



(22) Date de dépôt/Filing Date: 2012/11/16

(41) Mise à la disp. pub./Open to Public Insp.: 2013/05/18

(45) Date de délivrance/Issue Date: 2016/04/12

(30) Priorité/Priority: 2011/11/18 (FR11 60548)

(51) Cl.Int./Int.Cl. *G01D 11/00* (2006.01),
G01D 11/20 (2006.01)

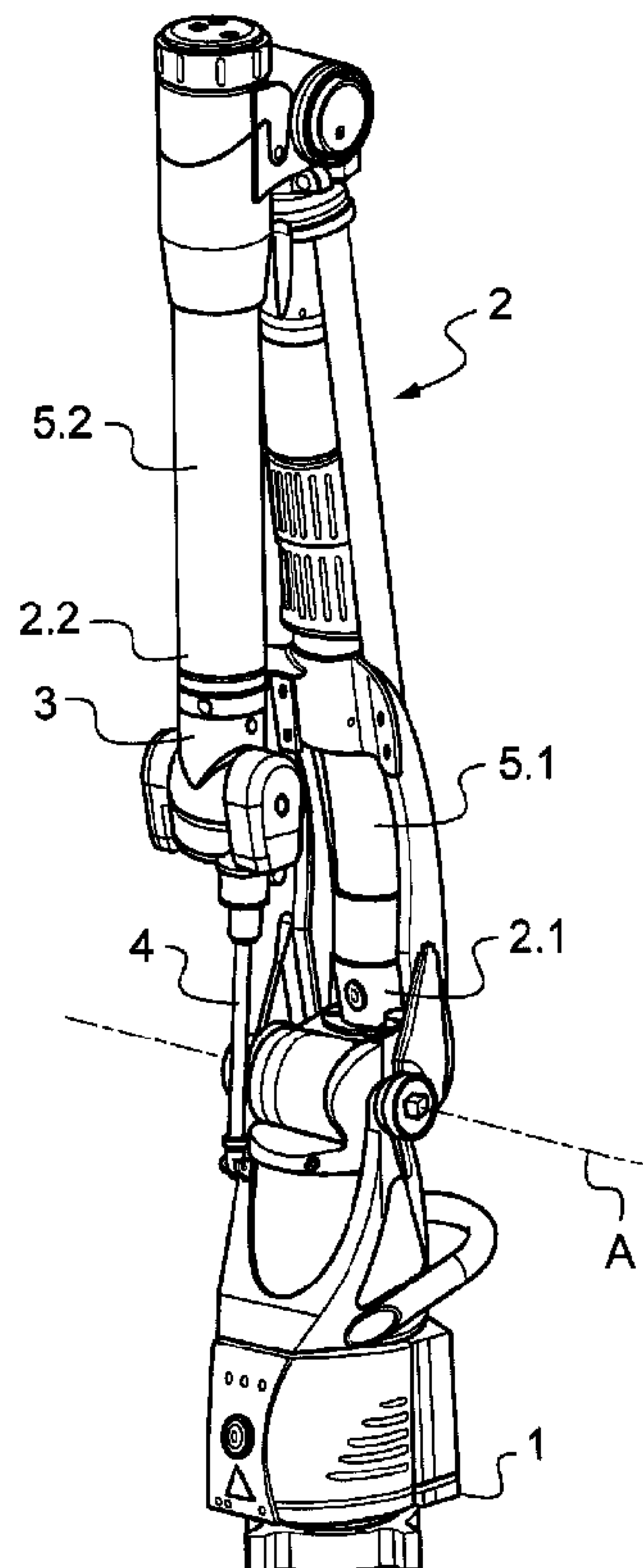
(72) Inventeurs/Inventors:
DUPORTAL, THIBAUT, FR;
FAMECHON, JEAN-LUC, FR

(73) Propriétaire/Owner:
HEXAGON METROLOGY SAS, FR

(74) Agent: BORDEN LADNER GERVAIS LLP

(54) Titre : APPAREIL DE MESURE COMPORTANT UN BRAS A VERROUILLAGE INDEXE

(54) Title: MEASUREMENT DEVICE FEATURING AN INDEXED LOCKING ARM



(57) Abrégé/Abstract:

Appareil de mesure comportant une embase sur laquelle est montée pour pivoter, autour d'un axe horizontal, entre une position haute et une position basse, une première extrémité d'un bras articulé ayant une deuxième extrémité pourvue d'un organe de pointage. Un dispositif de blocage en position est monté entre l'embase et la première extrémité, le dispositif de blocage en position comprenant un cliquet monté pour s'opposer à un mouvement du bras vers la position basse et relié à des moyens de débrayage du cliquet.



PRECIS DE DIVULGATION

Appareil de mesure comportant une embase sur laquelle est montée pour pivoter, autour d'un axe horizontal, entre une position haute et une position basse, une première

5 extrémité d'un bras articulé ayant une deuxième extrémité pourvue d'un organe de pointage. Un dispositif de blocage en position est monté entre l'embase et la première extrémité, le dispositif de blocage en position comprenant un cliquet monté pour s'opposer à un mouvement du bras vers la position basse et relié à des moyens de débrayage du cliquet.

Appareil de mesure comportant un bras à verrouillage indexé

La présente invention concerne un appareil de mesure comportant un bras articulé. Un tel appareil de mesure est utilisé par exemple pour vérifier les cotes d'une pièce par exemple dans le cadre d'opérations de contrôle de qualité. Il est connu des appareils de mesure comportant une embase sur laquelle est montée pour pivoter autour d'un axe horizontal une première extrémité d'un bras articulé ayant une deuxième extrémité pourvue d'un organe de pointage tel qu'un palpeur ou un émetteur de faisceau laser. La deuxième extrémité du bras est également pourvue d'une poignée de manipulation qui permet à l'opérateur d'appliquer le palpeur contre la surface de l'objet à mesurer ou de diriger l'émetteur de faisceau laser vers une portion de l'objet à mesurer. Le bras articulé comprend généralement un premier segment articulé d'un côté à l'embase et de l'autre à un deuxième segment ayant une extrémité libre pourvue d'un poignet articulé emportant la poignée de manipulation et l'organe de pointage. Dans ces appareils de mesure, le bras articulé est généralement conçu pour avoir une position stable de repos ou d'inutilisation dans laquelle le premier segment s'étend sensiblement verticalement en butée contre une portion de l'embase et le deuxième segment est rabattu contre le premier segment. Dans cette position, le centre de gravité de l'ensemble segments, poignet, poignée de manipulation et organe de pointage s'étend sensiblement à l'aplomb de l'embase et tend à maintenir le premier segment en butée contre l'embase assurant ainsi la stabilité dudit ensemble.

Toutefois, un choc accidentel sur le bras risque de lui faire quitter sa position de repos, le bras basculant alors sous l'effet de son propre poids en amorçant un mouvement de descente jusqu'à ce que le bras heurte un obstacle. Ce type de choc peut aboutir à une détérioration de l'organe de pointage mais également des organes de guidage des mouvements

du bras et, plus généralement, de la structure du bras dans son ensemble.

Il est connu de monter un vérin élastique entre l'embase et le premier segment du bras pour compenser le poids du bras. Ce vérin a accessoirement pour effet de renforcer la stabilité du bras en position de repos.

Si le risque d'un basculement accidentel du bras est alors réduit, il n'en reste pas moins important.

Pour réduire encore ce risque, certains appareils de mesure comprennent un organe de blocage du coulisement de la tige du vérin. Cet organe de blocage a la forme d'une entretoise amovible ayant une section transversale sensiblement en forme de U qui est engagée sur la tige du vérin lorsque le bras est en position de repos de telle manière que l'entretoise s'oppose à un rapprochement du corps du vérin et de l'extrémité libre de la tige du vérin. Il existe cependant un risque de perte de l'entretoise, auquel cas le blocage du bras n'est plus possible, ou, au contraire, d'omission de l'entretoise sur la tige alors que l'opérateur exerce un effort sur le bras tendant à le faire quitter sa position de repos, auquel cas le bras et l'entretoise subissent des contraintes risquant de les fragiliser voire les détériorer.

Un but de l'invention est de fournir un appareil de mesure ayant une position de repos plus stable.

A cet effet, on prévoit, selon l'invention, un appareil de mesure comportant une embase sur laquelle est montée pour pivoter, autour d'un axe horizontal, entre une position haute et une position basse, une première extrémité d'un bras articulé ayant une deuxième extrémité pourvue d'un organe de pointage. Un dispositif de blocage en position est monté entre l'embase et la première extrémité, le dispositif de blocage en position comprenant un cliquet monté pour s'opposer à un mouvement du bras vers la position basse et relié à des moyens de débrayage du cliquet.

Ainsi, le cliquet constitue un moyen simple et fiable de blocage du bras en position assurant un verrouillage indexé du bras en position. Le cliquet, lorsqu'il est embrayé, s'oppose ainsi à un mouvement du bras vers la position basse empêchant la chute du bras et les détériorations qui peuvent en résulter.

D'autres caractéristiques et avantages de l'invention ressortiront à la lecture de la description qui suit de modes de réalisation particuliers non limitatifs de l'invention.

Il sera fait référence aux dessins annexés, parmi lesquels:

- la figure 1 est une vue en perspective d'un appareil de mesure conforme à l'invention, le bras étant en position haute de repos,

- la figure 2 est une vue partielle en perspective d'une armature de ce bras en position haute,

- la figure 3 est une vue partielle en perspective de l'armature du bras dans une position basse,

- la figure 4 est une vue partielle en perspective du bras avec un éclaté montrant le dispositif à cliquet,

- la figure 5 est une vue partielle en perspective avec un éclaté du dispositif à cliquet,

- la figure 6 est une vue schématique en élévation montrant la déflexion du premier segment du bras,

- la figure 7 est une vue partielle en coupe montrant le limiteur de couple,

- la figure 8 est une vue schématique montrant le circuit de commande d'un actionneur de débrayage du cliquet.

En référence aux figures, l'appareil de mesure conforme à l'invention comprend une embase 1 sur laquelle est montée

pour pivoter, autour d'un axe horizontal A, entre une position haute et une position basse, une première extrémité 2.1 d'un bras articulé, généralement désigné en 2, ayant une deuxième extrémité 2.2 pourvue d'un poignet articulé 3 sur lequel est fixé un organe de pointage 4.

Le bras 2 comporte plus précisément un premier segment 5.1 ayant une première extrémité formant la première extrémité 2.1 du bras 2 et une deuxième extrémité sur laquelle est articulée une première extrémité d'un deuxième segment 5.2 ayant une deuxième extrémité formant la deuxième extrémité 2.2 du bras 2.

L'agencement et la structure des articulations du bras 2, de l'embase 1 et du poignet 3 sont connus en eux-mêmes et ne seront donc pas détaillés ici.

Un dispositif de blocage en position, généralement désigné en 6, est monté entre l'embase et la première extrémité 2.1 du bras articulé 2.

Plus précisément, l'appareil comprend une armature articulée 7 comportant une partie fixe 7.1 rigidement fixée à l'embase 1 et une partie mobile 7.2 montée sur la partie fixe 7.1 pour s'étendre sous le premier segment 5.1 et pour pivoter autour de l'axe horizontal A. La partie fixe 7.1 a ici une forme tubulaire et est enfilé sur l'embase 1. Un vérin élastique 8 est monté entre les parties 7.1, 7.2 et tend à maintenir la partie 7.2 au contact du premier segment 5.1. L'armature articulée 7 forme une orthèse au niveau de l'articulation du bras 2 à l'embase 1.

Le dispositif de blocage en position comprend une roue dentée 9 coaxiale à l'axe A et solidaire en rotation de la partie mobile 7.2 et un cliquet 10 monté sur la partie fixe 7.1 pour être mobile entre une position active dans laquelle le cliquet est engagé entre deux dents de la roue dentée pour s'opposer à un mouvement du bras 2 vers la position basse et une position inactive dans lequel le cliquet 10 est dégagé de la roue dentée 9. Un bouton de commande mécanique 11,

manuelle, est monté sur la partie fixe pour déplacer le cliquet 10 entre ses deux positions.

Le bouton de commande mécanique 11 fait partie de moyens de débrayage du cliquet 10 qui comprennent également un actionneur électromécanique 12 relié au cliquet 10 par une chaîne de transmission mécanique symbolisé en 13 pour déplacer celui-ci de sa position active à sa position inactive. L'actionneur électromécanique 12 est relié à une unité de commande 21 elle-même reliée à une source d'alimentation 22 telle que le secteur, l'alimentation du bras 2, ou une batterie. Un bouton de commande électrique 14 est monté sur la deuxième extrémité 2.2 du bras articulé 2 et est relié électriquement à l'unité de commande 21. L'actionneur électromécanique 12 est ici un actionneur électromagnétique comme un solénoïde, un moteur pas à pas ou un actionneur linéaire.

Enfin, les moyens de débrayage comprennent un limiteur de couple généralement désigné en 15. Le limiteur de couple 15 comprend une première platine 16 solidaire de la roue dentée 9 et une deuxième platine 17 solidaire de la partie mobile 7.2. Les platines 16, 17 sont en appui élastique l'une contre l'autre au moyen de rondelles élastiques 18 de type Belleville. La platine 17 comporte des logements pour recevoir des billes en saillie de la platine 16 de telle manière que lorsqu'un couple supérieur à un seuil prédéterminé est exercé sur le bras et donc sur la partie mobile 7.2 alors que le cliquet 10 est en prise avec la roue dentée 9, les billes puissent sortir de leurs logements en repoussant les platines l'une par rapport à l'autre à l'encontre de l'effort des rondelles élastiques, autorisant alors un pivotement relatif des platines 16, 17 l'une par rapport à l'autre.

Un capteur d'effort 19 est monté sur la partie mobile 7.2 au voisinage du premier segment 5.1 du bras 2 et est relié à un organe d'alerte 20. L'organe d'alerte 20 est par

exemple un avertisseur lumineux ou voyant, un avertisseur sonore ou un élément vibrant monté sur la deuxième extrémité du bras. Le capteur d'effort 19 est monté pour détecter une flexion de la partie mobile 7.2. En variante, le capteur 19
5 peut être agencé pour mesurer une variation de l'écartement entre la partie mobile 7.2 et le segment 5.1.

Les moyens de débrayage sont agencés pour pouvoir provoquer un embrayage du cliquet 10 et sont reliés à un capteur 23 de détection de la position haute de repos du bras
10 2 pour commander l'embrayage du cliquet 10 lorsque le bras 2 est en position de repos (voir sur les figures 1 et 2). De la même manière, il peut être prévu de détecter une position sensiblement fixe du bras pendant une durée prédéterminée et de commander alors l'embrayage automatique du cliquet 10 pour
15 soulager l'opérateur.

L'unité de commande 21 est connue en elle-même et comprend par exemple un processeur programmé de manière connue en elle-même pour assurer les fonctions mentionnées ci-dessus.

20 En particulier, les moyens de débrayage peuvent avoir une structure différente de celle décrite et, par exemple, les moyens de débrayage comprennent un bouton de commande manuelle monté sur l'embase et relié électriquement à l'actionneur. Dans le cas où le bouton de commande est relié
25 à l'actionneur par une liaison sans fil, le bouton de commande peut être monté à un endroit quelconque de l'appareil de mesure voire sur un élément extérieur à celui-ci.

En variante, l'actionneur électromécanique est un
30 actionneur piézoélectrique.

La chaîne de transmission mécanique peut être réduite à sa plus simple expression : la tige de sortie d'un actionneur linéaire peut être reliée directement au cliquet 10.

Le limiteur de couple peut comprendre un anneau de
35 frottement intercalé entre la roue dentée et l'axe sur lequel

la roue dentée est montée, l'anneau de frottement étant agencé pour transmettre à la roue dentée un couple maximale inférieure à une valeur prédéterminée.

La liaison électrique du bouton de commande à
5 l'actionneur peut comprendre des moyens de liaison filaires ou des moyens de liaison sans fil et par exemple infrarouge ou radiofréquence.

REVENDICATIONS:

1. Appareil de mesure comportant une embase sur laquelle est montée pour pivoter, autour d'un axe horizontal, entre une position haute et une position basse, une première extrémité
5 d'un bras articulé ayant une deuxième extrémité pourvue d'un organe de pointage, caractérisé en ce qu'un dispositif de blocage en position est monté entre l'embase et la première extrémité, le dispositif de blocage en position comprend un cliquet monté pour s'opposer à un mouvement du bras vers la
10 position basse et relié à des moyens de débrayage du cliquet.

2. Appareil selon la revendication 1, dans lequel le dispositif de blocage en position comprend une roue dentée et le cliquet monté pour être mobile entre une position
15 active dans laquelle le cliquet est engagé entre deux dents de la roue dentée pour s'opposer à un mouvement du bras vers la position basse et une position inactive dans lequel le cliquet est dégagé de la roue dentée.

20 3. Appareil selon la revendication 1, dans lequel les moyens de débrayage comprennent un actionneur électromécanique relié au cliquet par une chaîne de transmission mécanique pour déplacer celui-ci.

25 4. Appareil selon la revendication 1, dans lequel les moyens de débrayage comprennent un bouton de commande manuelle relié électriquement à l'actionneur.

30 5. Appareil selon la revendication 3, dans lequel les moyens de débrayage comprennent un bouton de commande manuelle monté sur l'embase et relié électriquement à l'actionneur.

6. Appareil selon la revendication 3, dans lequel l'actionneur électromécanique est un actionneur piézoélectrique.

5

7. Appareil selon la revendication 3, dans lequel l'actionneur électromécanique est un actionneur électromagnétique.

10 8. Appareil selon la revendication 1, dans lequel les moyens de débrayage comprennent un limiteur de couple.

9. Appareil selon la revendication 2, dans lequel les moyens de débrayage comprennent un limiteur de couple, le cliquet
15 étant lié à l'embase pour coopérer avec la roue dentée liée à la première extrémité du bras, le limiteur de couple comprend une première platine liée en rotation à la première extrémité du bras et une deuxième platine liée en rotation à la roue dentée, les platines étant en appui élastique l'une contre
20 l'autre, l'une des platines comportant un logement pour recevoir au moins une bille en saillie de l'autre platine de telle manière que lorsqu'un couple supérieur à un seuil prédéterminé est exercé sur le bras, la bille puisse sortir de son logement en autorisant un pivotement relatif des
25 platines l'une par rapport à l'autre.

10. Appareil selon la revendication 2, dans lequel les moyens de débrayage comprennent un limiteur de couple, le cliquet étant lié à l'embase pour coopérer avec la roue dentée liée à
30 la première extrémité du bras, le limiteur de couple comprend un anneau de frottement intercalé entre la roue dentée et

l'axe sur lequel la roue dentée est montée, l'anneau de frottement étant agencé pour transmettre à la roue dentée un couple maximale inférieure à une valeur prédéterminée.

5 11. Appareil selon la revendication 1, dans lequel un capteur d'effort est monté sur un segment du bras adjacent à la première extrémité et est relié à un organe d'alerte.

12. Appareil selon la revendication 11, dans lequel le
10 capteur d'effort est agencé pour mesurer une déformation dudit segment du bras.

13. Appareil selon la revendication 12, dans lequel une
partie mobile s'étend sous ledit segment parallèlement à
15 celui-ci en étant écartée du segment, le capteur étant monté entre la partie mobile et le segment pour détecter une variation de l'écartement entre la partie mobile et le segment.

20 14. Appareil selon la revendication 11, dans lequel l'organe d'alerte comprend l'un au moins des éléments suivant : un avertisseur sonore, un avertisseur lumineux, un élément vibrant monté sur la deuxième extrémité du bras.

25 15. Appareil selon la revendication 1, dans lequel les moyens de débrayage sont agencés pour pouvoir provoquer un embrayage du cliquet et sont reliés à un capteur de détection d'une position prédéterminée d'inutilisation du bras pour commander
30 l'embrayage du cliquet lorsque le bras est en position d'inutilisation.

1/3

Fig.1

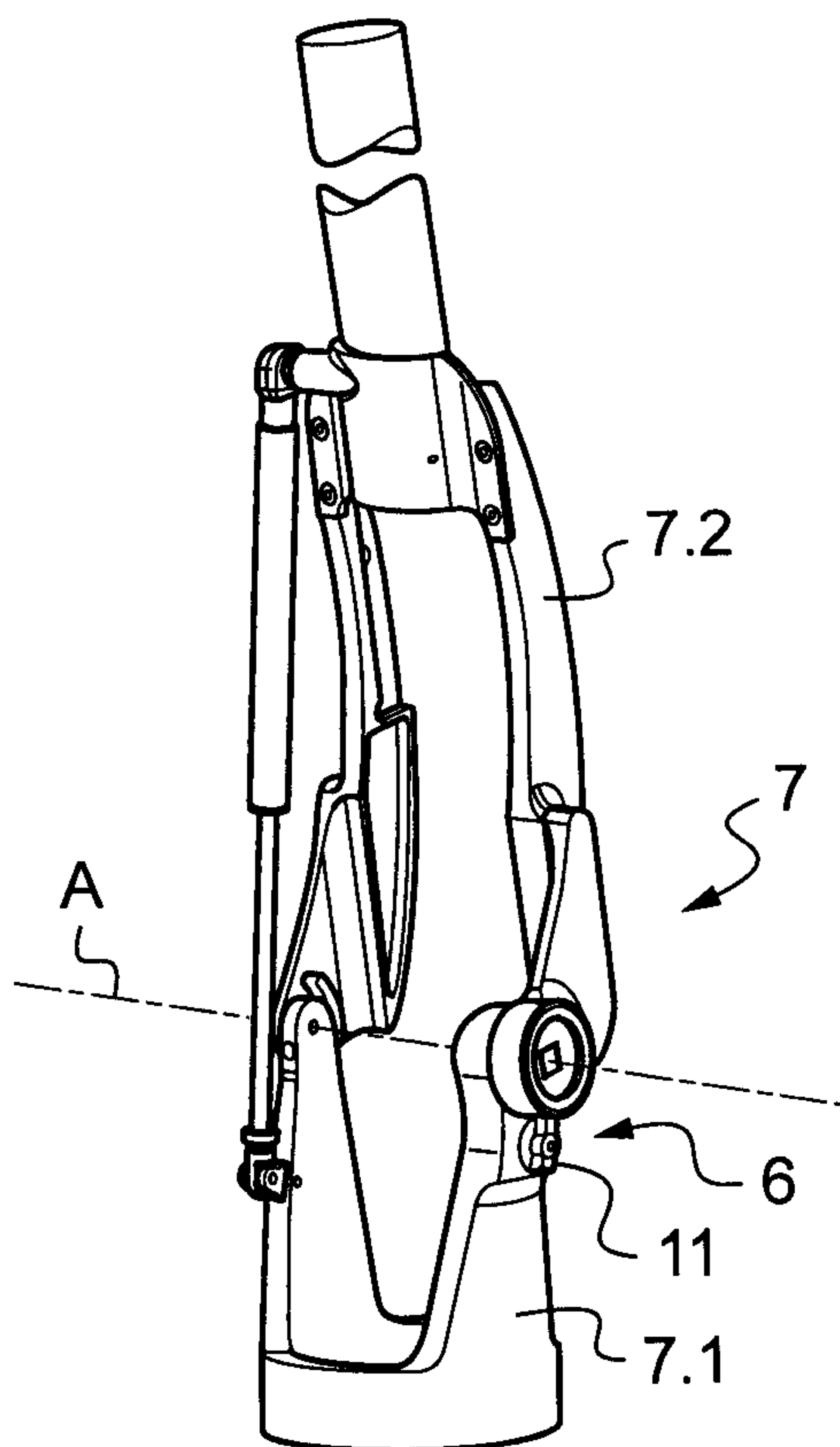
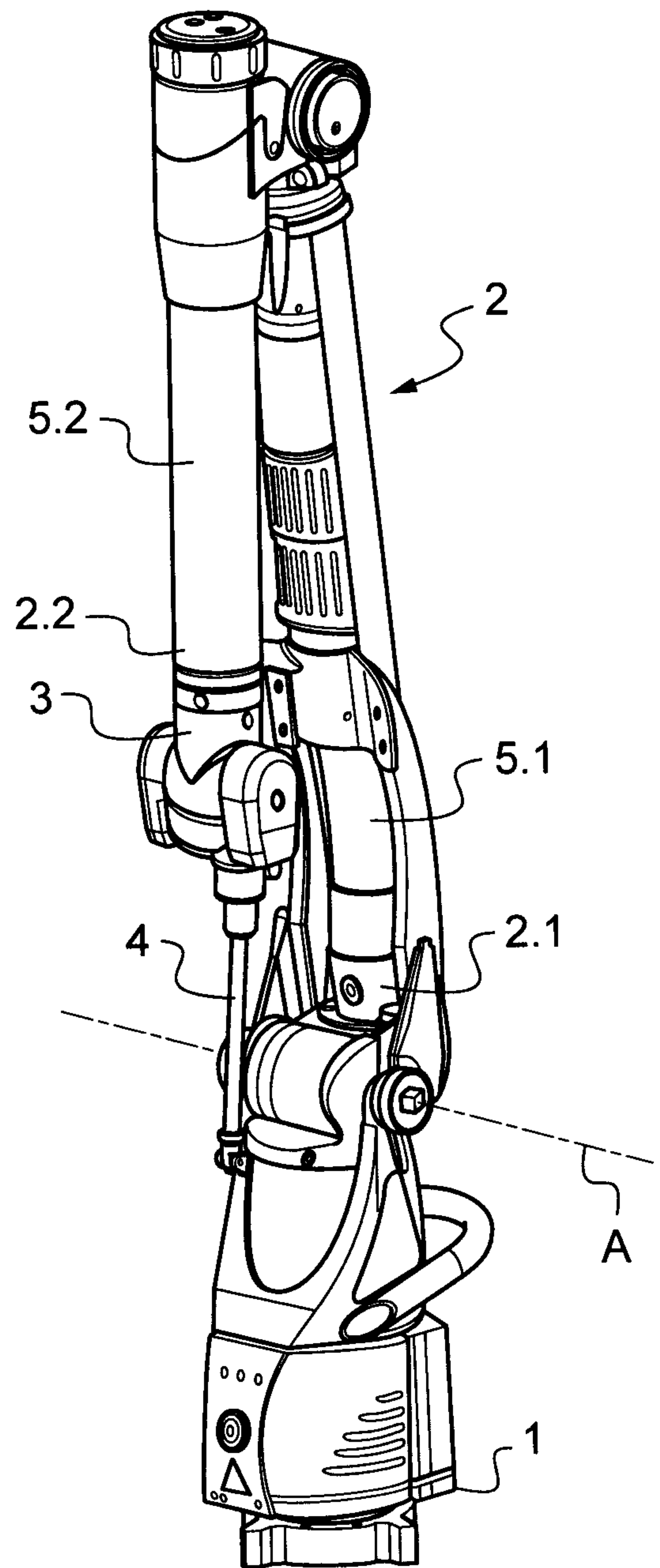
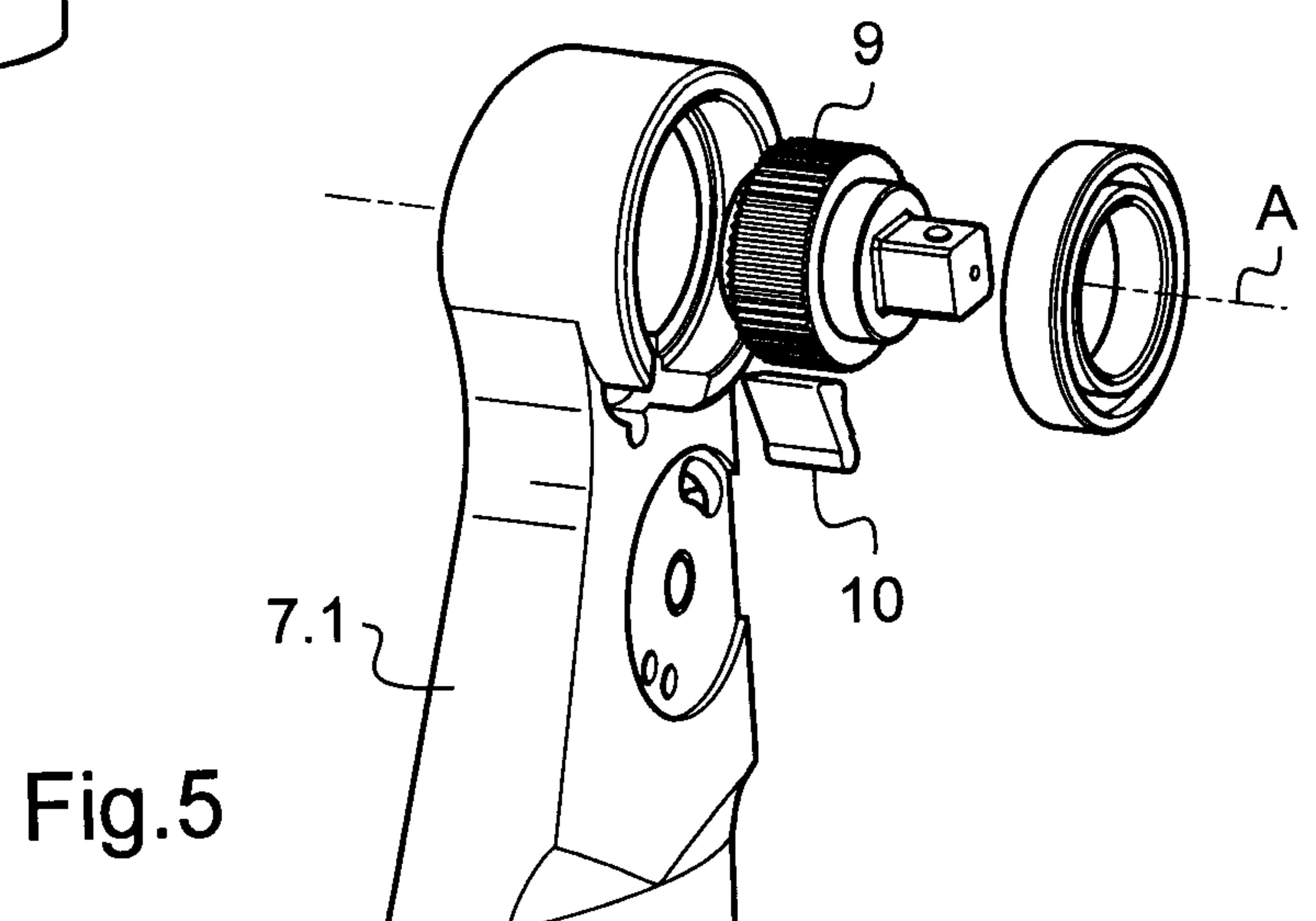
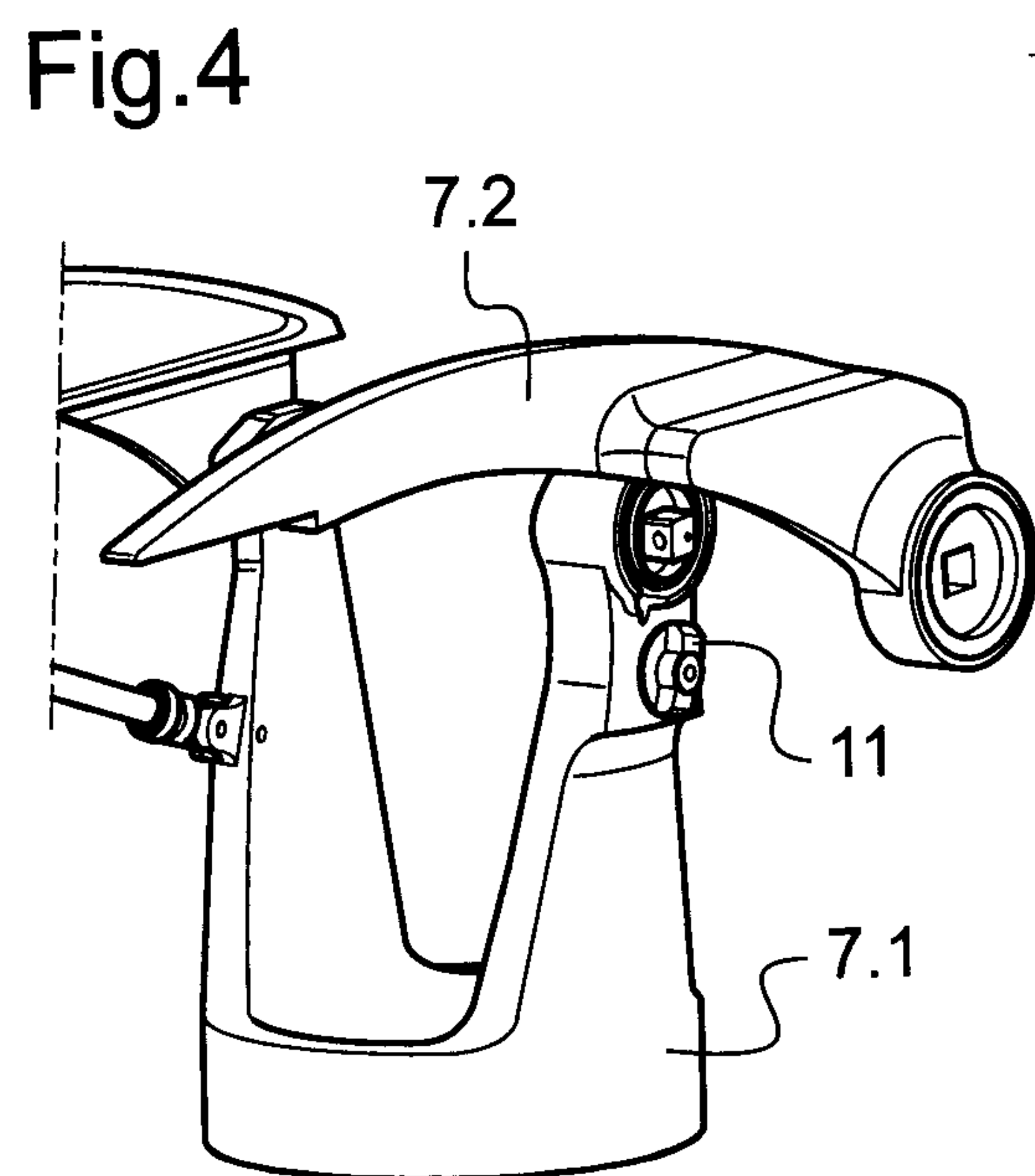
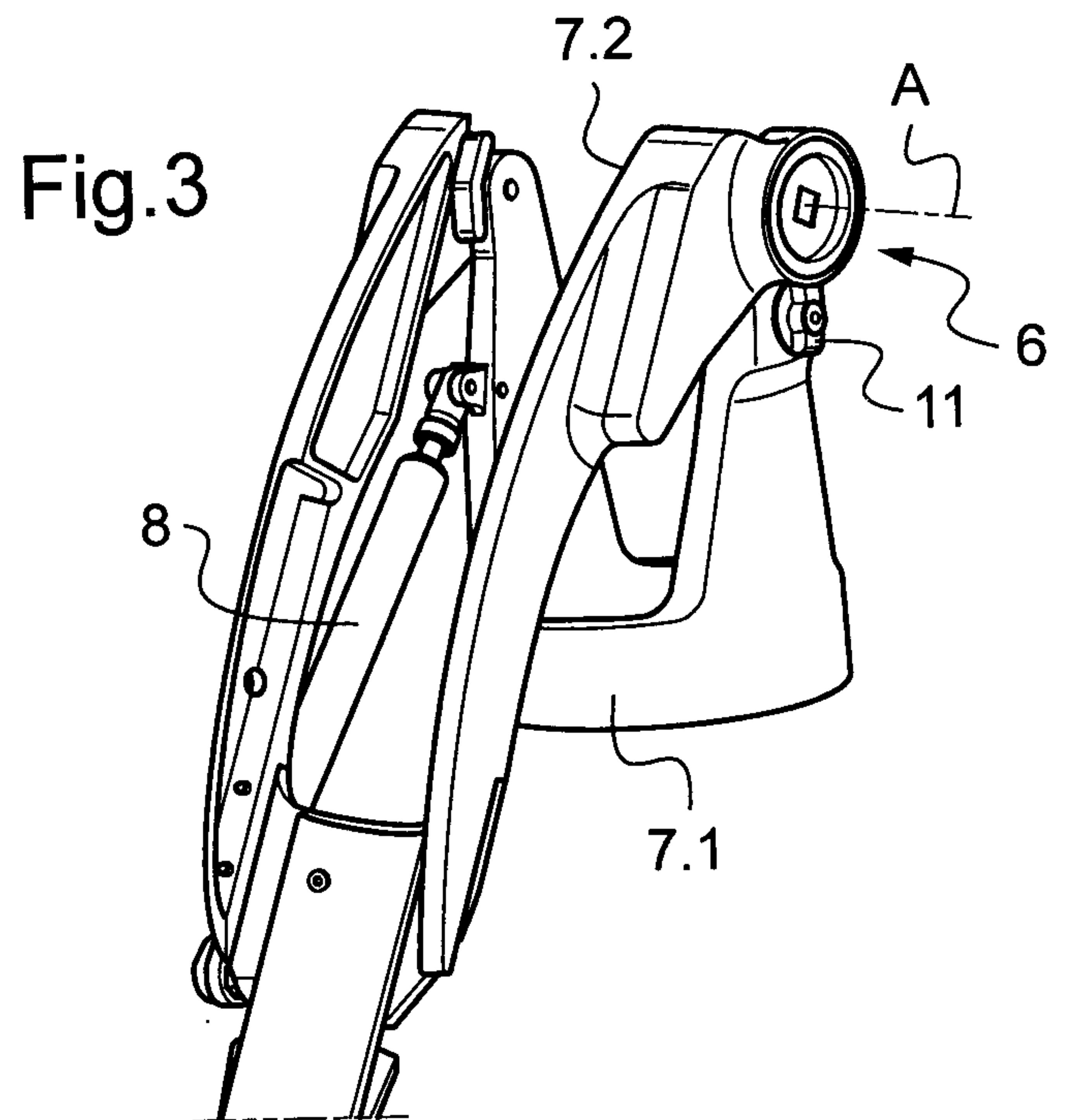


Fig.2

2/3



3/3

Fig.6

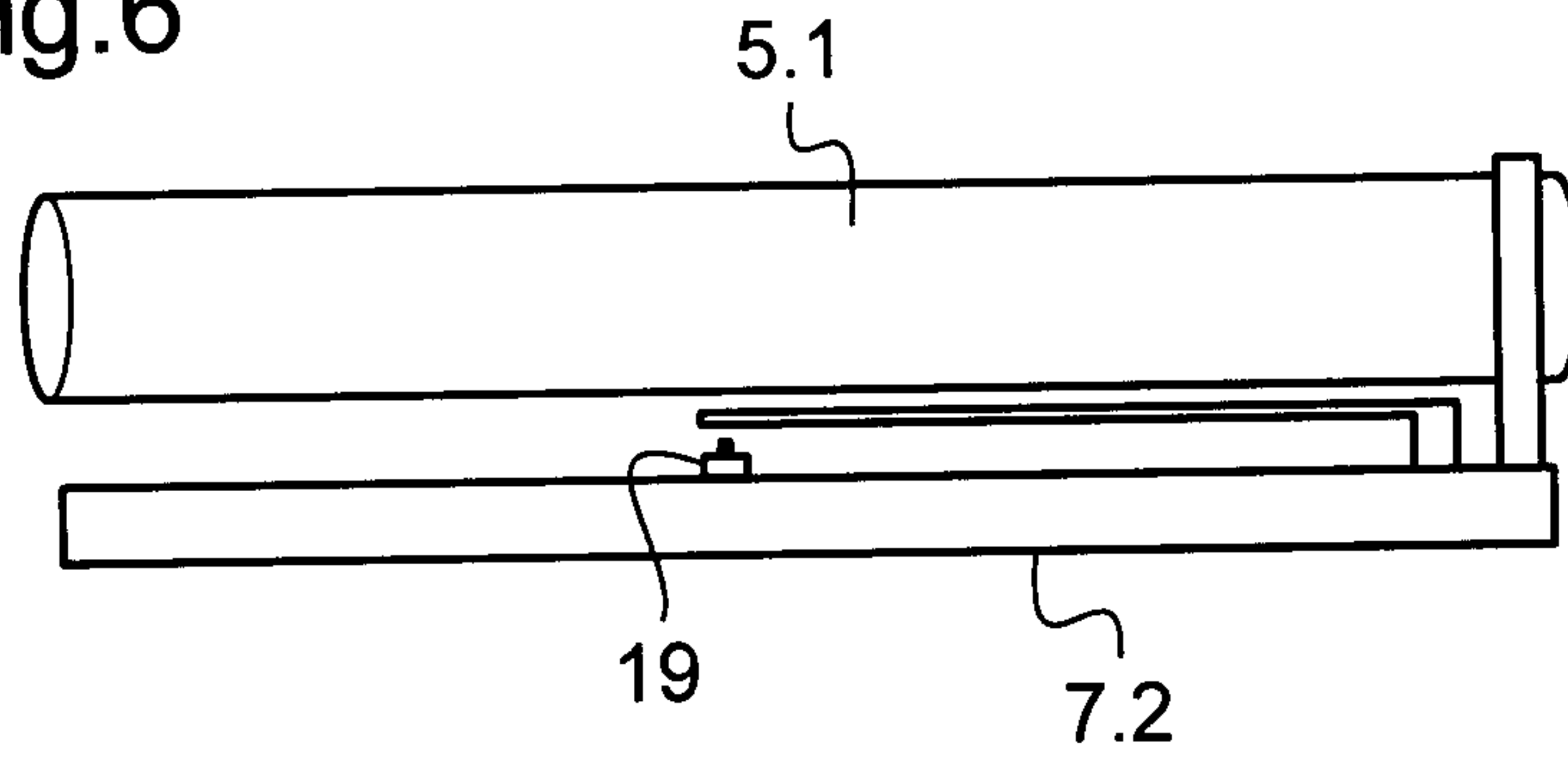


Fig.7

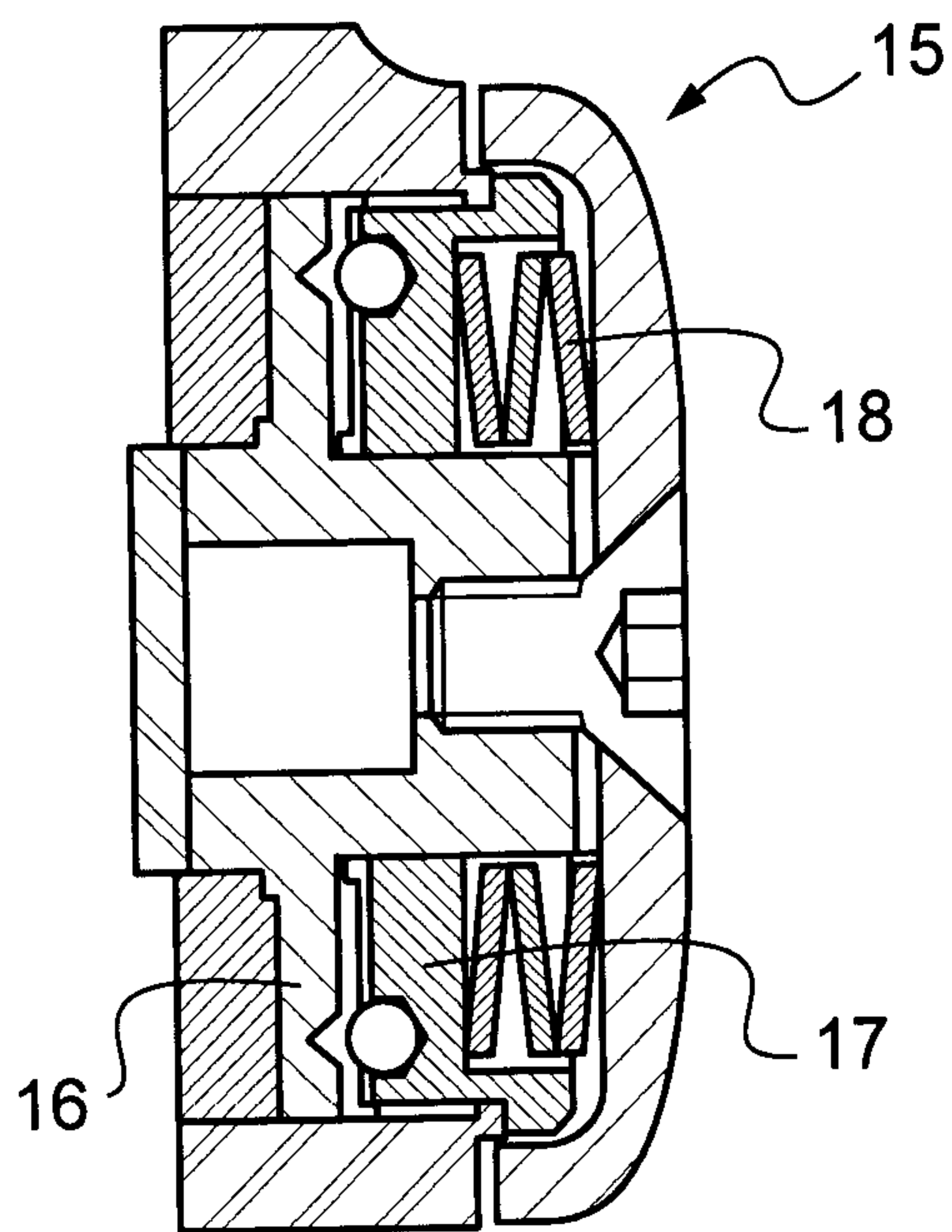


Fig.8

