lorsque la marque passe dans le champ de mesure du capteur 46, le récepteur reçoit un signal émis par l'émetteur qui est différent de celui reçu lorsque la marque 44 est en dehors du champ de mesure. Selon un mode de

10 réalisation, le capteur 46 est un capteur lumineux et la marque 44 est une marque avec un contraste de couleur important par rapport au reste de la surface du sac sur laquelle elle est apposée. D'autres couples capteur/marque peuvent être envisagés. Ainsi, le capteur peut être de type électromagnétique et la marque peut être en un matériau adapté pour modifier un champ
15 électromagnétique.

Le capteur 46 transmet une information au système de contrôle lorsque la marque est dans son champ de mesure.

Selon l'invention, le système de contrôle pilote le préhenseur de manière à ce que ce dernier saisisse les sacs un par un en fonction du plan de stockage.

20 Entre deux prises de sacs, le capteur 46 se déplace au-dessus des sacs. Sa trajectoire est déterminée par le système de contrôle afin que ladite trajectoire soit sécante avec la position théorique de la marque apposée sur chacun des sacs de la pile en cours de dépilement.

Lors de ce déplacement, si le capteur 46 ne détecte aucune marque cela signifie
25 que la pile en cours de dépilement est terminée et que le système de contrôle peut commander le préhenseur de manière à ce qu'il dépile la pile suivante.

Lors de ce déplacement, si le capteur 46 détecte une marque, le système de contrôle connaissant la position du capteur 46 au moment de la détection de la marque détermine la position de la marque détectée.

Si la position de la marque détectée est identique à la position théorique de la
5 marque d'un sac de la pile en cours de dépilement, cela signifie que la pile en cours de dépilement n'est pas terminée et que le système de contrôle peut commander le préhenseur afin qu'il dépile toujours la même pile.

Si la position de la marque détectée n'est pas identique à la position théorique de la marque d'un sac de la pile en cours de dépilement, cela signifie que la pile en
10 cours de dépilement est terminée et que le système de contrôle peut commander le préhenseur afin qu'il dépile la pile suivante.

Avantageusement, pour ne pas réduire la vitesse d'exécution, la détection de la position réelle d'une marque est réalisée seulement à l'approche de la fin de chaque pile.

15 Pour simplifier les calculs, le champ de mesure du capteur est disposé sous et à la verticale du capteur 46. Ainsi, la marque est détectée lorsqu'elle se trouve à l'aplomb du capteur 46.

Lorsque le capteur 46 est solidaire du préhenseur 38, il est positionné sur le préhenseur de manière à ce que son champ de mesure n'interfère pas avec le sac
20 saisi par le préhenseur. Lorsque le champ de mesure du capteur est disposé sous et à la verticale du capteur 46, ce dernier est décalé vers l'extérieur par rapport à l'aplomb des bords du sac saisi par le préhenseur 38. De plus, le capteur 46 est positionné sur le préhenseur de telle façon que lors du mouvement du préhenseur 38 de la pile en cours de dépilement vers la sortie, ledit capteur
25 passe à l'aplomb de la position théorique de la marque du sac de la pile en cours de dépilement.

Selon un autre mode de réalisation, le dispositif de dépilage comprend un premier capteur 46 comme précédemment décrit et un deuxième capteur 46' prévu pour affiner la position du préhenseur par rapport au prochain sac à saisir. Les capteurs 46, 46' sont décalés d'un écart constant dans un plan parallèle à la surface des sacs à dépiler.

De préférence, les deux capteurs 46, 46' sont identiques.

Les deux capteurs 46, 46' sont mobiles selon une direction de détection 48 qui est sécante avec la position théorique de la marque 44 du sac de la pile en cours de dépilage. Les deux capteurs 46, 46' sont décalés selon cette direction de détection 48.

De préférence, les deux capteurs 46, 46' sont solidaires du préhenseur 38.

Selon un mode opératoire, chaque sac est saisi de manière à ce que le deuxième capteur 46' soit disposé à l'aplomb de la marque du sac saisi. En suivant, le préhenseur 38 se décale selon la direction de détection 48. Si le premier capteur 46 détecte une marque 44, cela signifie que la pile n'est pas terminée comme illustré sur la figure 6B. Si le premier capteur 46 ne détecte pas de marque 44, cela signifie que la pile est terminée et que le préhenseur 38 peut dépiler la pile suivante.

Selon ce mode opératoire, le préhenseur suit le plan de déstockage en adaptant le nombre de sacs par pile en fonction des informations transmises par les capteurs 46, 46'.

Selon un mode de réalisation préféré et illustré sur la figure 5, le dispositif de dépilage comprend un préhenseur 38 relié à un robot 50 cartésien permettant au préhenseur 38 de se déplacer selon les directions X_1 et Y_1 , dans un plan horizontal au-dessus des objets.

En complément, il comprend un premier ascenseur 52 permettant de soulever le support 16, un second ascenseur 54 avec une plateforme 56 sur laquelle sont

entassés les sacs dépilés, orientés correctement, ainsi que des moyens pour contrôler les mouvements des deux ascenseurs 52 et 56.

Selon une première variante, le préhenseur 38 est configuré pour se déplacer selon uniquement les directions X_1 et Y_1 . Dans ce cas, les positions des ascenseurs sont déterminées en fonction du sac saisi par le préhenseur, le premier ascenseur étant positionné de manière à permettre au préhenseur de saisir le sac et le second ascenseur étant positionnée de manière à ce que le sac saisi puisse être disposé sur la pile de sacs dépilés. Dans ce cas, la position de chaque ascenseur est ajustée quasiment à chaque sac.

10 Selon une autre variante, le préhenseur 38 est configuré pour se déplacer selon les directions X_1 et Y_1 et sur une faible course selon la direction Z_1 , la faible course correspondant à la hauteur d'une pile. Dans ce cas, la position de chaque ascenseur est ajustée à chaque changement de couche.

Bien que décrit appliqué à des sacs vides, le dispositif de l'invention peut être utilisé pour dépiler d'autres objets empilés selon un plan de stockage comme par exemple des flans de caisses en carton stockés comme les sacs vides selon plusieurs couches, comprenant chacune plusieurs piles, chaque pile comprenant plusieurs flans empilés les uns sur les autres et orientés tous de la même manière pour chaque pile. De plus, la palette peut être remplacée par tout autre support.

20

REVENDEICATIONS

1. Procédé de dépilage d'objets stockés selon plusieurs piles, chaque pile comprenant plusieurs objets, lesdits objets étant orientés de la même manière dans chaque pile, ledit procédé de dépilage consistant à saisir au moyen d'au moins un préhenseur (38), piloté par un système de contrôle, un par un les objets
5 afin de les déposer selon une orientation donnée au niveau d'une sortie (38), chaque objet comprenant au moins une marque (44) positionnée de manière identique pour tous les objets, caractérisé en ce que le procédé consiste à utiliser des moyens de détection de marque (44) comprenant au moins un premier capteur (46) configuré pour détecter une variation d'une grandeur physique
10 lorsqu'une marque (44) passe dans son champ de mesure, à déplacer ledit premier capteur (46) selon une trajectoire sécante avec la position théorique de la marque de l'objet de la pile en cours de dépilement afin de déterminer si la pile en cours de dépilement est terminée.

2. Procédé selon la revendication 1, caractérisé en ce que le premier
15 capteur (46) est un capteur lumineux et en ce que la marque (44) est une marque avec un contraste de couleur par rapport au reste de la surface de l'objet sur laquelle elle est apposée.

3. Procédé selon la revendication 1 ou 2, caractérisé que le système de contrôle détermine les mouvements du préhenseur (38) en fonction d'un plan de
20 stockage des objets comprenant plusieurs couches, chaque couche comprenant plusieurs piles.

4. Procédé selon la revendication 3, caractérisé en ce qu'il consiste à déterminer un décalage angulaire entre un repère du plan de stockage et un repère du dispositif de dépilage.

5. Procédé selon la revendication 4, caractérisé en ce qu'il consiste à utiliser les marques (44) des objets et le premier capteur (46) pour déterminer le décalage angulaire.

6. Dispositif de dépileage d'objets stockés selon plusieurs piles, chaque
5 pile comprenant plusieurs objets, lesdits objets étant orientés de la même manière dans chaque pile, ledit dispositif comprenant au moins un préhenseur (38) piloté par un système de contrôle de façon à saisir les objets un par un et les déposer selon une orientation donnée au niveau d'une sortie (38), chaque objet comprenant au moins une marque (44) positionnée de manière identique
10 pour tous les objets, caractérisé en ce que le dispositif comprend au moins un premier capteur (46) configuré pour détecter une variation d'une grandeur physique lorsqu'une marque (44) passe dans son champ de mesure, ledit premier capteur (46) étant mobile selon une trajectoire sécante avec la position théorique de la marque de l'objet de la pile en cours de dépilement afin de
15 déterminer si la pile en cours de dépilement est terminée.

7. Dispositif selon la revendication 6, caractérisé en ce que le premier capteur (46) est un capteur lumineux, pour chaque objet la marque (44) ayant un contraste de couleur par rapport au reste de la surface de l'objet sur laquelle elle est apposée.

20 8. Dispositif selon la revendication 6 ou 7, caractérisé en ce que le premier capteur (46) est solidaire du préhenseur (38).

9. Dispositif selon la revendication 8, caractérisé en ce que le champ de mesure du capteur (46) est disposé sous et à la verticale dudit capteur (46).

10. Dispositif selon la revendication 8 ou 9, caractérisé en ce que le
25 premier capteur (46) est positionné sur le préhenseur de manière à ce que son champ de mesure n'interfère pas avec l'objet saisi par le préhenseur.

11. Dispositif selon l'une des revendications 6 à 10, caractérisé en ce qu'il comprend un deuxième capteur (46') prévu pour affiner la position du préhenseur par rapport à l'objet à saisir.

12. Dispositif selon la revendication 11, caractérisé en ce que le deuxième capteur (46') est décalé par rapport au premier capteur (46) selon une direction de détection (48) sécante avec la position théorique de la marque du sac de la pile en cours de dépilement.

13. Dispositif selon l'une des revendications 6 à 12, caractérisé en ce qu'il comprend un robot (50) auquel est relié le préhenseur (38), ledit robot étant configuré pour que le préhenseur (38) se déplace dans un plan horizontal au-dessus des objets, un premier ascenseur (52) permettant de soulever un support (16) sur lequel sont stockés les objets à dépiler, un second ascenseur (54) avec une plateforme (56) sur laquelle sont entassés les sacs dépilés, orientés correctement, ainsi que des moyens pour contrôler les mouvements des deux ascenseurs (52, 56).

1/3

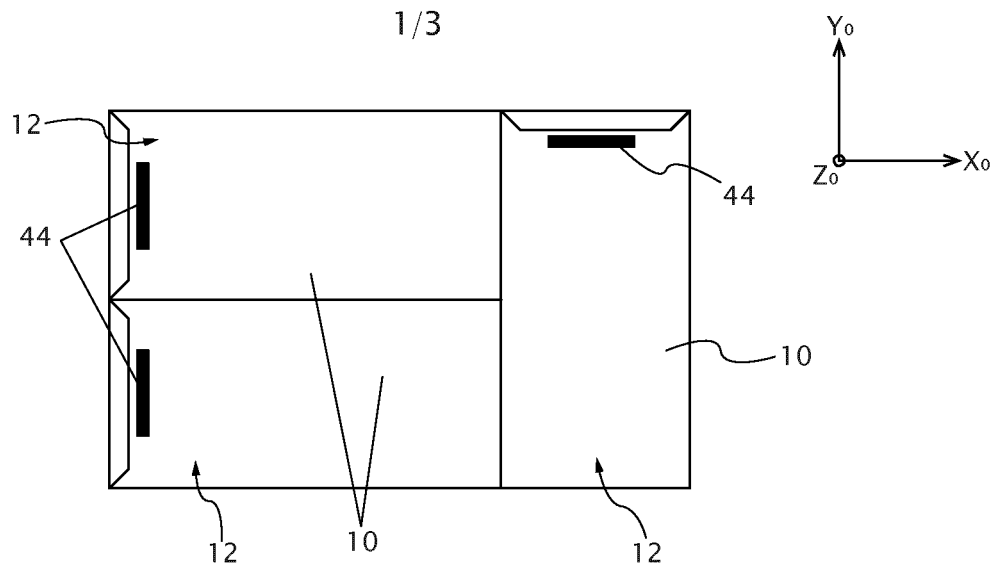


Fig. 1A

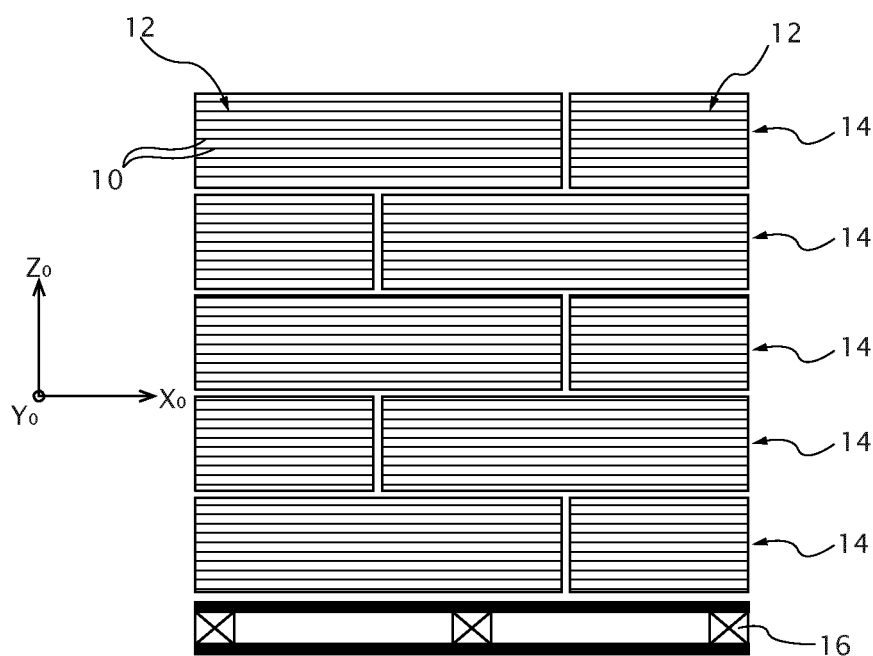


Fig. 1B

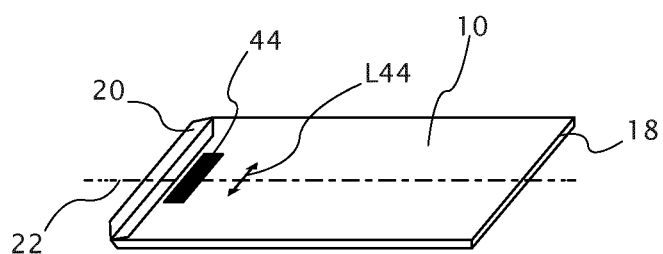


Fig. 2A

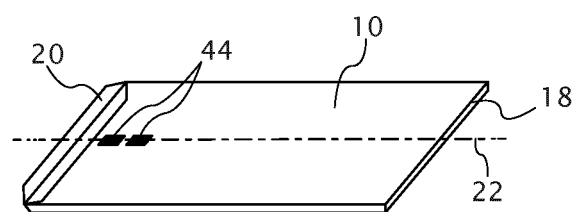


Fig. 2B

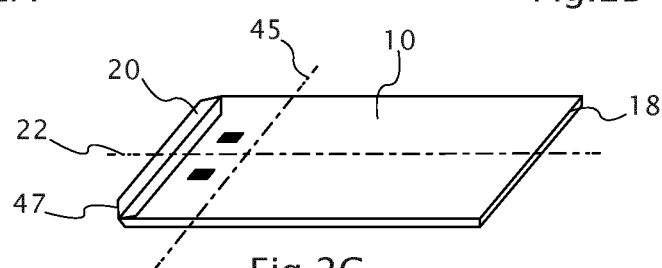
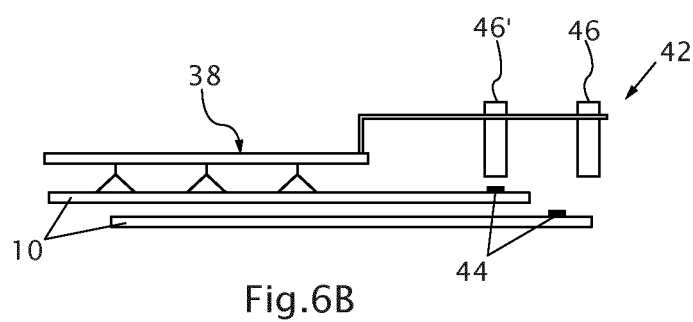
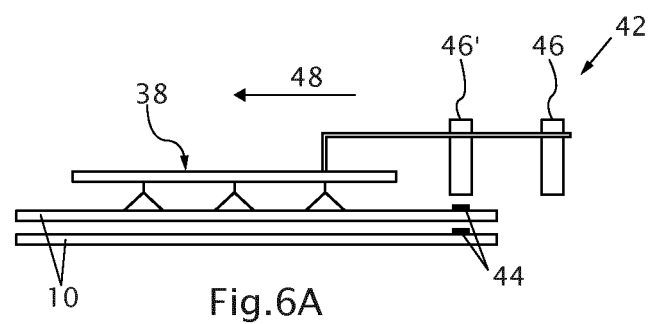
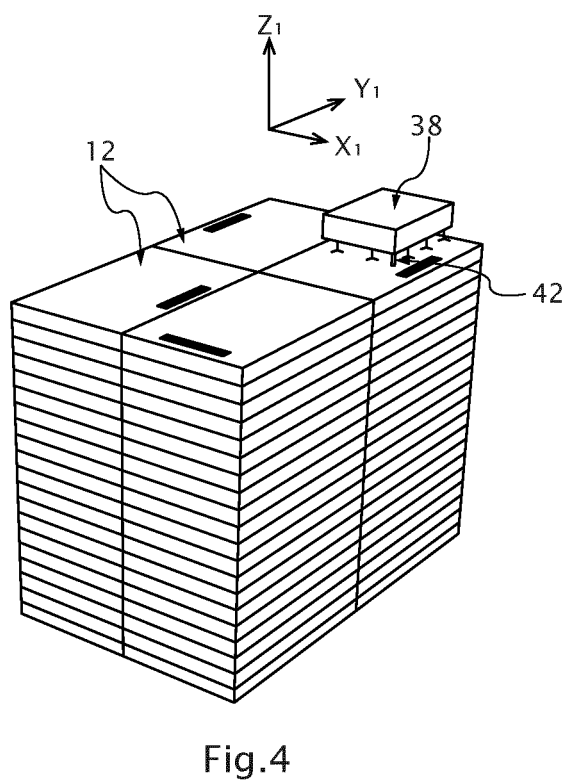
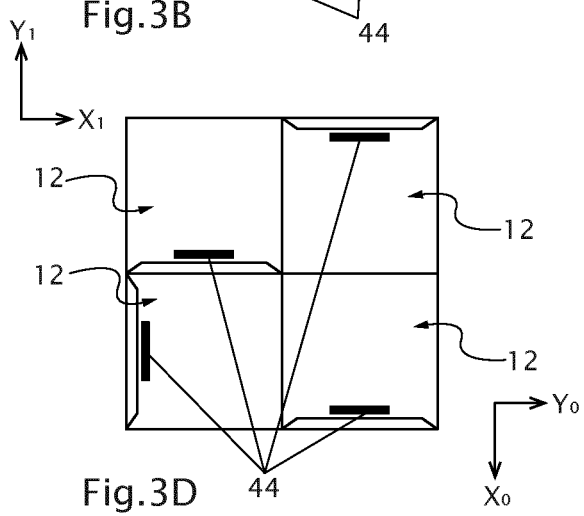
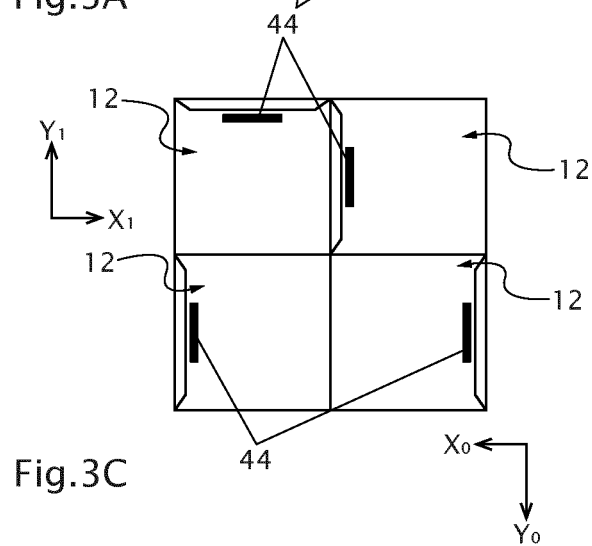
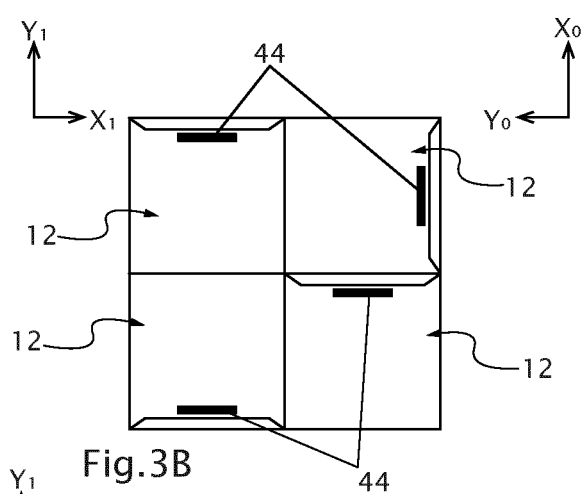
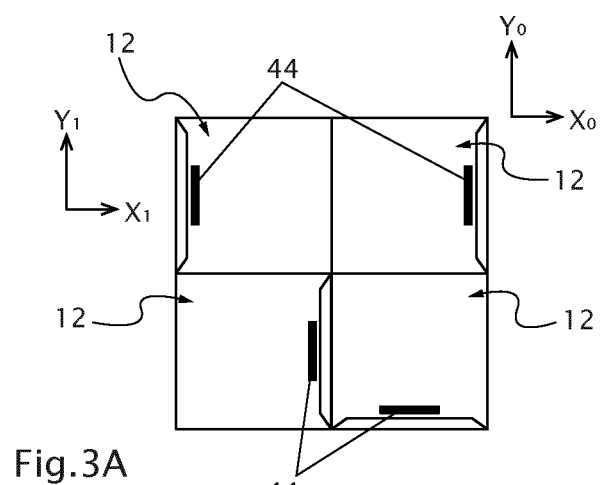


Fig. 2C



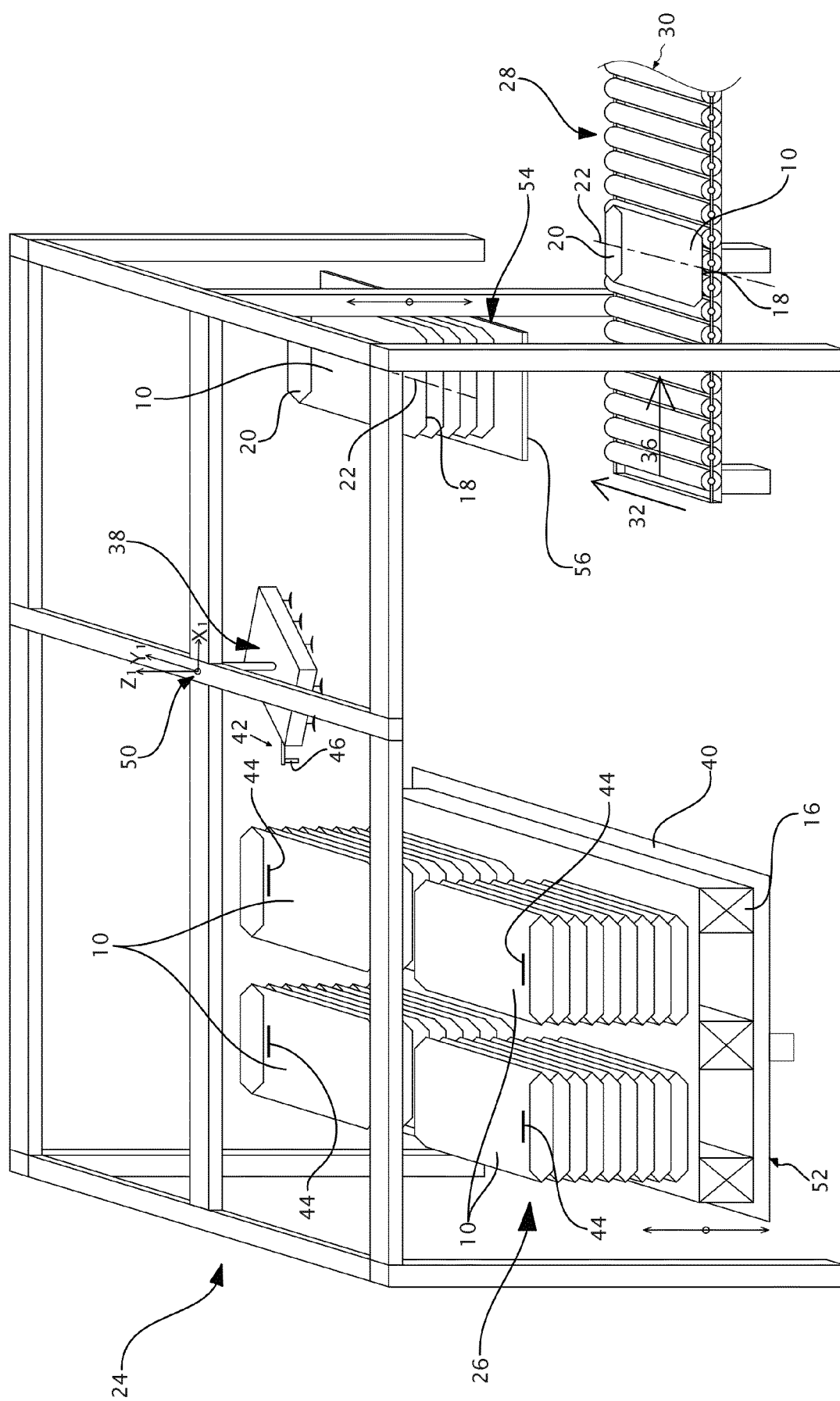


Fig. 5



RAPPORT DE RECHERCHE PRÉLIMINAIRE

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

N° d'enregistrement
national

FA 792552
FR 1452095

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		
X	US 2013/096713 A1 (TAKIZAWA KATSUMI [JP] ET AL) 18 avril 2013 (2013-04-18)	6-12	B65G59/00 B65G61/00
Y	* pages 1-33; figures 1-42 *	13	
A		1-5	
A	----- JP 2004 155540 A (DAIFUKU KK) 3 juin 2004 (2004-06-03) * abrégé; figures 1-11 *	1	
Y	----- JP H11 20948 A (OKUMA MACHINERY WORKS LTD) 26 janvier 1999 (1999-01-26)	13	
A	* abrégé; figures 1-11 * -----	1	
			DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHÉS (IPC)
			B65G
Date d'achèvement de la recherche		Examineur	
17 novembre 2014		Martin, Benoit	
CATÉGORIE DES DOCUMENTS CITÉS X : particulièrement pertinent à lui seul Y : particulièrement pertinent en combinaison avec un autre document de la même catégorie A : arrière-plan technologique O : divulgation non-écrite P : document intercalaire 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 L : cité pour d'autres raisons & : membre de la même famille, document correspondant			

ANNEXE AU RAPPORT DE RECHERCHE PRÉLIMINAIRE
RELATIF A LA DEMANDE DE BREVET FRANÇAIS NO. FR 1452095 FA 792552

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 **17-11-2014**

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
US 2013096713 A1	18-04-2013	CN 103043359 A	17-04-2013
		EP 2623218 A2	07-08-2013
		EP 2623219 A2	07-08-2013
		EP 2623220 A2	07-08-2013
		US 2013096713 A1	18-04-2013

JP 2004155540 A	03-06-2004	JP 3849633 B2	22-11-2006
		JP 2004155540 A	03-06-2004

JP H1120948 A	26-01-1999	AUCUN	
