

12

DEMANDE DE BREVET D'INVENTION

A1

22 Date de dépôt : 1^{er} décembre 1987.

30 Priorité :

43 Date de la mise à disposition du public de la
demande : BOPi « Brevets » n° 22 du 2 juin 1989.

60 Références à d'autres documents nationaux appa-
rentés :

71 Demandeur(s) : AMGA, Société anonyme. — FR.

72 Inventeur(s) : Michel Armand.

73 Titulaire(s) :

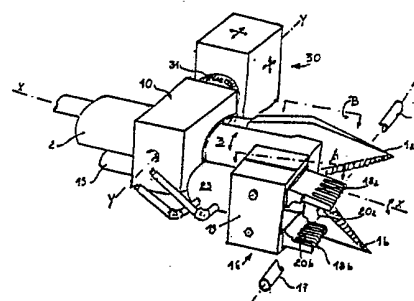
74 Mandataire(s) : Cabinet Michel Laurent.

54 Dispositif de coupe, tel que cisaille, à commande hydraulique.

57 Dispositif de coupe, tel que cisaille, à commande hydrau-
lique, se présentant sous la forme d'un ensemble comportant
un vérin hydraulique 2 dont la tige actionne un outil de coupe
proprement dit, outil constitué de deux lames coupantes 1a,
1b articulées autour d'un axe commun, monté sur une chape 3
solidaire du corps 2 du vérin, l'ouverture et la fermeture
desdites lames 1a, 1b étant provoquée par l'intermédiaire d'un
système à biellettes commandé directement par la tige du
vérin, caractérisé en ce que :

— la chape 3 portant les lames coupantes 1a, 1b est
montée sur le corps du vérin 2 par l'intermédiaire de moyens
permettant de lui communiquer un mouvement de rotation
autour de la tige dudit vérin;

— une pince 16 est disposée latéralement, solidaire de la
chape 3 porte-lames, ladite pince 16 étant également com-
mandée par un vérin hydraulique 23 et permettant d'assurer le
positionnement et le maintien de l'objet 17 à couper afin qu'il
soit maintenu orthogonalement au plan de découpe.



DISPOSITIF DE COUPE, TEL QUE CISAILLE, A COMMANDE
HYDRAULIQUE.

La présente invention concerne un dispositif de coupe perfectionné, à commande hydraulique, et plus particulièrement un nouveau type de cisaille dans lesquelles les deux lames coupantes sont actionnées par la tige d'un vérin hydraulique.

10 De tels types de cisailles sont commercialisés depuis fort longtemps et sont constitués, comme cela ressort notamment du DT-OS-2 609 689, du FR-A-2 503 000, voire même du brevet US-A-3 816 874 de deux lames coupantes articulées autour d'un axe commun et qui sont
15 montées sur une chape solidaire du corps du vérin, l'ouverture et la fermeture desdites lames lors de l'opération de coupe étant provoquées par l'intermédiaire d'un système à biellettes commandées directement par la tige dudit vérin.

20

De telles cisailles qui sont utilisées dans de nombreux domaines, notamment pour découper des tubes, tôles..., nécessitent pour leur utilisation certaines précautions, notamment en ce qui concerne le positionne-
25 ment et le maintien de l'objet à découper par rapport aux lames afin que ces dernières exercent leur action bien perpendiculairement à la surface dudit objet.

Par ailleurs, dans certains domaines tels que par
30 exemple le domaine nucléaire, on peut être amené à utiliser des outils montés sur des robots commandés à distance, par exemple lorsque l'on souhaite réaliser le démantèlement de cellules contaminées. L'adaptation des cisailles antérieures pour une telle utilisation
35 pose de nombreux problèmes, notamment par le fait qu'il doit être possible de modifier le positionnement des

lames dans l'espace en fonction de celui des tubes (ou autres éléments à découper) à l'intérieur de l'enceinte.

Or, on a trouvé, et c'est ce qui fait l'objet de la présente invention un perfectionnement de tels dispositifs de coupe à commande hydraulique qui permet de résoudre l'ensemble de ces problèmes.

D'une manière générale, le dispositif conforme à l'invention permettant de découper des tubes (ou tout autre élément équivalent) se présente sous la forme d'un ensemble comportant un vérin hydraulique dont la tige actionne un outil de coupe proprement dit, outil constitué de deux lames coupantes articulées autour d'un axe commun monté sur une chape solidaire du corps du vérin, l'ouverture et la fermeture desdites lames étant provoquées par l'intermédiaire d'un système à biellettes commandées directement par la tige du vérin et il se caractérise en ce que :

20 - la chape portant les lames coupantes est montée sur le corps du vérin par l'intermédiaire de moyens permettant de lui communiquer un mouvement de rotation autour de la tige dudit vérin ;

- une pince est disposée latéralement, solidaire de la chape porte-lames, ladite pince étant également commandée par l'intermédiaire d'un vérin hydraulique et permettant d'assurer le positionnement et le maintien de l'objet à couper, afin qu'il soit maintenu orthogonalement au plan de découpe.

30

Si un tel dispositif peut être manipulé directement par l'utilisateur, il est également particulièrement adapté pour être associé à des moyens permettant de le commander à distance, par exemple à un automate, ledit dispositif étant alors monté de manière pivotante sur l'ensemble permettant d'assurer ses déplacements.

Par ailleurs, selon une forme préférentielle de réalisation conforme à l'invention, la pince permettant d'assurer le maintien de l'objet à découper est constitué de deux mâchoires montées pivotantes sur un boîtier support fixé à la chape porte-lames, lesdites mâchoires présentant des surfaces d'appui planes et qui sont découpées à leur extrémité de manière à former "des doigts" susceptibles de s'interpénétrer. Un tel mode de réalisation permet d'assurer le maintien et le positionnement d'éléments (tubes) pouvant avoir des dimensions variables.

L'invention et les avantages qu'elle apporte seront cependant mieux compris grâce à l'exemple de réalisation donné ci-après à titre indicatif et non limitatif, et qui est illustré par les schémas annexés dans lesquels :

- la figure 1 est une vue schématique en perspective montrant les différents éléments constituant un dispositif conforme à l'invention ;
- les figures 2 et 3 sont respectivement des vues en coupe selon les plans A et B de la figure 1 montrant plus en détail la structure et le fonctionnement d'une part, de la pince de maintien que comporte un tel dispositif (fig.2) et, d'autre part, des lames coupantes de la cisaille ;
- la figure 4 est une vue de détail en coupe montrant la manière dont est assurée la commande des déplacements des lames de coupe d'un dispositif conforme à l'invention.

30

Si l'on se reporte aux schémas annexés, le dispositif de coupe selon l'invention et, dans lequel dans cet exemple de réalisation les organes actifs sont constitués de deux lames (1a,1b), mais qui bien entendu pourraient avoir une autre configuration, par exemple se présenter sous la forme d'une cisaille, se compose es-

sentiellement d'un ensemble comportant un vérin hydraulique (2) dont la tige (4) (voir figure 3) permet d'actionner les deux lames coupantes (1a) et (1b). L'ouverture et la fermeture des lames coupantes (1a) et (1b) est obtenue en montant lesdites lames sur une chape (3), solidaire du corps du vérin (2), les déplacements de la tige (4) dudit vérin commandant un système à biellettes (5) (seule la biellette agissant sur la lame (1a) étant représentée à la figure 3, un système symétrique étant prévu pour actionner la lame inférieure (1b)). Les deux lames (1a,1b) sont montées articulées autour d'un axe commun (6) supporté par la chape (3). Une extrémité (7) des biellettes (5) est reliée à la tige (3) du vérin, l'autre extrémité (8) agissant sur l'extrémité (9a,9b) de chacune des mâchoires (1a,1b).

Conformément à l'invention, la chape (3) portant les lames (1a,1b) est montée sur le corps (2) du vérin par l'intermédiaire d'un ensemble désigné par la référence générale (10) permettant de lui communiquer un mouvement de rotation autour de l'axe longitudinal XX de la tige du vérin.

Pour ce faire, l'ensemble (10) se présente essentiellement sous la forme d'un boîtier fixe (11) à l'intérieur duquel est disposé un bloc (12) faisant partie intégrante de la chape (3), comportant une denture périphérique (13) sur laquelle vient s'engrener un moyen de transmission (14) commandé par un moteur hydraulique (15). Ce moteur (15) permet donc d'entraîner en rotation le bloc (12) et en conséquence, la chape (3) portant les lames de coupe. Le bloc (12) est monté autour du corps du vérin (2) qui lui est fixe. L'alimentation en fluide pour la commande et le déplacement de la tige du vérin est réalisée de manière conventionnelle et ne sera pas

décrite en détail, une telle alimentation ressortant clairement de la figure 3.

Par ailleurs, conformément à l'invention, la chape 5 (3) portant les lames (1a,1b) supporte également, latéralement, une pince désignée par la référence générale (16), pince dont la structure et le fonctionnement ressortent clairement des figures 1 et 2.

10 Cette pince dont la fonction est d'assurer le maintien de l'objet (tube 17 par exemple) à découper est constituée de deux mâchoires (18a,18b) montées sur un boîtier support (19) fixé lui-même sur la chape (3). Ces
15 mâchoires (18a,18b) présentent des surfaces d'appui (20a,20b) planes, ces surfaces étant découpées de manière à former des doigts pouvant s'interpénétrer les uns dans les autres lorsque les mâchoires sont rapprochées l'une de l'autre. Les deux mâchoires (18a,18b) peuvent prendre deux positions extrêmes telles que re-
20 présentées à la figure 2, l'une ouverte représentée en traits pleins, l'autre refermée représentée en traits pointillés.

Ces mâchoires permettent d'assurer le maintien de
25 tubes (17) dont les diamètres peuvent donc varier dans de grandes proportions. Ces deux mâchoires (18a,18b) sont montées articulées autour d'axes (21a,21b). La commande de l'ouverture et de la fermeture de ces mâchoires est obtenue par l'intermédiaire de la tige (22)
30 d'un vérin (23). L'extrémité de cette tige (22) porte un axe (25) relié aux talons (26a,26b) des mâchoires (18a,18b). Bien entendu, le vérin (23) est alimenté au moyen de flexibles dont simplement l'arrivée est schématisée à la figure 1.

Le fonctionnement d'un tel dispositif est le suivant.

Lorsque l'on souhaite découper un tube (17), l'ensemble est amené de telle sorte que le tube soit positionné entre les mâchoires ouvertes (18a,18b) et, en conséquence, entre les deux lames (1a,1b). Dans un premier temps, sous l'action du vérin (23) on provoque la fermeture des mâchoires (18a,18b), donc le blocage et l'immobilisation du tube (17). Cela étant fait et sous l'action du vérin (2), on commande la fermeture des lames coupantes (1a,1b).

Pendant cette opération de découpe, le tube est parfaitement maintenu et positionné par rapport aux lames dont l'action s'exerce bien perpendiculairement à la surface dudit tube.

Un tel dispositif de coupe, s'il peut être utilisé manuellement, est particulièrement adapté pour être associé à un robot, désigné par la référence générale (30) et qui permet de déplacer cet ensemble à l'intérieur d'une enceinte comportant par exemple des canalisations ou conduites que l'on désire supprimer. Dans un tel cas, le dispositif selon l'invention est monté sur le robot (30) par l'intermédiaire du boîtier (10). Ce montage est réalisé de telle sorte que ledit boîtier (10) puisse pivoter autour de son axe support YY, cela étant obtenu de manière simple par un montage au moyen d'une couronne dentée (31).

Il est donc possible en combinant les mouvements de rotation autour de cet axe YY et autour de l'axe longitudinal XX de découpe, de positionner à la demande les lames (1a,1b) par rapport au tube à sectionner. Bien

entendu, le support (30) peut recevoir des déplacements dans tous les sens.

Bien entendu, l'invention n'est pas limitée à
5 l'exemple qui précède mais en couvre toutes les variantes réalisées dans le même esprit. Ainsi, s'il est avantageux d'utiliser des vérins hydrauliques, on ne sortirait pas de l'invention en utilisant des vérins pneumatiques. De plus, comme dit précédemment, les lames
10 coupantes pourraient être remplacées par d'autres types d'outils, par exemple être constituées de deux éléments formant tenailles.

REVENDICATIONS

1/ Dispositif de coupe, tel que cisaille, à commande hydraulique, se présentant sous la forme d'un ensemble comportant un vérin hydraulique (2) dont la tige actionne un outil de coupe proprement dit, outil constitué de deux lames coupantes (1a,1b) articulées autour d'un axe commun, monté sur une chape (3) solidaire du corps (2) du vérin, l'ouverture et la fermeture desdites lames (1a,1b) étant provoquée par l'intermédiaire d'un système à biellettes (5) commandé directement par la tige (4) du vérin, caractérisé en ce que :

- la chape (3) portant les lames coupantes (1a,1b) est montée sur le corps du vérin (2) par l'intermédiaire de moyens permettant de lui communiquer un mouvement de rotation autour de la tige dudit vérin ;

- une pince (16) est disposée latéralement, solidaire de la chape (3) porte-lames, ladite pince (16) étant également commandée par un vérin hydraulique (23) et permettant d'assurer le positionnement et le maintien de l'objet (17) à couper afin qu'il soit maintenu orthogonalement au plan de découpe.

2/ Dispositif selon la revendication 1, caractérisé en ce qu'il est monté, de manière pivotante, sur un ensemble (30) permettant de le déplacer automatiquement.

3/ Dispositif selon l'une des revendications 1 et 2, caractérisé en ce que la pince (16) permettant d'assurer le maintien de l'objet (17) à découper est constituée de deux mâchoires (18a,18b) montées pivotantes sur un boîtier support fixe (19) fixé à la chape (3) porte-lames, lesdites mâchoires (18a,18b) présentant des surfaces d'appui (20a,20b) planes et qui sont découpées à leur extrémité de manière à former des doigts pouvant s'interpénétrer.

35 DEPOSANT : AMGA

MANDATAIRE : Cabinet Michel LAURENT

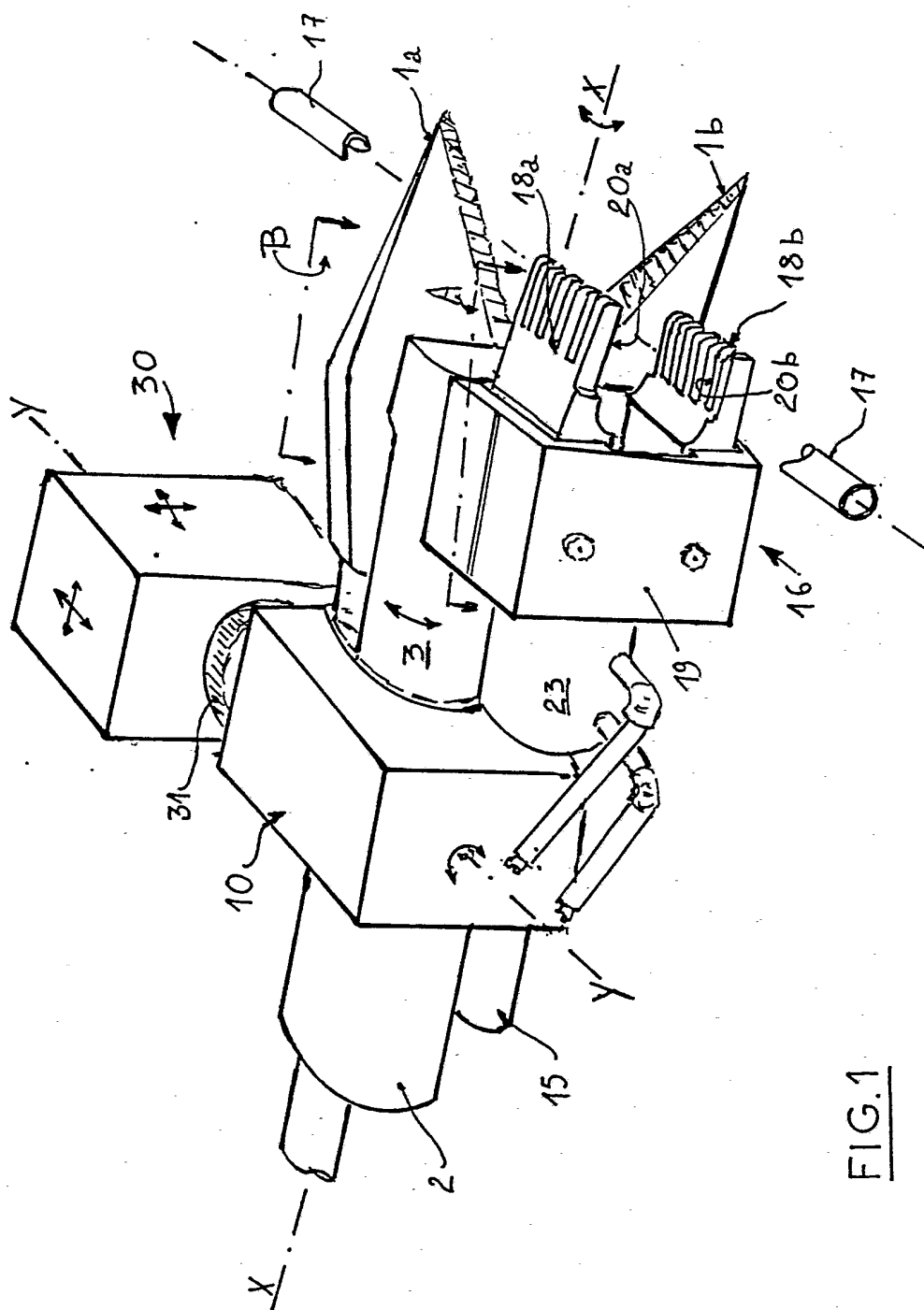
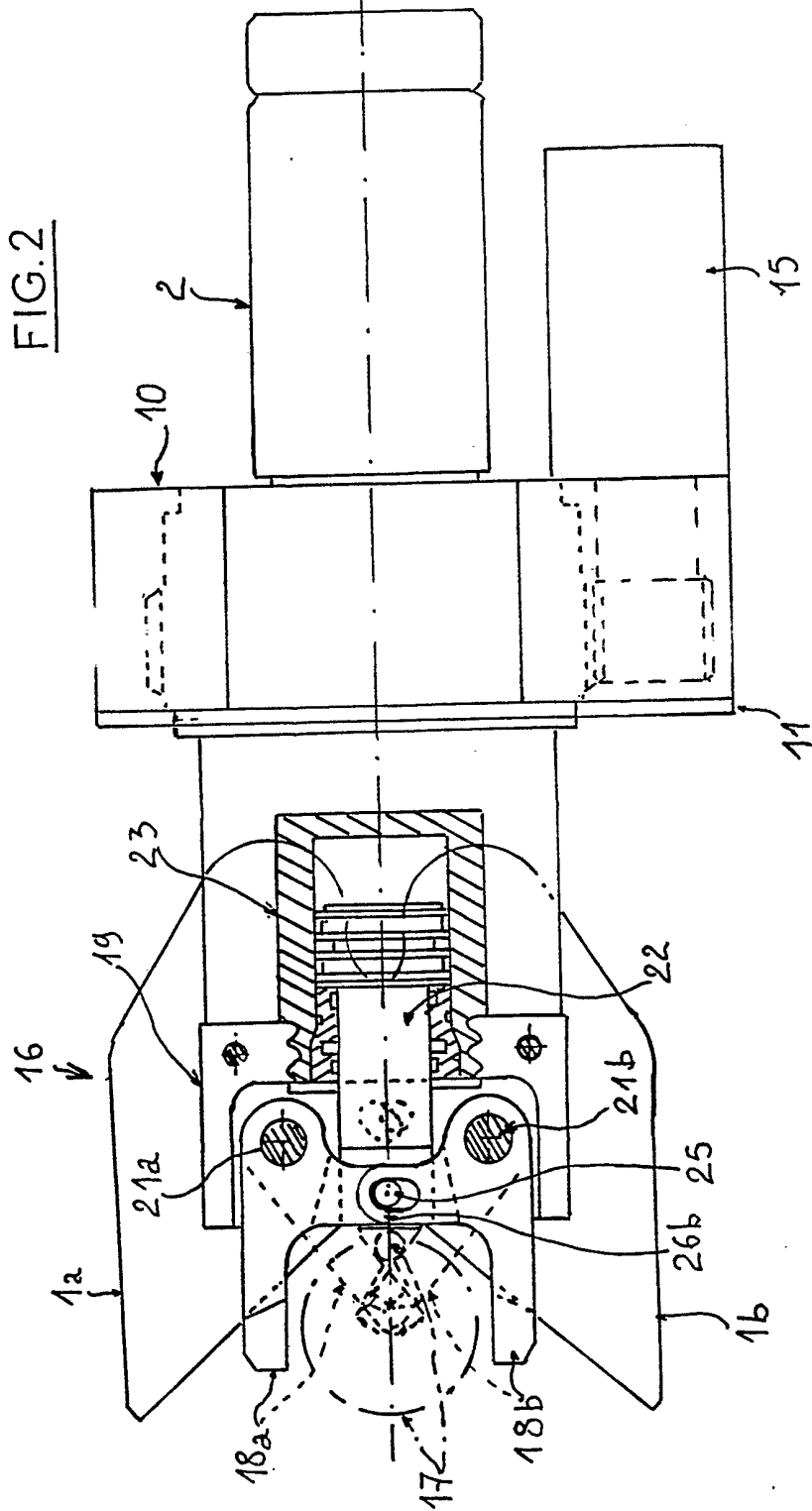


FIG.2



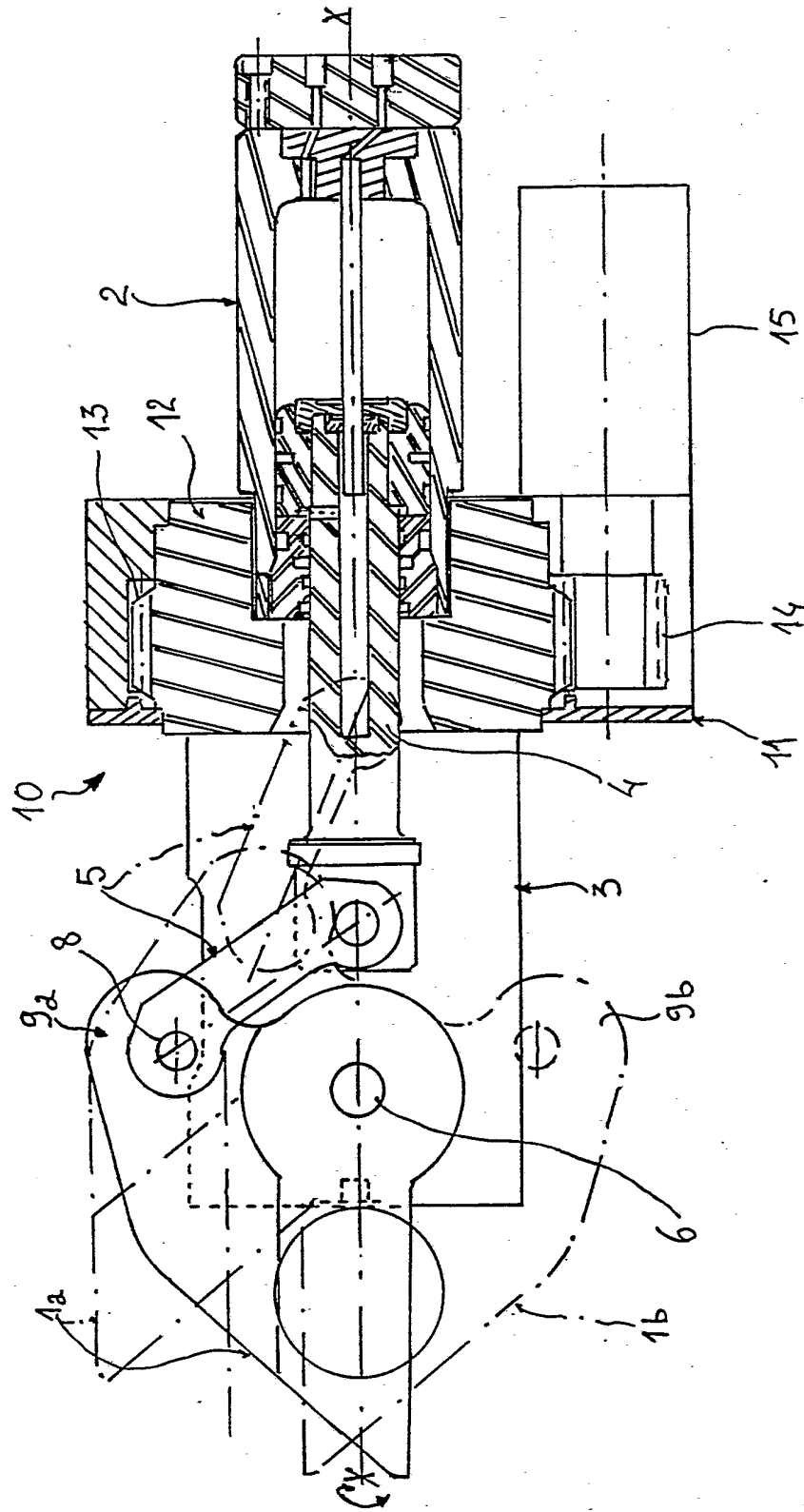
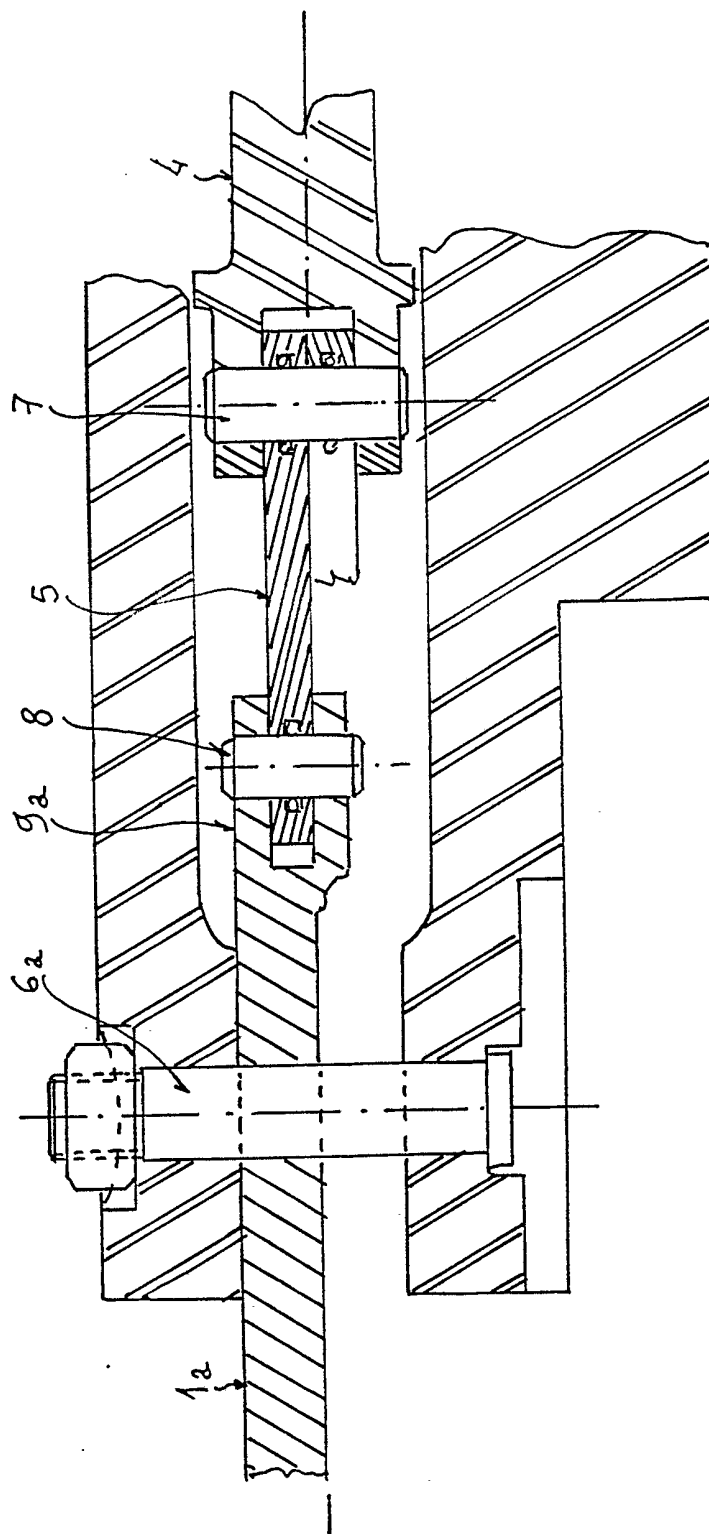


FIG. 3

FIG. 4