

12

DEMANDE DE BREVET D'INVENTION

A1

22 Date de dépôt : 29.06.95.

30 Priorité :

43 Date de la mise à disposition du public de la
demande : 03.01.97 Bulletin 97/01.

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) : ASULAB SA SOCIETE ANONYME
SUISSE — CH.

72 Inventeur(s) : DALLA PIAZZA SILVIO.

73 Titulaire(s) :

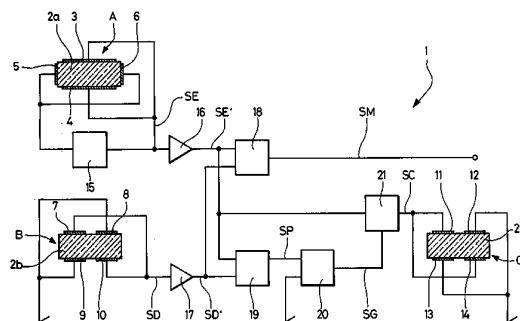
74 Mandataire : CABINET DE BOISSE.

54 DISPOSITIF DE MESURE D'UNE VITESSE ANGULAIRE.

57 Le dispositif (1) comporte, de manière classique, des
moyens (3 à 6, 15) pour exciter une première vibration de
son transducteur (2), des moyens (7 à 10) pour produire un
signal de détection (SD) de la deuxième vibration de ce
transducteur (2), et des moyens (18) pour produire un si-
gnal (SM) de mesure de la vitesse angulaire du transduc-
teur (2) en réponse à cette deuxième vibration.

Pour éviter les effets perturbateurs de la composante pa-
rasite de cette deuxième vibration, le dispositif (1) com-
porte des moyens (11 à 14, 19 à 21) pour exciter une troi-
sième vibration du transducteur (2) en opposition de phase
avec cette composante parasite et pour asservir l'ampli-
tude de cette troisième vibration de manière qu'elle soit
égale à celle de cette composante parasite.

Application à la mesure d'une vitesse angulaire.



DISPOSITIF DE MESURE D'UNE VITESSE ANGULAIRE

La présente invention a pour objet un dispositif de mesure d'une vitesse angulaire comportant :

- un transducteur piézo-électrique destiné à tourner à ladite vitesse angulaire;
- 5 - des premiers moyens d'excitation pour exciter une première vibration dudit transducteur à une fréquence déterminée et dans une première direction;
- des moyens de mesure pour produire un signal de mesure de ladite vitesse angulaire en réponse à une
10 deuxième vibration dudit transducteur, ladite deuxième vibration étant due à ladite première vibration, ayant ladite fréquence déterminée et une deuxième direction perpendiculaire à ladite première direction, et comportant une composante utile dont l'amplitude est représentative
15 de ladite vitesse angulaire et une composante parasite dont l'amplitude est indépendante de ladite vitesse angulaire.

Les moyens d'excitation de la première vibration du transducteur d'un dispositif tel que celui qui est défini
20 ci-dessus comportent, de manière bien connue, des électrodes d'excitation disposées sur ce transducteur et un circuit électronique relié à ces électrodes et agencé de manière à leur appliquer un signal d'excitation de cette première vibration.

25 En outre, les moyens de mesure d'un tel dispositif comportent des électrodes de détection disposées sur le transducteur de manière à produire un signal de détection en réponse à la deuxième vibration de ce transducteur. Ces moyens de mesure comportent en outre un circuit
30 électronique qui répond à ce signal de détection pour produire le signal de mesure représentatif de la vitesse angulaire du transducteur.

Il est bien connu que la deuxième vibration du transducteur d'un dispositif de mesure d'une vitesse
35 angulaire comporte une composante utile dont l'amplitude

est représentative de la vitesse angulaire de ce transducteur, ainsi qu'une composante parasite dont l'amplitude ne dépend pas de la vitesse angulaire du transducteur.

5 Le signal de détection mentionné ci-dessus comporte donc également une composante utile et une composante parasite qui sont respectivement représentatives de l'amplitude de la composante utile et de celle de la composante parasite de cette deuxième vibration.

10 Dans les dispositifs connus tels que celui qui est décrit dans le brevet US-A-4 671 112, le signal de détection est appliqué à un circuit mélangeur après avoir été amplifié dans un amplificateur de découplage. Le signal d'excitation du transducteur est également appliqué
15 à ce circuit mélangeur après avoir aussi été amplifié par un amplificateur de découplage.

Le signal produit par ce mélangeur est ensuite appliqué à un filtre passe-bas dont la sortie produit un signal continu qui est le signal de mesure de la vitesse
20 angulaire du transducteur. Mais ce signal, s'il comporte effectivement une première composante représentative de la composante utile du signal de détection fourni par le transducteur, et donc de la vitesse angulaire de ce dernier, comporte également une deuxième composante qui
25 est représentative de la composante parasite de ce signal de détection.

Il est cependant bien connu que l'amplitude de la composante utile de la deuxième vibration du transducteur d'un dispositif de mesure d'une vitesse angulaire peut
30 être très faible, notamment lorsque cette vitesse angulaire de ce transducteur est faible, et que, dans un tel cas, l'amplitude de la composante parasite de cette deuxième vibration est beaucoup plus importante que celle de cette composante utile.

35 Il en est évidemment de même des composantes utile et parasite du signal de détection produit par les électrodes de détection de la deuxième vibration du transducteur.

Ainsi, par exemple, lorsque le transducteur d'un dispositif de mesure d'une vitesse angulaire est constitué par un diapason en quartz, comme c'est le cas dans de nombreux dispositifs de ce genre, la composante utile du signal de détection a une amplitude de l'ordre du dixième de millivolt, ou tout au plus, de quelques dixièmes de millivolt, lorsque la vitesse angulaire du diapason est de l'ordre de quelques degrés par seconde, alors que la composante parasite de ce signal de détection est de l'ordre de quelques dizaines, voire même de quelques centaines de millivolts.

Il en découle que la valeur de la première composante du signal fourni par le filtre d'un dispositif tel que celui qui est décrit dans le brevet US-A-4 671 112 mentionné ci-dessus est très faible, et que la valeur de la deuxième composante de ce signal est beaucoup plus grande que celle de cette première composante lorsque la vitesse angulaire du transducteur est faible.

La sensibilité d'un tel dispositif de mesure est donc faible.

Il faut noter que cette sensibilité ne peut pas être augmentée en augmentant le gain de l'amplificateur de découplage, mentionné ci-dessus, qui amplifie le signal de détection avant qu'il soit appliqué au circuit mélangeur, puisque cet amplificateur amplifie de la même manière les deux composantes de ce signal de détection.

En outre, le gain de cet amplificateur doit évidemment être inférieur à celui pour lequel sa sortie se sature. L'amplificateur de la composante parasite du signal de détection étant relativement élevée comme on l'a vu ci-dessus, ce gain ne peut être que relativement faible. Il en résulte que, même après avoir été amplifiée par cet amplificateur, la composante utile du signal de détection a une amplitude faible lorsque la vitesse angulaire du transducteur est faible.

Il est également bien connu que l'amplitude de la composante parasite de la deuxième vibration du

transducteur varie en fonction de la température de ce dernier, alors que l'amplitude de la composante utile de cette deuxième vibration est pratiquement indépendante de cette température. Le signal fourni par un dispositif tel
5 que celui qui est décrit dans le brevet US-A-4 671 112 est donc également variable en fonction de la température.

Il est aussi bien connu que la composante parasite de la deuxième vibration du transducteur est sensiblement en phase avec la première vibration de ce transducteur, alors
10 que la composante utile de cette deuxième vibration est sensiblement en quadrature de phase avec cette première vibration.

Les composantes parasite et utile du signal de détection sont donc également en phase et, respectivement,
15 en quadrature de phase avec le signal d'excitation de la première vibration du transducteur.

Il serait donc possible de remplacer, dans un dispositif tel que celui qui est décrit dans le brevet US-A-4 671 112, le circuit mélangeur par un circuit
20 démodulateur en quadrature de phase, qui est un circuit bien connu dont la sortie fournit un signal représentatif de la composante d'un signal appliqué à son entrée qui est en quadrature de phase avec un signal de référence.

Grâce à cette modification de ce dispositif, le
25 signal qu'il fournirait ne serait effectivement représentatif que de la composante utile du signal de détection.

Mais, comme cela a déjà été mentionné, cette composante utile a une amplitude très faible lorsque la
30 vitesse angulaire du transducteur est faible. Il en serait donc de même du signal fourni par un dispositif ainsi modifié, et il serait nécessaire d'amplifier fortement ce signal si ce dispositif était destiné à mesurer des vitesses angulaires faibles. L'amplificateur qu'il
35 faudrait alors prévoir serait assez difficile à réaliser, et donc assez cher, puisque le signal qu'il devrait amplifier est un signal continu de faible valeur et que

les caractéristiques de cet amplificateur devraient être très stables en fonction de la température.

Diverses solutions ont été proposées pour résoudre le problème posé par cette faible sensibilité et par cette
5 instabilité en fonction de la température.

Ainsi, par exemple, le brevet US-A-5 287 745 décrit un dispositif de mesure d'une vitesse angulaire dont le signal de sortie est obtenu à partir de la mesure du déphasage entre le signal d'excitation de la première
10 vibration de son transducteur et le signal de détection de la deuxième vibration de ce dernier. En outre, la sensibilité de ce dispositif est augmentée, dans une de ses formes d'exécution, grâce au fait qu'il comporte une mémoire dans laquelle est enregistrée la valeur du
15 déphasage mentionné ci-dessus lorsque la vitesse angulaire du transducteur est nulle, valeur qui est évidemment représentative de l'amplitude de la composante parasite du signal de détection. Ce dispositif comporte en outre un circuit qui soustrait en permanence cette valeur mémorisée
20 de la valeur mesurée, de sorte que le signal fourni par ce dernier circuit ne dépend que de l'amplitude de la composante utile du signal de détection.

Ce dispositif est relativement complexe car il doit utiliser une base de temps très stable pour mesurer le
25 déphasage mentionné ci-dessus. En outre, il produit un signal de mesure qui est numérique. Or les dispositifs auxquels un signal de mesure d'une vitesse angulaire doit être fourni sont souvent des dispositifs de nature analogique. Dans de tels cas, le dispositif décrit par le
30 brevet US-A-5 287 745 ci-dessus doit être complété par un convertisseur numérique/analogique, qui est un circuit relativement complexe et dont la stabilité en fonction de la température ne peut être assurée qu'au prix d'une augmentation supplémentaire de sa complexité.

35 Le brevet US-A-5 329 816 décrit un dispositif de mesure d'une vitesse angulaire dont le transducteur a la

forme d'un diapason ayant deux branches réunies par une base.

Ce transducteur comporte six électrodes, isolées les unes des autres, disposées sur une première branche du diapason et formant deux groupes distincts d'électrodes d'excitation de sa première vibration.

Un groupe d'électrodes de détection est disposé sur la deuxième branche du diapason de manière à produire le signal de détection représentatif de la vitesse angulaire du transducteur en réponse à la deuxième vibration de celui-ci.

En outre, un groupe d'électrodes, dites de contre-réaction, est disposé, également sur la deuxième branche du diapason, de manière à produire un signal de contre-réaction en réponse à la première vibration du transducteur.

Le circuit électronique du dispositif décrit par ce brevet US-A-5 329 816 comporte un circuit démodulateur et un filtre passe-bas classiques fournissant le signal de mesure de la vitesse angulaire du transducteur en réponse aux signaux de détection et de contre-réaction mentionnés ci-dessus.

Ce circuit comporte encore un deuxième circuit démodulateur qui reçoit également les signaux de détection et de contre-réaction et qui fournit un signal de commande à un oscillateur commandé ayant deux sorties réunies chacune à un des groupes d'électrodes d'excitation du transducteur.

La constitution et le fonctionnement de cet oscillateur commandé ne sont pas décrits dans ce document, seules quelques explications succinctes étant données sur l'effet qui est recherché et qui devrait être obtenu grâce à la séparation des électrodes d'excitation en deux groupes distincts et à la présence des électrodes de contre-réaction. Cependant, le spécialiste peut déduire de ces explications que cet oscillateur devrait fournir aux deux groupes d'électrodes d'excitation du transducteur des

signaux d'excitation différents, la différence entre ces signaux dépendant du signal de contre-réaction, dans le but de modifier la première vibration du transducteur de manière qu'elle comporte une composante qui contre-balance
5 la composante parasite de la deuxième vibration de ce transducteur. Mais on ne voit pas comment ce but peut être atteint, puisque le signal de contre-réaction agissant sur l'oscillateur est produit en réponse à la première vibration du transducteur, et qu'il est donc indépendant
10 de la deuxième vibration de celui-ci.

De toute manière, l'oscillateur commandé qui est nécessaire dans ce dispositif est relativement compliqué à réaliser, et donc relativement cher, du fait qu'il doit fournir deux signaux différents dont un au moins doit être
15 variable. En outre, le transducteur utilisé dans ce dispositif est également relativement compliqué, et donc relativement cher, du fait qu'il doit comprendre deux groupes d'électrodes d'excitation de sa première vibration.

20 Un but de la présente invention est de proposer un dispositif de mesure d'une vitesse angulaire qui peut avoir une sensibilité beaucoup plus grande que celle des dispositifs connus et qui fournit un signal de mesure pratiquement indépendant de la température, tout en
25 utilisant un transducteur et un circuit électronique relativement simples et donc bon marché.

Ce but est atteint par le dispositif selon la présente invention, qui est un dispositif de mesure d'une vitesse angulaire comportant :

- 30 - un transducteur piézo-électrique destiné à tourner à ladite vitesse angulaire;
- des premiers moyens d'excitation pour exciter une première vibration dudit transducteur à une fréquence déterminée et dans une première direction;
- 35 - des moyens de mesure pour produire un signal de mesure de ladite vitesse angulaire en réponse à une deuxième vibration dudit transducteur, ladite deuxième

vibration étant due à ladite première vibration, ayant ladite fréquence déterminée et une deuxième direction perpendiculaire à ladite première direction, et comportant une composante utile dont l'amplitude est représentative
5 de ladite vitesse angulaire et une composante parasite dont l'amplitude est indépendante de ladite vitesse angulaire;

et qui est caractérisé par le fait qu'il comporte en outre :

10 - des deuxièmes moyens d'excitation pour exciter une troisième vibration dudit transducteur à ladite fréquence déterminée, dans ladite deuxième direction et en opposition de phase avec ladite composante parasite de ladite deuxième vibration; et

15 - des moyens d'asservissement de l'amplitude de ladite troisième vibration à l'amplitude de ladite composante parasite de ladite deuxième vibration.

Comme cela sera décrit en détail plus loin, ces caractéristiques ont comme conséquence que le signal de
20 détection produit par les électrodes de détection du transducteur de ce dispositif n'est constitué que de sa composante utile et ne comporte aucune composante parasite. Il est donc possible d'augmenter la sensibilité de ce dispositif en augmentant simplement le gain de
25 l'amplificateur de découplage qui applique ce signal de détection au circuit de démodulation. En outre, ce signal de détection est indépendant de la température du transducteur, et il en est donc de même du signal de mesure fourni par le dispositif.

30 D'autres buts et avantages de la présente invention seront rendus évidents par la description d'une de ses formes d'exécution qui va suivre et qui sera faite à l'aide du dessin annexé dans lequel :

- la figure 1 est un schéma-bloc de cette forme
35 d'exécution d'un dispositif de mesure d'une vitesse angulaire; et

- la figure 2 est une vue schématique d'un transducteur utilisable dans le dispositif de la figure 1.

Dans sa forme d'exécution représentée à titre d'exemple non limitatif à la figure 1, le dispositif de mesure d'une vitesse angulaire selon la présente invention, qui est désigné par la référence générale 1, comporte un transducteur constitué par un diapason 2 à deux branches 2a et 2b réunies par une base commune 2c (voir la figure 2).

10 Dans cet exemple, le diapason 2 a été découpé, de manière classique, dans une plaquette de quartz dont les faces sont sensiblement perpendiculaires à l'axe optique Z du quartz, et la direction de la longueur de ses branches 2a et 2b est sensiblement parallèle à l'axe mécanique Y du quartz. Les angles formés par les faces de la plaquette du quartz et l'axe Z de ce dernier, et respectivement par la direction de la longueur des branches 2a et 2b et l'axe Y du quartz sont déterminés, de façon bien connue, par les caractéristiques que le diapason 2 doit avoir.

20 De manière classique, le diapason 2 comporte des électrodes d'excitation d'une première vibration de ses branches 2a et 2b, qui sont constituées par deux électrodes 3 et 4 disposées en regard l'une de l'autre, chacune sur une des faces principales de la branche 2a, et par deux électrodes 5 et 6 disposées également en regard l'une à l'autre chacune sur une des faces latérales de la même branche 2a. Des pistes conductrices, non représentées, relient d'une part les électrodes 3 et 4 l'une à l'autre et à une borne de connexion située sur la base 2c du diapason 2 et, d'autre part, les électrodes 5 et 6 l'une à l'autre et à une autre borne de connexion également située sur la base 2c, ces deux bornes de connexion n'étant pas non plus représentées.

L'homme du métier verra facilement que les électrodes 35 3 à 6 qui viennent d'être décrites sont destinées à exciter une vibration de flexion des branches 2a et 2b du diapason 2 dans une direction parallèle aux plans de leurs

faces principales et à une fréquence qui est déterminée essentiellement par leurs dimensions. C'est cette vibration de flexion de ces branches 2a et 2b qui constitue la première vibration du diapason 2.

5 Il est bien connu que cette première vibration du diapason 2 engendre une deuxième vibration de celui-ci, qui est également une vibration de flexion des branches 2a et 2b, mais dans une direction perpendiculaire aux plans de leurs faces principales, c'est-à-dire perpendiculaire à
10 la direction de la première vibration, et que cette deuxième vibration a la même fréquence que la première.

Cette deuxième vibration comporte une première composante qui est due aux forces de Coriolis qui s'exercent sur les branches 2a et 2b lorsque celles-ci
15 vibrent selon la première vibration définie ci-dessus et que le diapason 2 tourne autour de son axe de sensibilité désigné par la référence S à la figure 2. L'amplitude de cette première composante est donc représentative de la vitesse angulaire du diapason 2 autour de l'axe de
20 sensibilité S, et cette première composante est la composante utile de la deuxième vibration de ce diapason 2.

Il est également bien connu que la deuxième vibration du diapason 2 comporte aussi une deuxième composante, qui
25 n'est due qu'à l'anisotropie des caractéristiques mécaniques du quartz et dont l'amplitude est indépendante de la vitesse angulaire du diapason 2 mais varie, par contre, en fonction de la température. Cette deuxième composante est généralement appelée composante parasite de
30 la deuxième vibration.

Dans le dispositif 1 de la figure 1, le diapason 2 vibre encore selon une troisième vibration dont on verra plus loin comment elle est excitée. On mentionnera simplement ici que cette troisième vibration est également
35 une vibration de flexion des branches 2a et 2b du diapason 2 dans une direction qui est également perpendiculaire aux plans de leurs faces principales, et qui est donc la même

que celle de la deuxième vibration mentionnée ci-dessus. En outre, cette troisième vibration a la même fréquence que la première et la deuxième vibration.

Le diapason 2 comporte encore deux électrodes 7 et 8
5 disposées côte-à-côte sur une des faces principales de la
branche 2b et occupant environ la première moitié de la
longueur de celle-ci, et deux électrodes 9 et 10 disposées
sur l'autre face principale de la branche 2b en regard des
électrodes 7 et, respectivement 8. Des pistes
10 conductrices, non représentées, relient d'une part les
électrodes 7 et 10 l'une à l'autre et à une borne de
connexion disposée sur la base 2c du diapason 2, et,
d'autre part, les électrodes 8 et 9 l'une à l'autre et à
une autre borne de connexion également disposée sur la
15 base 2c. Ces deux bornes de connexion n'ont pas non plus
été représentées.

L'homme du métier verra facilement que les électrodes
7 à 10 qui viennent d'être décrites sont des électrodes de
détection destinées à produire un signal en réponse à
20 toute flexion de la branche 2b dans une direction
perpendiculaire aux plans de ses faces principales.

Dans le cas présent, ces électrodes 7 à 10 sont donc
destinées à produire un signal, qui sera appelé signal de
détection SD, en réponse à la superposition de la deuxième
25 et la troisième vibration du diapason 2 qui ont été
décrites ci-dessus.

Le diapason 2 comporte encore quatre électrodes 11,
12, 13 et 14 également disposées sur la branche 2b, qui
s'étendent respectivement dans le prolongement des
30 électrodes de détection 7, 8, 9 et 10 et occupent environ
la deuxième moitié de la longueur de cette branche 2b. Des
pistes conductrices, non représentées, relient d'une part
les électrodes 11 et 14 l'une à l'autre et à une borne de
connexion située sur la base 2c du diapason 2 et, d'autre
35 part, les électrodes 12 et 13 l'une à l'autre et à une
autre borne de connexion également située sur la base 2c.

ces deux bornes de connexion n'étant pas non plus représentées.

Ces électrodes 11 à 14 sont destinées à exciter la troisième vibration du diapason 2 mentionnée ci-dessus, d'une manière qui sera précisée plus loin.

Les références A, B et C indiquées dans la figure 1 désignent respectivement une coupe schématique de la branche 2a et des électrodes 3 à 6 faite selon le plan A-A de la figure 2, une coupe schématique de la branche 2b et des électrodes 7 à 10 faite selon le plan B-B de la figure 2, et une coupe schématique de la branche 2b et des électrodes 11 et 14 faite selon le plan C-C de la figure 2.

La figure 1 montre notamment que le dispositif 1 de mesure d'une vitesse angulaire selon la présente invention comporte, de manière classique, un circuit d'entretien de la première vibration du diapason 2, qui est désigné par la référence 15 et dont l'entrée et la sortie sont reliées aux électrodes 5 et 6 et, respectivement aux électrodes 3 et 4.

Ce circuit d'entretien 15 ne sera pas décrit en détail car il peut être réalisé de diverses manières bien connues de l'homme du métier.

Le signal SE appliqué par la sortie du circuit d'entretien 15 aux électrodes 3 et 4 sera appelé signal d'excitation de la première vibration du diapason 2. Ce signal SE a évidemment la même fréquence que la première vibration du diapason 2.

On voit encore sur la figure 1 que les électrodes 8 et 9 faisant partie des électrodes de détection décrites ci-dessus sont reliées à la masse du dispositif 1, c'est-à-dire à celle des bornes de la source de tension, non représentée, qui alimente ce dispositif 1 dont le potentiel est choisi arbitrairement comme potentiel de référence. Le signal de détection SD mentionné ci-dessus est donc celui qui est fourni par les deux autres électrodes de détection 7 et 10.

Comme cela a déjà été mentionné, ce signal SD est produit en réponse à la superposition de la deuxième et de la troisième vibration du diapason 2 et a donc la même fréquence que ces dernières. Il comporte en outre trois
5 composantes qui sont respectivement représentatives de la composante utile de la deuxième vibration, de la composante parasite de cette deuxième vibration, et de la troisième vibration. Ces trois composantes du signal SD, qui ont la même fréquence que ce dernier et donc que le
10 signal SE, seront appelées par analogie composante utile, composante parasite, et troisième composante de ce signal SD.

On verra en détail plus loin que la troisième vibration du diapason 2 est en opposition de phase avec la
15 composante parasite de la deuxième vibration. Il en est donc de même de la composante parasite et de la troisième composante du signal SD. Pour simplifier la description qui va suivre, la combinaison de ces deux dernières composantes sera appelée composante combinée du signal SD.

20 Il est bien connu que la composante utile du signal de détection SD est sensiblement en quadrature de phase avec le signal SE d'excitation de la première vibration, c'est-à-dire que la différence de phase entre cette composante utile et ce signal SE est sensiblement égale à
25 $\pm 90^\circ$, le signe de cette différence de phase dépendant de la disposition et du branchement des électrodes 3 à 6 et 7 à 10 et, pour une disposition et un branchement donnés, du sens de la rotation du diapason 2 autour de son axe de sensibilité S.

30 De même, il est bien connu que la composante parasite du signal de détection SD est sensiblement en phase ou en opposition de phase avec le signal d'excitation SE, à nouveau selon la disposition et le branchement des électrodes 3 à 6 et 7 à 10.

35 Dans la suite de cette description, on admettra que ces électrodes 3 à 6 et 7 à 10 sont disposées et branchées

de manière que la composante parasite du signal SD soit en phase avec le signal SE.

Il en résulte que la composante combinée du signal SD qui a été définie ci-dessus est en phase avec ce signal SE si l'amplitude de la composante parasite de ce signal SD est plus grande que celle de la troisième composante de ce dernier, et en opposition de phase avec ce signal SE dans le cas contraire.

Le signal SE d'excitation de la première vibration du diapason appliqué par le circuit 15 aux électrodes 3 et 4 est également appliqué à l'entrée d'un amplificateur de découplage 16 dont la sortie fournit un signal SE' qui est proportionnel à ce signal d'excitation SE et en phase avec celui-ci.

De même, le signal de détection SD est appliqué à un amplificateur de découplage 17 dont la sortie fournit un signal SD' qui est proportionnel à ce signal de détection SD et en phase avec celui-ci. Ce signal SD' comporte évidemment une composante utile et une composante combinée qui sont respectivement proportionnelles à la composante utile et à la composante combinée du signal SD et qui sont respectivement en phase avec ces dernières.

Toujours de manière classique, les signaux SE' et SD' sont appliqués aux entrées d'un circuit démodulateur en quadrature de phase 18 dont la sortie constitue la sortie du dispositif 1 et fournit le signal SM de mesure de la vitesse angulaire du diapason 2.

Le circuit 18 ne sera pas décrit en détail car il peut être réalisé de diverses manières bien connues de l'homme du métier. On rappellera simplement qu'un circuit démodulateur en quadrature de phase est un circuit dont la sortie fournit un signal continu ayant une valeur représentative de l'amplitude de la composante d'un signal d'entrée qui est en quadrature de phase avec un signal de référence, le signe de ce signal continu dépendant du signe de la différence de phase entre ces deux signaux.

Dans le présent exemple, le signal de référence est le signal SE', le signal d'entrée est le signal SD', et la composante de ce signal d'entrée qui est en quadrature de phase avec le signal de référence est la composante utile de ce signal SD'. Le signal SM fourni par le circuit 18 et son signe sont donc représentatifs de l'amplitude de cette composante utile du signal SD' et, respectivement, du signe de la différence de phase entre cette composante utile et le signal SE'. Ce signal SM est donc aussi représentatif de la vitesse angulaire du diapason 2 autour de son axe de sensibilité S et du sens de cette vitesse angulaire.

Les signaux SE' et SD' sont également appliqués aux entrées d'un circuit démodulateur en phase 19 dont la sortie fournit un signal SP.

Ce circuit 19 ne sera pas non plus décrit en détail car il s'agit également d'un circuit bien connu de l'homme du métier.

On rappellera simplement qu'un circuit démodulateur en phase est un circuit dont la sortie fournit un signal continu ayant une valeur représentative de l'amplitude de la composante d'un signal d'entrée qui est en phase ou en opposition de phase avec un signal de référence, ce signal continu étant positif ou négatif selon que cette composante est, par exemple, en phase ou en opposition de phase avec ce signal de référence. Dans le présent exemple, le signal de référence est également le signal SE', le signal d'entrée est également le signal SD', et la composante de ce signal d'entrée qui est en phase ou en opposition de phase avec ce signal de référence est la composante combinée de ce signal SD'. La valeur de ce signal SP est donc représentative de l'amplitude de cette composante combinée, et son signe est positif ou négatif selon que cette composante combinée est en phase ou en opposition de phase avec le signal SE'.

Le signal SP produit par le circuit 19 est appliqué à une première entrée d'un circuit de réglage 20 ayant une

deuxième entrée reliée à la masse et une sortie fournissant un signal SG qui a une valeur constante lorsque le signal SP a une valeur nulle, et qui augmente ou diminue lorsque le signal SP est positif ou, 5 respectivement négatif.

Ce circuit 20 ne sera pas décrit plus en détail car il peut être réalisé de diverses manières bien connues de l'homme du métier. On mentionnera simplement qu'un tel circuit de réglage comporte généralement un circuit 10 comparateur des deux signaux appliqués à ses entrées et un circuit intégrateur du signal produit par ce comparateur, ainsi que divers composants destinés à lui donner les caractéristiques désirées et à assurer la stabilité de son fonctionnement.

15 Le dispositif 1 comporte encore un amplificateur 21 dont l'entrée reçoit le signal SE' fourni par l'amplificateur 16, dont la sortie est reliée aux électrodes 11 et 14 disposées sur la branche 2b du diapason 2, et dont le gain est variable en fonction de la 20 valeur du signal SG qui est appliqué à une entrée de commande.

Les électrodes 12 et 13 également disposées sur la branche 2b du diapason 2 sont reliées à la masse du dispositif 1.

25 Le signal SE' appliqué à l'entrée de l'amplificateur 21 est évidemment un signal alternatif ayant le même fréquence que la première vibration du diapason 2. Le signal SC appliqué aux électrodes 11 et 14 est donc également alternatif, et sa fréquence est aussi égale à 30 celle de la première vibration du diapason 2.

Comme on le voit facilement, ce signal SC excite une vibration de la branche 2b, et donc également de la branche 2a du diapason 2. La disposition des électrodes 11 à 14 a comme conséquence que cette vibration est une 35 vibration de flexion des branches 2a et 2b du diapason 2 dans une direction perpendiculaire aux plans de leurs faces principales.

En outre, ces électrodes 11 à 14 sont reliées à l'amplificateur 21, et ce dernier est agencé, de manière que cette troisième vibration soit en opposition de phase avec la deuxième vibration du diapason 2.

5 C'est donc cette vibration produite en réponse au signal SC appliqué par l'amplificateur 21 qui est la troisième vibration du diapason 2 mentionnée ci-dessus.

Lorsque le dispositif 1 fonctionne, le circuit d'entretien 15 excite la première vibration du diapason 2 et donc, indirectement la deuxième vibration de celui-ci.

10 Le circuit démodulateur 18 produit donc, de manière classique, le signal SM de mesure de la vitesse angulaire du diapason 2, en réponse aux signaux SE' et SD'.

Le fonctionnement du reste du dispositif 1 va maintenant être décrit en admettant, pour commencer, que le signal SG qui commande le gain de l'amplificateur 21 a justement la valeur pour laquelle l'amplitude du signal SC est telle que la troisième vibration du diapason 2 a une amplitude égale à celle de la composante parasite de la deuxième vibration de celui-ci. Cette troisième vibration et cette composante parasite étant en opposition de phase comme cela a été mentionné ci-dessus, la composante combinée du signal SD et celle du signal SD' ont donc une amplitude nulle. Le signal SP a donc une valeur nulle, de sorte que le signal SG ne varie pas et garde sa valeur mentionnée ci-dessus.

20 La boucle formée par le diapason 2, les électrodes 7 à 10, l'amplificateur 17, le démodulateur 19, le circuit de réglage 20, l'amplificateur 21 et les électrodes 11 à 14 est donc dans un état stable.

Si maintenant l'amplitude de la composante parasite de la deuxième vibration du diapason 2 augmente pour une raison quelconque, par exemple suite à une variation de la température de ce diapason 2, l'amplitude des composantes combinées des signaux SD et SD', qui était nulle, augmente, dans un premier temps tout au moins. En outre,

ces composantes combinées sont alors en phase avec les signaux SE et SE'.

Il en découle que la valeur du signal SP, qui était nulle, devient positive. La valeur du signal SG commence
5 donc à augmenter, de même que l'amplitude du signal SC et, donc, de la troisième vibration du diapason 2.

Cette augmentation de l'amplitude de cette troisième vibration entraîne une diminution de celle des composantes combinées des signaux SD et SD', et donc une diminution de
10 la valeur du signal SP.

Tant que ce signal SP reste positif, la valeur du signal SG continue à augmenter, de même que l'amplitude du signal SC et de la troisième vibration du diapason 2.

Mais lorsque cette amplitude de cette troisième
15 vibration devient égale à celle de la composante parasite de la deuxième vibration du diapason 2, les amplitudes des composantes combinées des signaux SD et SD' deviennent à nouveau nulles, de même que la valeur du signal SP. Le signal SG cesse de croître, et la boucle définie ci-dessus
20 se retrouve dans un nouvel état stable.

On voit facilement qu'un processus analogue se déroule si l'amplitude de la composante parasite de la deuxième vibration du diapason 2 diminue pour une raison quelconque. Dans un tel cas, l'amplitude des composantes
25 combinées des signaux SD et SD' augmente également, mais ces composantes combinées sont alors en opposition de phase avec les signaux SE et SE'.

La valeur du signal SP devient donc négative, de sorte que la valeur du signal SG diminue, ce qui entraîne
30 une diminution de l'amplitude du signal SC et, donc, de la troisième vibration du diapason 2.

Lorsque cette amplitude de cette troisième vibration devient égale à celle de la composante parasite de la deuxième vibration du diapason 2, la boucle définie ci-
35 dessus se retrouve à nouveau dans un état stable.

On voit que cette boucle définie ci-dessus asservit l'amplitude de la troisième vibration à l'amplitude de la

composante parasite de la deuxième vibration du diapason 2, quelle que soit cette dernière amplitude et quelles que soient ses variations et la cause de celles-ci.

On voit en outre que cet asservissement a comme effet
5 que les composantes combinées des signaux SD et SD' ont toujours une amplitude nulle sauf pendant le temps qui est nécessaire pour que le processus décrit ci-dessus se déroule.

Mais, si les caractéristiques des divers circuits
10 formant la boucle d'asservissement, et notamment celles du circuit de réglage 20, sont choisies judicieusement, ce qui est à la portée de l'homme du métier, ce temps nécessaire au déroulement du processus ci-dessus peut être rendu très court, d'autant plus que les variations de
15 l'amplitude de la composante parasite de la deuxième vibrations du diapason 2 ne sont jamais très rapides.

On voit que l'amplitude de la composante combinée des signaux SD et SD' est pratiquement toujours nulle, et que ces signaux ne sont donc pratiquement constitués que par
20 leur composante utile.

Ces deux signaux SD et SD' sont donc pratiquement indépendants de l'amplitude de la composante parasite de la deuxième vibration du diapason 2 et des variations de cette composante parasite, ce qui représente un avantage
25 très important du dispositif selon la présente invention par rapport aux dispositifs connus.

On voit également qu'il est facile d'augmenter la sensibilité du dispositif de mesure de la présente invention si celui-ci est destiné à mesurer des vitesses
30 angulaires faibles. Dans un tel cas, il suffit de donner à l'amplificateur 17 un gain suffisamment élevé pour que la composante utile du signal SD', qui est pratiquement la seule composante de ce signal, ait une amplitude telle que le signal de mesure SM puisse être utilisé directement,
35 sans nécessiter d'amplification par un amplificateur à courant continu relativement difficile à réaliser.

On voit en outre que ces avantages du dispositif selon la présente invention sont indépendants des variations éventuelles des caractéristiques des divers circuits formant la boucle d'asservissement mentionnée ci-dessus. Le fonctionnement d'un tel dispositif est donc
5 nettement plus stable que celui des dispositifs connus.

De plus, tous les circuits utilisés dans un dispositif selon la présente invention sont bien connus et relativement simples. De même, le transducteur d'un tel
10 dispositif est plus simple à réaliser, et donc moins cher, que celui du dispositif décrit dans le brevet US-A-5 329 816 du fait qu'il ne comporte qu'un seul jeu d'électrodes d'excitation de sa première vibration.

On peut noter à ce propos que la fabrication du
15 diapason 2 utilisé dans le dispositif 1 décrit ci-dessus peut être encore simplifiée en réalisant en une seule pièce les électrodes 8 et 12 d'une part et 9 et 13 d'autre part, puisque, dans cet exemple, ces quatre électrodes sont reliées à la masse du dispositif 1. Cette
20 simplification permet en outre de supprimer une des deux bornes de connexion qui sont reliées à ces électrodes dans cet exemple.

De nombreuses modifications peuvent être apportées au dispositif qui vient d'être décrit, sans que celui-ci
25 sorte pour autant du cadre de la présente invention.

Ainsi, par exemple, les diverses électrodes du diapason 2 peuvent être disposées de manière que la direction de sa première vibration soit perpendiculaire aux plans de ses faces principales et que la direction de
30 sa deuxième et de sa troisième vibration soit parallèle à ces plans.

De même, ces diverses électrodes peuvent être réparties sur les branches 2a et 2b du diapason d'une manière différente de celle qui a été décrite. Par
35 exemple, les électrodes d'excitation de la première vibration et les électrodes d'excitation de la deuxième vibration peuvent être disposées sur l'une de ces

branches, les électrodes de détection de la deuxième et de la troisième vibration étant alors disposées sur l'autre de ces branches.

Toujours par exemple, le diapason 2 qui est utilisé
5 comme transducteur dans le dispositif 1 décrit ci-dessus peut être remplacé par n'importe quel autre transducteur utilisable dans un tel dispositif.

REVENDEICATIONS

1. Dispositif de mesure d'une vitesse angulaire comportant :

- un transducteur piézo-électrique (2) destiné à tourner à ladite vitesse angulaire;
- 5 - des premiers moyens d'excitation (3 à 6, 15) pour exciter une première vibration dudit transducteur (2) à une fréquence déterminée et dans une première direction;
- des moyens de mesure (7 à 10, 16 à 18) pour produire un signal de mesure (SM) de ladite vitesse
- 10 angulaire en réponse à une deuxième vibration dudit transducteur (2), ladite deuxième vibration étant due à ladite première vibration, ayant ladite fréquence déterminée et une deuxième direction perpendiculaire à ladite première direction, et comportant une composante
- 15 utile dont l'amplitude est représentative de ladite vitesse angulaire et une composante parasite dont l'amplitude est indépendante de ladite vitesse angulaire;
- caractérisé par le fait qu'il comporte en outre :
 - des deuxièmes moyens d'excitation (11 à 14, 21)
 - 20 pour exciter une troisième vibration dudit transducteur (2) à ladite fréquence déterminée, dans ladite deuxième direction et en opposition de phase avec ladite composante parasite de ladite deuxième vibration; et
 - des moyens d'asservissement (19, 20) de
 - 25 l'amplitude de ladite troisième vibration à l'amplitude de ladite composante parasite de ladite deuxième vibration.

2. Dispositif selon la revendication 1, caractérisé par le fait que :

- lesdits premiers moyens d'excitation (3 à 6, 15)
- 30 comportent des premières électrodes d'excitation (3 à 6) disposées sur ledit transducteur (2) et un circuit d'entretien (15) couplé auxdites premières électrodes pour fournir un premier signal d'excitation (SE);
- lesdits moyens de mesure (7 à 10, 16 à 18)
- 35 comportent des électrodes de détection (7 à 10) disposées

sur ledit transducteur (2) pour produire un signal de détection (SD) en réponse à ladite deuxième vibration et à ladite troisième vibration, ledit signal de détection (SD) ayant une composante utile représentative de ladite
5 composante utile de ladite deuxième vibration et une composante combinée représentative de la combinaison de ladite troisième vibration avec ladite composante parasite de ladite deuxième vibration, et des moyens (16 à 18) répondant à ladite composante utile dudit signal de
10 détection (SD) et audit signal d'excitation (SE) pour produire ledit signal de mesure (SM);

- lesdits deuxièmes moyens d'excitation (11 à 14, 21) comportent des deuxièmes électrodes d'excitation (11 à 14) et un circuit amplificateur à gain réglable (21)
15 répondant audit premier signal d'excitation (SE) et à un signal de commande (SG) pour fournir auxdites deuxièmes électrodes d'excitation (11 à 14) un deuxième signal d'excitation (SC); et

- lesdits moyens d'asservissement (19, 20)
20 comportent des moyens (19) répondant audit premier signal d'excitation (SE) et audit signal de détection (SD) pour produire un signal de mesure (SP) de ladite composante combinée dudit signal de détection (SD) et des moyens de réglage (20) répondant audit signal de mesure (SP) de
25 ladite composante combinée pour produire ledit signal de commande (SG) avec une valeur telle que ladite troisième vibration a une amplitude égale à l'amplitude de ladite composante parasite de ladite deuxième vibration et que ledit signal de mesure (SP) de ladite composante combinée
30 a une valeur nulle.

3. Dispositif selon la revendication 2, caractérisé par le fait que :

- ledit transducteur est constitué par un diapason (2) en quartz ayant une première (2a) et une deuxième
35 branche (2b) réunies par une base (2c), les faces principales dudit diapason (2) étant sensiblement perpendiculaires à l'axe optique dudit quartz et la

longueur desdites branches (2a, 2b) s'étendant sensiblement dans la direction de l'axe mécanique dudit quartz;

- lesdites premières électrodes d'excitation (3 à 5 6) comportent deux électrodes (3, 4) disposées en regard l'une de l'autre chacune sur une des faces principales de ladite première branche (2a) et reliées électriquement l'une à l'autre, et deux électrodes (5, 6) disposées en regard l'une de l'autre chacune sur une face latérale de 10 ladite première branche (2a) et reliées électriquement l'une à l'autre;

- lesdites électrodes de détection (7 à 10) comportent une première (7) et une deuxième électrode (8) disposées côte-à-côte sur une des faces principales de 15 ladite deuxième branche (2b) et s'étendant sensiblement sur la première moitié de la longueur de ladite deuxième branche (2b), et une troisième (9) et une quatrième électrode (10) disposées sur l'autre face principale de ladite deuxième branche (2b) en regard de ladite première 20 (7) et, respectivement, de ladite deuxième électrode (8), ladite première (7) et ladite quatrième électrode (10) étant reliées électriquement l'une à l'autre et ladite deuxième (8) et ladite troisième électrode (9) étant reliées électriquement l'une à l'autre; et

25 - lesdites deuxième électrodes d'excitation (11 à 14) comportent une cinquième (11), une sixième (12), une septième (13) et une huitième électrode (14) disposées respectivement dans le prolongement de ladite première (7), de ladite deuxième (8), de ladite troisième (9) et de 30 ladite quatrième électrode (10) et s'étendant sensiblement sur la deuxième moitié de ladite longueur de ladite deuxième branche (2b), ladite cinquième (11) et ladite huitième électrode (14) étant reliées électriquement l'une à l'autre et ladite sixième (12) et ladite septième 35 électrode (13) étant reliées électriquement l'une à l'autre.

Fig. 1

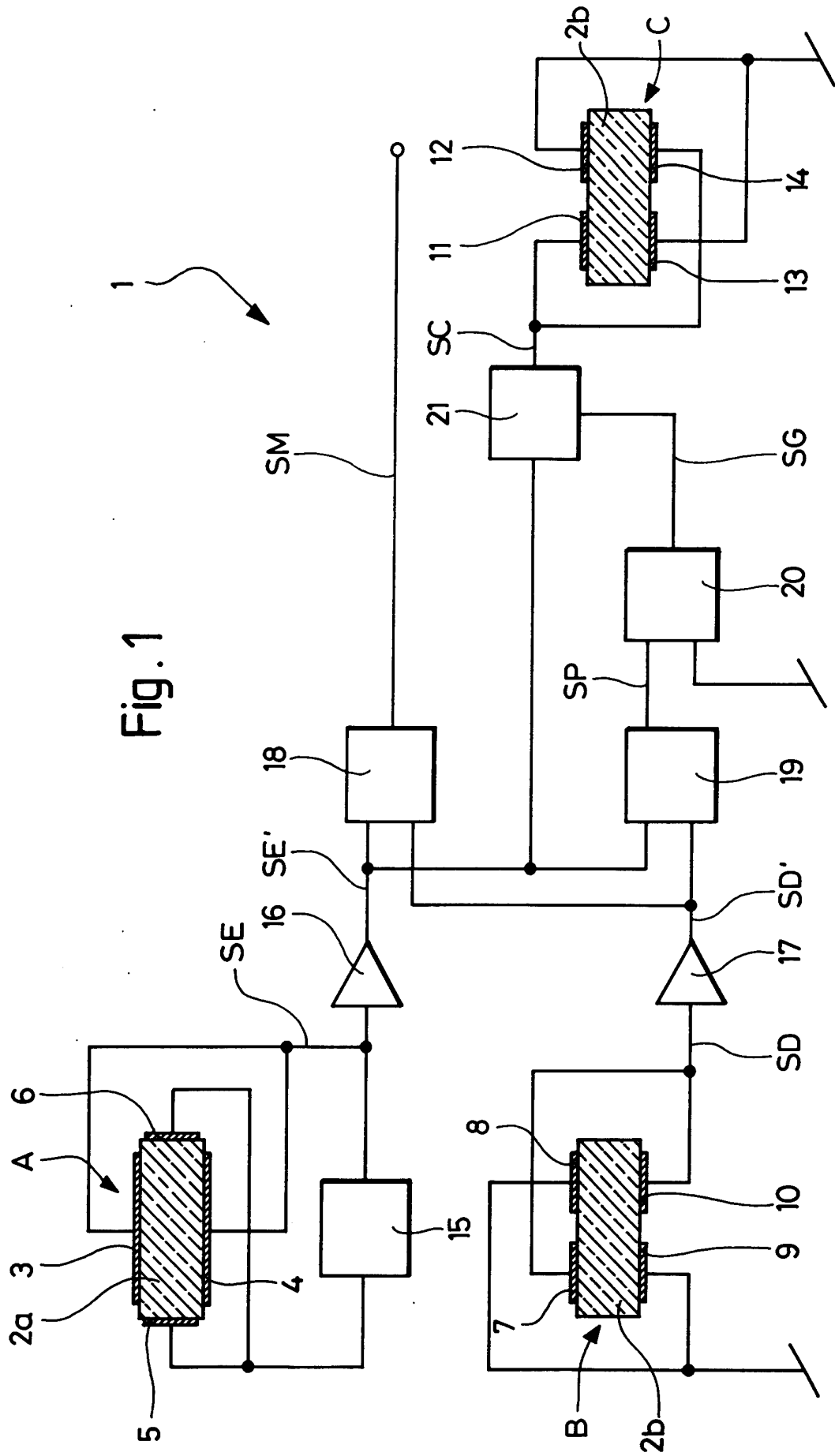
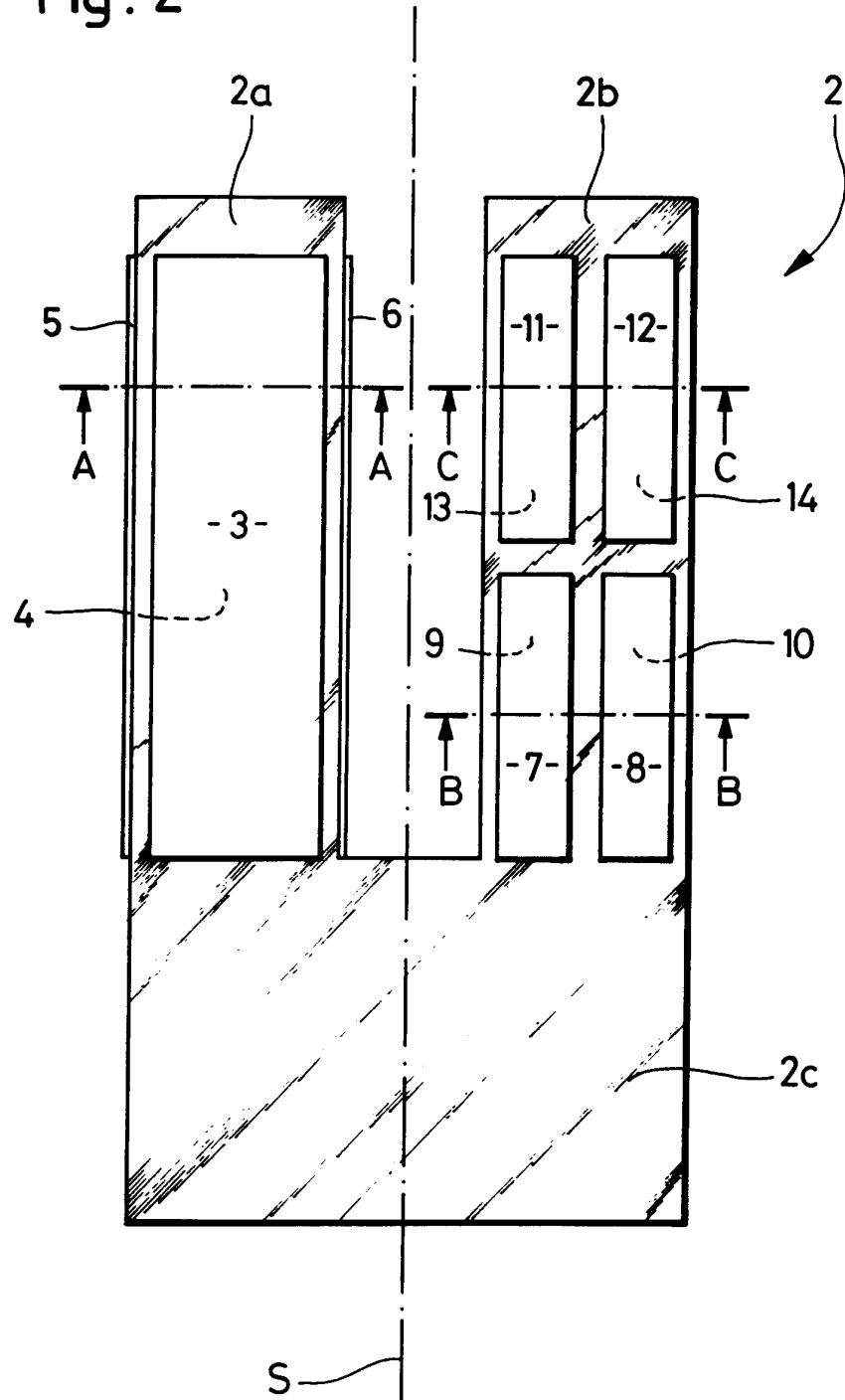


Fig. 2



DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS		Revendications concernées de la demande examinée
Catégorie	Citation du document avec indication, en cas de besoin, des parties pertinentes	
A	EP-A-0 578 519 (SAGEM) * colonne 6, ligne 4-46; figure 5 *	1,3

A	EP-A-0 494 588 (SWEDISH ORDNANCE-FFV/BOFORS AB) * colonne 6, ligne 14-48; figure 3 *	1,3
D	& US-A-5 329 816	

A	EP-A-0 161 049 (MATSUSHITA ELECTRIC IND. CO. LTD.) * page 6, ligne 15 - page 7, ligne 21; figures 2,3 *	1,3
D	& US-A-4 671 112	

A	EP-A-0 515 981 (ASULAB S.A.) * page 2, ligne 1-17 *	1
	* page 12, ligne 45 - page 13, ligne 33; figures 1,3-5 *	
D	& US-A-5 287 745	

A	US-A-3 258 617 (T.G.HART) * colonne 10, ligne 3-19; figure 9 *	2

		DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHES (Int.CL.6)
		G01C
Date d'achèvement de la recherche		Examineur
28 Mars 1996		Hansen, P
CATEGORIE DES DOCUMENTS CITES X : particulièrement pertinent à lui seul Y : particulièrement pertinent en combinaison avec un autre document de la même catégorie A : pertinent à l'encontre d'au moins une revendication ou arrière-plan technologique général O : divulgation non-écrite P : document intercalaire 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		