

①2

DEMANDE DE BREVET D'INVENTION

A1

②2 Date de dépôt : 28.06.91.

③0 Priorité :

⑦1 Demandeur(s) : STE GLAENZER SPICER et ORAIN
Michel — FR.

⑦2 Inventeur(s) : ORAIN Michel.

④3 Date de la mise à disposition du public de la
demande : 31.12.92 Bulletin 92/53.

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

⑦3 Titulaire(s) : STE GLAENZER SPICER.

⑥0 Références à d'autres documents nationaux
apparentés :

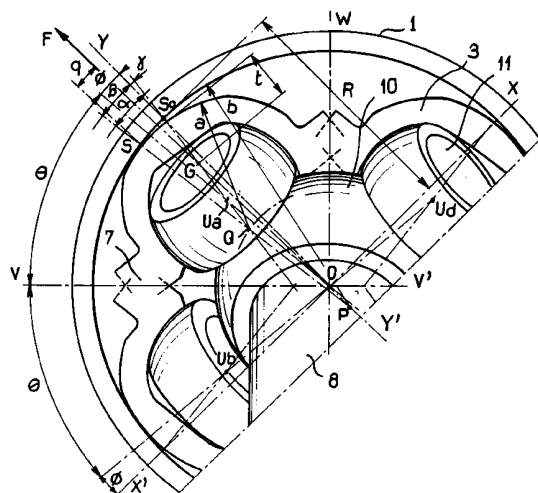
⑦4 Mandataire : Cabinet André Bouju.

⑤4 Joint de transmission articulé à quadruple liaison d'entraînement.

⑤7 Les quatre tourillons (11) transmettent au fût (1) la rotation de l'arbre (8) par l'intermédiaire de quatre couloirs (3) qui oscillent par roulement sans glissement sur la paroi intérieure du fût (1). En outre, chaque couloir (3) est couplé angulairement avec les deux couloirs adjacents par des dentures de conjugaison (7) de sorte que toute inclinaison d'un couloir entraîne une inclinaison contraire des deux couloirs adjacents et par conséquent une inclinaison dans le même sens pour le couloir opposé.

Les rayons (a, b) selon lesquels les couloirs roulent contre la paroi intérieure du fût et la position du centre de gravité (G) des couloirs sont tels que la force centrifuge (F) rappelle les couloirs en position neutre. La fréquence propre d'oscillation des couloirs sous l'effet de ce rappel est égale au double de la vitesse de rotation du joint. Cette relation est vraie pour toute vitesse de rotation de joint car la force centrifuge est proportionnelle au carré de la vitesse de rotation, et la fréquence propre est proportionnelle à la racine carrée de la force de rappel, donc proportionnelle à la vitesse de rotation.

Utilisation pour rendre le joint silencieux en assurant une auto-oscillation des couloirs à la fréquence voulue pour le fonctionnement.



La présente invention concerne un joint de transmission articulé à quadruple liaison d'entraînement.

On connaît d'après le FR-A-2 566 858, un tel joint de transmission comprenant un croisillon dont les
5 quatre bras radiaux, reliés à l'un des côtés de la transmission, sont engagés dans quatre couloirs longitudinaux reliés à l'autre côté de la transmission.

De tels joints sont capables de transmettre des vitesses de rotation très élevées sans frottement ni usure
10 significatifs, et sans qu'aucune vibration inhérente à la cinématique du joint ne soit transmise aux arbres d'entrée et de sortie. En effet, d'une part le joint est homocinétique, et il est d'autre part capable d'effectuer une révolution complète avec stricte immobilité de ses axes
15 géométriques d'entrée et de sortie, même lorsqu'ils forment un angle entre eux. Au contraire, avec un joint articulé ayant seulement une triple liaison d'entraînement (joint à tripode et trois couloirs), l'un au moins des axes effectue un léger mouvement planétaire au cours d'une révolution, et
20 ceci produit des vibrations à très haute vitesse.

Pour que les quatre liaisons d'entraînement puissent coexister sans tension mécanique dans le joint, il est nécessaire que les couloirs ou les tourillons soient des éléments montés oscillants par rapport au côté de la
25 transmission auquel ils sont associés.

En effet, lors du fonctionnement sous angle, lorsque le plan des axes des deux organes du joint forme un angle par rapport à chacun des axes de tourillons, les centres des tourillons ne se trouveraient plus dans l'axe
30 des couloirs si les tourillons ou les couloirs n'avaient pas une possibilité de se décaler légèrement.

Le décalage nécessaire pour chaque couloir ou tourillon est opposé à celui qui est nécessaire pour ses deux voisins. Les éléments oscillants (couloirs ou
35 tourillons) sont couplés angulairement entre eux pour imposer cette opposition de phase entre chaque élément oscillant et ses deux voisins. En l'absence d'un tel couplage, tous les éléments oscillants se

coucheraient dans le même sens sous l'action du couple à transmettre.

Ainsi, il y a quatre éléments oscillants et à tout instant, leurs mouvements sont égaux et opposés, de sorte que les forces d'inertie qui en résultent s'annulent entre elles et ne produisent aucune vibration torsionnelle sur l'un ou l'autre des côtés de la transmission. Par conséquent, malgré l'oscillation des éléments oscillants, les joints à quadruple liaison d'entraînement sont très bien adaptés non seulement pour les arbres de transmission latéraux aboutissant aux roues, mais aussi pour les vitesses de rotation plus élevées, par exemple 6000 t/min, que l'on rencontre en amont du différentiel notamment dans les arbres de transmission longitudinaux sur les véhicules à propulsion arrière ou à quatre roues motrices. De plus, sur ces joints, les angles de brisure maximum rencontrés en pratique sont très faibles, ce qui limite l'amplitude des oscillations des éléments oscillants, et aussi l'amplitude du mouvement de va et vient que doit effectuer le long de chaque bras de tourillon le galet sphérique qui y est généralement prévu. Ce mouvement est nécessaire pour que ce galet reste centré sur l'axe du couloir correspondant tout le long de chaque révolution du joint lorsque le joint fonctionne sous angle.

La fréquence d'oscillation des éléments oscillants est double de la vitesse de rotation du joint. Ainsi, pour une vitesse de rotation de 100 t/s (6000 t/min), par exemple, la fréquence d'oscillation des éléments oscillants est de 200 hertz. Bien que l'amplitude des mouvements d'oscillation soit faible -quelques degrés-, les forces d'inertie mises en jeu sont, à de telles fréquences, loin d'être négligeables.

On connaît d'après le FR-A-2 550 292, un galet pseudo-sphérique spécialement conçu pour les joints homocinétiques à haute vitesse. Ce galet pseudo-sphérique, monté coulissant sur un bras du croisillon, peut contacter simultanément et sans dommage les rives de ses deux chemins de roulement pendant les relaxations du couple ou à

l'instant des inversions de couple alors que l'effet de la force centrifuge est prépondérant par rapport à celui du couple à transmettre.

Or dans le joint selon le FR-A-2 566 858, c'est
5 la force de contact entre les couloirs et les bras du croisillon (c'est-à-dire, dans l'exemple, entre les couloirs et les galets prévus sur les bras du croisillon), qui assure l'oscillation alternative des couloirs -ou des tourillons- oscillants en leur communiquant les forces
10 alternatives qui leur sont nécessaires pour vaincre leur inertie. Les forces d'inertie alternatives à vaincre peuvent être du même ordre de grandeur que la force centrifuge appliquée aux galets. Cette force centrifuge n'est donc pas capable, à elle seule, de maintenir le galet
15 simultanément appuyé sur les deux chemins de roulement. Il peut en résulter des ruptures de contact et des percussions sonores de reprise de contact entre les galets et leurs chemins de roulement, lorsque les galets s'appuient alternativement sur un chemin et sur l'autre pour produire
20 la force alternative d'oscillation. Ceci est surtout vrai lorsque le couple transmis est trop faible pour privilégier l'appui sur l'un des deux chemins de roulement.

Le but de la présente invention est de rendre silencieux le fonctionnement d'un joint de transmission articulé à quadruple liaison d'entraînement, même sous
25 faible charge.

Suivant l'invention, le joint de transmission articulé à quadruple liaison d'entraînement, comprenant un premier organe à quatre couloirs longitudinaux et un
30 deuxième organe dont quatre tourillons radiaux sont reçus chacun dans un couloir avec possibilité de s'y incliner longitudinalement et latéralement, ces deux organes ayant des axes respectifs qui peuvent être décalés angulairement l'un par rapport à l'autre, l'un des deux éléments de
35 chaque couple "chemin de roulement-tourillon" étant monté par rapport à l'organe auquel il est associé de façon à pouvoir osciller autour d'un axe parallèle à l'axe dudit organe associé et écarté radialement d'un centre

d'inclinaison latérale du tourillon par rapport à son couloir, chaque élément oscillant étant couplé angulairement aux deux éléments oscillants adjacents pour osciller en opposition de phase par rapport à ceux-ci, est
5 caractérisé en ce que chaque élément oscillant est monté pour être rappelé en position neutre par la force centrifuge due à la rotation du joint, et en ce que la fréquence propre, exprimée en cycles par unité de temps, d'oscillation de chaque élément oscillant sous le rappel de
10 la force centrifuge à une vitesse donnée est sensiblement égale au double de cette vitesse exprimée en nombre de tours pendant ladite unité de temps.

De préférence, les éléments oscillants sont les couloirs, lesquels s'ouvrent vers l'axe de l'organe auquel
15 ils sont associés et sont appuyés par leur côté radialement extérieur de manière oscillante contre une paroi périphérique intérieure dudit organe associé.

L'invention est basée sur la constatation suivante: la force centrifuge produite par une masse en
20 rotation est proportionnelle au carré de la vitesse de rotation. D'autre part, la fréquence d'un mouvement oscillatoire soumis à une force de rappel vers une position neutre est proportionnelle à la racine carrée de la force de rappel. Par conséquent, si la force de rappel est une
25 force centrifuge, la fréquence propre du mouvement oscillatoire est proportionnelle à la vitesse de rotation. Par conséquent, si la fréquence propre des éléments oscillants est égale au double de la vitesse de rotation du joint pour une vitesse de rotation donnée, cette relation
30 sera vérifiée pour toutes les vitesses de rotation du joint. En d'autres termes, à toutes les vitesses de rotation du joint, la fréquence d'oscillation imposée aux éléments oscillants par la cinématique du joint correspond à leur fréquence propre d'oscillation, de sorte que la
35 force cyclique à appliquer aux éléments oscillants pour entretenir leur mouvement oscillant n'est plus qu'une très faible force de compensation des éventuels frottements résiduels dans le montage oscillant des éléments

oscillants.

Ainsi, l'invention propose une disposition particulière qui annule sensiblement en totalité la force alternative à fournir de l'extérieur aux éléments oscillants pour entretenir leur oscillation, ce qui rend impossible toute rupture cyclique de contact entre les bras radiaux et les couloirs, et assure donc le fonctionnement silencieux du joint.

Par ailleurs les quatre éléments de conduite ou galets étant disposés symétriquement deux à deux autour de l'arbre, les légers frottements résiduels de roulement dans les couloirs se compensent axialement très exactement deux à deux. Il en résulte que le joint est parfaitement neutre axialement, aucune réaction axiale ne pouvant être répercutée sur l'arbre lorsque le joint fonctionne sous angle et sous couple. Cet avantage important permet l'utilisation de ce joint sur les transmissions latérales de voitures à traction avant requérant un haut niveau de confort.

De plus, la disposition selon l'invention n'exige ni artifice ni pièce supplémentaire. Elle n'entraîne donc pratiquement aucun coût supplémentaire à la fabrication.

Selon une particularité préférentielle de l'invention, l'agencement est tel que le moment de rappel des éléments oscillants vers la position neutre est proportionnel à leur angle instantané d'oscillation. De la sorte, l'annulation de la force alternative à fournir aux éléments oscillants est assurée quel que soit l'angle de travail du joint. En effet, l'amplitude d'oscillation des éléments oscillants est variable, et, plus précisément, croît sensiblement comme le carré de l'angle de travail du joint. Mais comme il y a proportionnalité entre angle instantané d'oscillation et moment de rappel, la fréquence propre demeure indépendante de l'amplitude d'oscillation, conformément à la loi des mouvements isochrones, donc indépendante de l'angle de travail du joint.

D'autres particularités et avantages de l'invention ressortiront encore de la description ci-après,

relative à des exemples non limitatifs.

Aux dessins annexés:

- la figure 1 est une vue en bout, avec coupe transversale partielle, d'un joint homocinétique suivant l'invention, en position alignée;
- la figure 2 est une vue en élévation du même joint en position brisée, sous un angle d'environ 35° situé dans le plan de l'axe de deux tourillons opposés, l'organe à couloirs étant vu en coupe dans ce plan ;
- la figure 3 est une vue partielle de face du joint de la figure 2, avec coupe transversale partielle;
- la figure 4 est une vue analogue à la figure 3 mais après une fraction de tour, de sorte que l'angle de brisure est maintenant situé en dehors des plans des axes des couloirs opposés;
- la figure 5 est une vue partielle en coupe d'un mode de réalisation particulier du joint des figures 1 à 4;
- la figure 6 est une vue de dessus d'un couloir de la figure 5, avec demi-coupe selon le plan VI-VI de la figure 7;
- la figure 7 est une vue selon la ligne VII-VII de la figure 6;
- les figures 8 à 10 sont des vues partielles en bout de trois autres réalisations particulières du joint de transmission selon l'invention ;
- la figure 11 est une vue en bout, avec coupe partielle, arrachement et omission d'un galet, d'encore un autre mode de réalisation de l'invention ; et
- la figure 12 est une vue en coupe selon le plan XII-XII de la figure 11.

Le joint homocinétique représenté aux figures 1 à 4 comprend un premier organe ou organe extérieur constitué par un fût cylindrique 1 qui peut être fixé par exemple au moyen d'un flasque et de boulons, ou par tout autre moyen connu, sur l'un des organes mécaniques à relier. Ce fût comporte dans sa surface interne quatre zones méplates ou à faible courbure, formant berceaux d'oscillation 2 dans lesquelles sont ménagées des cannelures longitudinales. Ces

berceaux s'étendent sur des segments d'environ 30° chacun.

Quatre couloirs 3 en forme de gouttière
présentent sur la face radialement extérieure de leur voûte
une face de roulement 4 par laquelle ils reposent de
5 manière oscillante sur les berceaux d'oscillation du fût.
Les cannelures internes du fût engrènent avec des
cannelures longitudinales de même module usinées sur la
face de roulement 4. Le rayon extérieur moyen de cette face
de roulement 4 est inférieur à celui des berceaux cannelés
10 2 du fût, afin de permettre aux couloirs d'osciller en
roulant sans glisser à l'intérieur du fût.

La section de ces couloirs comprend
intérieurement deux segments circulaires concentriques 5,
centrés en un point Va, Vb, Vc ou respectivement Vd et
15 situés en vis-à-vis, ces deux segments étant raccordés par
une voûte intérieure 6 qui peut d'ailleurs assurer une
continuité cylindrique entre les deux segments.

Les deux bords des couloirs portent des
cannelures 7 usinées sur des surfaces cylindriques dont
20 l'axe correspond à peu près à la cannelure médiane de la
face de roulement 4 de ces couloirs. Ainsi, lorsqu'ils sont
en place à l'intérieur du fût, les quatre couloirs peuvent
osciller sans jeu et sans dur par roulement des dentures ou
cannelures à flancs en développante 2, 4 et 7 en contact
25 les unes avec les autres, à la manière d'engrenages
satellites en prise à l'intérieur d'une roue à denture
interne, avec cette particularité que, compte tenu du
couplage angulaire par les dentures 7, chaque couloir
oscille en opposition de phase par rapport à ses deux
30 voisins, comme on le verra plus en détail plus loin.

Le joint comprend également un arbre 8 soudé ou
fixé au moyen de cannelures 9 à un croisillon 10,
constituant le deuxième organe du joint, et retenu
axialement par un jonc 18. Ce croisillon comprend quatre
35 tourillons 11 orientés suivant deux axes perpendiculaires
et coplanaires et sur lesquels sont montés des galets 12 à
surface extérieure sphérique 13. Ces galets sont montés
coulissants et rotatifs sur les tourillons, soit par

contact direct entre leur alésage 14 et le tourillon, soit avec interposition d'aiguilles 15 retenues axialement par un dispositif à jonc 16 et rondelle de forme 17, connu en soi.

5 Ces galets, de courbure similaire à celles des surfaces 5 des couloirs qui constituent des chemins de roulement, peuvent se déplacer librement à l'intérieur de ces couloirs. Ils roulent sur les chemins de roulement 5 qui sont trempés superficiellement pour pouvoir supporter
10 des charges importantes sans déformation ni usure. Les couloirs 3 sont par exemple retenus axialement par des joncs élastiques 19 logés dans des gorges 20 usinées aux extrémités du fût 1. La forme sphérique des galets permet en outre aux tourillons 11 de s'incliner longitudinalement
15 dans les couloirs, comme représenté à la figure 2, lorsque le joint fonctionne sous angle, et aussi de s'y incliner latéralement, comme représenté à la figure 4, lorsque les couloirs sont eux-mêmes écartés de leur position neutre d'oscillation, comme on le verra en détail plus loin.

20 Le fonctionnement de base de ce premier mode de réalisation d'un joint suivant l'invention est le suivant, étant noté qu'aux figures 3 et 4, les cannelures entre couloirs et fût et entre les couloirs eux-mêmes ont été omises pour simplifier les schémas.

25 En ce qui concerne tout d'abord la cinématique des couloirs 3, on voit que lorsque le couloir centré en U_a tourne en sens horaire, les couloirs centrés en U_b et U_d tournent en sens anti-horaire, et par conséquent, le couloir centré en U_c (non visible à la figure 4) tourne en
30 sens horaire. Le point de contact entre les surfaces 2 et 4, qui constitue le centre instantané de rotation des couloirs relativement au fût, et qui est appelé S à la figure 4 et S_0 dans le cas particulier de la position neutre représenté à la figure 3, se déplace de part et
35 d'autre de la cannelure médiane (point S_0) des berceaux 2. Il en résulte que U_a et U_b d'une part, et U_c et U_d , d'autre part, se rapprochent les uns par rapport aux autres, alors que par ailleurs U_a et U_d d'une part, et U_b et U_c , d'autre

part, s'éloignent. Si l'on inverse le sens de rotation de l'un des couloirs, toutes les rotations et tous les déplacements relatifs sont également inversés. Les déplacements des points U_a à U_d représentés par les flèches T_1 à T_4 sont égaux en valeur absolue, dirigés circonférentiellement, et de sens alternés. Il en résulte selon une des caractéristiques de cette demande que les droites $U_a U_c$ d'une part, et $U_b U_d$, d'autre part, passent à tout moment par le centre P du fût. On en déduit selon une deuxième caractéristique que la rotation de $U_a U_c$ est égale et de sens opposé à la rotation de $U_b U_d$.

Lorsqu'un couple C est appliqué à l'arbre 8 et donc au croisillon 10, les couloirs 3 ne peuvent se coucher relativement au fût sous l'effet de ce couple, car leurs tendances à un tel mouvement se contrarient par le jeu des dentures 7 de conjugaison qui a pour effet de prévenir toute inclinaison des couloirs dans un même sens sous l'action du couple. Par contre, les efforts appliqués aux galets sont égaux et tous les couloirs transmettent une égale part du couple, soit chacun: $C/4$. Ceci se vérifie même en dépit d'un défaut de division circulaire, soit du croisillon, soit des berceaux internes 2 du fût. Autrement dit, la liaison croisillon/couloirs est isostatique.

La mise sous angle δ de l'arbre ne provoque aucune déviation des couloirs par rapport à leur position neutre d'oscillation lorsque la position angulaire du fût 1 autour de son axe est telle que l'angle de brisure δ est dans le même plan que deux des axes de tourillon (figure 3).

La figure 4 représente le même joint vu selon l'axe du fût après une fraction de tour du fût 1 et de l'arbre 8 autour de leurs axes respectifs avec conservation de l'angle de brisure δ , de sorte que les axes $U_a U_c$ et $U_b U_d$ du croisillon font maintenant un angle de 45° avec l'axe géométrique de brisure VV' . Ces axes $U_a U_c$ et $U_b U_d$, calés de construction à 90° -donc en vraie grandeur- font dans cette

vue avec VV' un angle Θ inférieur à 45° . Pour accommoder ce déplacement, les couloirs ont oscillé d'un angle γ relativement au fût 1 et symétriquement relativement à l'axe VV' comme ils y sont astreints par le jeu des
 5 dentures 2, 4 et 7. Il en résulte que l'axe VV' bissecteur des tourillons du croisillon, est aussi bissecteur des axes rectangulaires XX' et YY' du fût 1. Autrement dit, la brisure autour d'un axe bissecteur des tourillons n'entraîne aucune rotation de l'arbre 8 relativement au fût
 10 1, ce qui montre que le joint est homocinétique.

Donc le plan contenant l'axe OZ du fût 1 et l'axe OZ1 de l'arbre, ou plan de brisure, dont la trace est figurée par la ligne OW, est ici calé à un angle de phase de 45° relativement à l'axe OY du fût passant par la
 15 position S_0 du contact entre le fût et le couloir de centre U_a lorsqu'il est en position neutre d'oscillation.

Pour cet angle de phase de 45° , l'axe du tourillon OU_a présente un décalage angulaire ϕ maximum avec OY et fait avec le plan bissecteur OV un angle Θ tel que:

$$20 \quad \text{tg} \Theta = \cos \delta \text{ avec } \Theta = \frac{\pi}{2} - \phi$$

Pour l'exemple correspondant à la figure 4, on aurait: $\phi = 4^\circ, 10$

25 A noter que ϕ représenterait, dans un joint de cardan conventionnel le défaut d'homocinétie inhérent à cette articulation.

On constate qu'à une variation de l'angle de phase de 0° à 45° soit $1/8$ de tour, correspond une
 30 oscillation d'un quart de période, autrement dit la fréquence d'oscillation des couloirs est égale au double de la vitesse de rotation du joint.

Remarque: L'angle de travail $\delta = 30^\circ$ a été choisi pour que le décalage angulaire Θ et l'angle d'oscillation
 35 des couloirs soient relativement importants et faciles à distinguer sur les figures 3 et 4.

Pour un angle de travail $\delta = 15^\circ$ correspondant à un maximum pratique dans les applications à haute vitesse,

le décalage angulaire θ et l'angle d'oscillation χ seraient quatre fois plus petits.

Conformément à l'invention, les rayons de courbure a et b (figure 4) des faces de roulement 4 et berceaux 3 respectivement sont tels, par rapport à la position du centre de gravité G de la masse soumise à la force centrifuge avec chaque couloir (il s'agit essentiellement de la masse totale du couloir et du galet puisque le centre du galet est obligé de rester sur l'axe géométrique du couloir) que la force centrifuge F engendrée par cette masse en raison de la rotation de l'arbre 8 et du fût 1 autour de leurs axes OZ_1 et OZ constitue une force de rappel du couloir vers sa position neutre (position d'inclinaison nulle).

Pour cela, il faut que les valeurs de a et b soient déterminées pour que, pour chaque inclinaison du couloir, le déplacement de la position S_0 (figure 3) à une position telle que S (figure 4) du point de contact entre la face de roulement 4 et son berceau 2 soit suffisant pour que la ligne d'action OG de la force centrifuge passe entre les positions S_0 et S , et non pas au-delà du point S par rapport à la position S_0 , bien que le centre de gravité G (figure 4) se soit lui-même déplacé vers la ligne OS par rapport à sa position initiale G_0 (figure 3).

On voit que si on modifie l'exemple représenté pour que $a = 0$, c'est-à-dire pour que chaque couloir soit articulé au fût 1, la condition précitée ne pourrait pas être réalisée. Au contraire, la force centrifuge tendrait à accroître toute inclinaison des couloirs.

De plus, le berceau d'oscillation 2 usiné à l'intérieur du fût 1 et la face de roulement 4 du couloir sont profilés de telle manière, en particulier leurs rayons b et a sont tels, que la fréquence propre d'oscillation du couloir sous l'effet de rappel dû à la force centrifuge, fréquence exprimée en cycles par unité de temps, soit égale à deux fois la vitesse de rotation du joint, exprimée en nombre de tours par la même unité de temps.

Plus spécifiquement, dans le cas illustré à la figure 4, le plan de symétrie QU_a du couloir 3, s'incline d'un angle γ pour contenir le centre U_a commun au galet sphérique et aux pistes circulaires du couloir.

5 Le centre d'oscillation instantané du couloir passe de S_0 (figure 3) en S (figure 4) sur le prolongement de la ligne des centres PQ à une distance q de la ligne d'action de la force centrifuge F passant par le centre O du joint et par le centre de gravité G du couloir. Il est
10 clair que le moment: Fxq de la force centrifuge F relativement au centre d'oscillation S tend à ramener le couloir en position neutre.

Par ailleurs, on fait selon l'invention en sorte que, pour les petites amplitudes considérées, le moment Fxq
15 croisse linéairement comme l'angle γ d'inclinaison du couloir. Ainsi, la fréquence naturelle d'oscillation du couloir est indépendante de l'amplitude de l'oscillation, donc de l'angle de travail δ du joint.

De plus, on sait que dans un tel système, la
20 fréquence naturelle d'oscillation, quelle que soit l'amplitude d'oscillation (compte tenu du paragraphe précédent) croît comme la racine carrée du moment de rappel Fxq . Or, comme la force centrifuge F est elle-même proportionnelle au carré de la vitesse de rotation, il en
25 découle que la fréquence naturelle d'oscillation croît exactement comme la vitesse de rotation du joint.

Il suffit donc, selon la présente invention, de déterminer les rayons de roulement oscillant a et b du couloir et du barillet en fonction de la masse du couloir
30 et de son inertie relative à l'axe d'oscillation, pour établir une fréquence d'oscillation naturelle qui demeurera toujours égale au double de la vitesse de rotation du joint. On peut considérer que l'inertie du couloir est indépendante de la position de S pour les petites
35 amplitudes en cause. De plus, selon la présente invention, les rayons de roulement oscillant a et b sont rendus compatibles avec le type de liaison articulée choisie pour la conjugaison intercouloir.

Ainsi, selon la présente invention, l'oscillation des couloirs à une fréquence double de la vitesse de rotation, qui rend le joint parfaitement homocinétique, s'effectue sans emprunter de force motrice alternative aux galets et donc sans possibilité de rupture périodique de contact entre les galets et les pistes des couloirs.

Condensé théorique:

Couple de rappel dynamique exercé sur le couloir pendant la rotation du joint à la vitesse angulaire ω :

$$Fq = k \gamma M \omega^2 \quad (1)$$

On voit que ce couple de rappel est proportionnel:

- à l'inclinaison γ du couloir
- à la masse totale M du couloir et du galet
- au carré de la vitesse angulaire ω de rotation du joint
- à un coefficient géométrique k dépendant des rayons de roulement a et b et de la position du centre de gravité G défini par R et par t (figure 3).

Pour les petites oscillations, seules considérées ici, on trouve:

$$k = \frac{ab}{b-a} (R-t) - Rt \quad (2)$$

L'inertie du couloir relative au centre d'oscillation est: $I_0 = m \rho^2$ où m est la masse du couloir et ρ le rayon de giration moyen.

La fréquence naturelle d'oscillation est:

$$f = \frac{\omega}{2\pi} \sqrt{\frac{kM}{m}} \quad (3)$$

Or on impose une fréquence propre f égale à deux fois la vitesse de rotation N du joint en tours/seconde (avec: $N = \frac{\omega}{2\pi}$). Donc on écrit:

$$2N = \frac{N}{\rho} \sqrt{\frac{kM}{m}} \quad (4)$$

Ce qui revient à imposer en tenant compte de la relation (2):

$$k = 4\rho^2 \frac{m}{M} = \frac{ab}{b-a} (R-t) - Rt = p (R-t) - Rt \quad (5)$$

$$\text{avec: } \frac{ab}{b-a} = p \quad \text{ou} \quad \frac{1}{p} = \frac{1}{a} + \frac{1}{b} \quad (6)$$

En utilisant (5):

$$p = (4\rho^2 \frac{m}{M} + Rt) \frac{1}{R-t} \quad (7)$$

"p": rayon équivalent imposé qu'aurait la face de roulement 4 du couloir si elle oscillait sur un berceau plan.

Par ailleurs, l'étude cinématique montre que le rayon primitif "e" de l'engrènement intercouloir est également une fonction simple de "p".

On trouve:

$$e = \frac{1}{\sqrt{2}} (R-p) = \frac{1}{\sqrt{2}} \left[R - (4\rho^2 \frac{m}{M} + Rt) \frac{1}{R-t} \right] \quad (8)$$

Pour: $e > 0$ le rayon primitif de l'engrènement intercouloir est convexe

$e = 0$ l'engrènement est ponctuel (axe d'articulation)

$e < 0$ le rayon primitif est convave.

Cette relation (8) définit donc le mode et les dimensions de la liaison articulée possible entre couloirs 3 contigus, en fonction du profil de leur section et fixe les proportions à respecter pour obtenir le résultat recherché, objet de cette demande de brevet.

Dans l'exemple représenté aux figures 5 à 7, les dentures dorsales 4 de rayon primitif a et latérales 7 de rayon primitif e à profils en développante sont conformées à froid dans une ébauche en tôle pliée en U. Les dentures n'occupent qu'une partie de la longueur à chacune des extrémités du couloir comme le montrent les figures 6 et 7. Sur le reste de la longueur il peut y avoir roulement entre faces libres ou au contraire léger jeu.

Les dentures internes 2 du fût 1 sont formées à l'intérieur d'une bande circulaire 29 qui n'est fixée à la paroi du fût 1 qu'après introduction des couloirs, pour pouvoir introduire les couloirs.

Les extrémités 30 des dentures 4 du couloir servent de retenue axiale du couloir par contact avec le bord de la bande circulaire dentée 29.

La figure 8 représente une version dans laquelle le couloir porte des dentures dorsales 4 et latérales 7 analogues à celles de la figure 5. Mais ici le couloir 3

est avantageusement réalisé à partir de bande laminée directement au profil final souhaité, y compris les dentures. Il suffit de la tronçonner à la longueur requise et de la traiter pour obtenir les couloirs terminés.

5 Dans ce cas, les dentures occupent toute la longueur du couloir. Les berceaux dentés 2 du fût peuvent être soit laminés à froid soit brochés.

 La figure 9 représente une version dans laquelle la denture dorsale 4 du couloir 3 est formée à froid ou
10 usinée.

 La denture interne 2 du fût 1 est formée à froid.

 La liaison intercouloir est assurée par des axes ou rouleaux 31 cylindriques, d'axe parallèle à l'axe du fût 1, qui correspondent du point de vue cinématique à une
15 articulation ou encore à une denture de rayon primitif e de valeur zéro. Chaque rouleau 31 est engagé dans deux évidements semi-cylindriques, formant portées, appartenant chacun à l'un des couloirs 3. Des dégagements 32 situés de part et d'autre des portées des rouleaux permettent
20 l'articulation relative des couloirs contigus.

 La figure 10 représente une version dans laquelle la liaison intercouloir est assurée par des rouleaux 33 d'une manière similaire à celle de la figure 9. Ces rouleaux n'occupent qu'une portion de la longueur des
25 couloirs qui s'appuient et roulent les uns sur les autres par des surfaces cylindriques 37 de rayon e . Les rouleaux 33 forment donc clavette empêchant les surfaces 37 de patiner les unes sur les autres. Chaque rouleau 33 occupe deux évidements semi-cylindriques formés chacun dans l'une
30 des surfaces cylindriques de rayon e .

 La liaison dorsale du couloir avec le barillet est assurée par des rouleaux cylindriques 34 qui transfèrent la force utile au fût 1.

 Hors ces rouleaux, la face de roulement 4 du
35 couloir présente un rayon de roulement a en appui sur le berceau 2 du fût constitué par une surface interne qui est plane donc de rayon b de valeur infinie. Les rouleaux 34, formant clavettes, occupent deux évidements semi-

cylindriques ménagés respectivement dans la face de roulement 4 et dans le berceau 2.

Les figures 11 et 12 représentent une version utilisable pour transmissions haute-vitesse ou transmissions latérales de traction avant et pour un angle de brisure δ maximum de 20° . Le barillet porte des renflements internes 38 utilisant l'espace laissé libre entre les couloirs. Ces renflements sont percés de trous longitudinaux 39 laissant passage à des vis 40 de fixation d'un capot 41 et du fût 42 sur une bride 43 solidaire de l'arbre moteur 44. Un bouton en matière plastique 45 emmanché à l'extrémité libre de l'arbre portant le croisillon assure la limitation amortie de la course de coulisement du joint par butée sur le fond de la bride.

Ces exemples de réalisation ne sont pas limitatifs et d'autres versions peuvent être établies qui observeraient les conditions propres à assurer, selon la présente invention, l'égalité de la fréquence dynamique naturelle d'oscillation des couloirs et de la fréquence d'oscillation imposée par la cinématique de ce joint homocinétique.

Le rayon de liaison intercouloir peut être négatif. Le rayon b des berceaux du fût peut être négatif c'est-à-dire que ces berceaux peuvent être convexes, auquel cas le rayon a de la face de roulement 4 des couloirs peut être infini (faces planes).

L'invention est applicable à un joint non coulissant, dont le centre O est fixe, par exemple selon la structure de base représentée à la figure 5 du FR-A-2 566 858.

On pourrait concevoir un joint dont les couloirs seraient ouverts radialement vers l'extérieur, et les bras radiaux seraient portés par la face interne du fût avec possibilité d'oscillation.

Les cannelures peuvent être hélicoïdales.

REVENDEICATIONS

1. Joint de transmission articulé à quadruple
liaison d'entraînement, comprenant un premier organe (1) à
quatre couloirs longitudinaux (3) et un deuxième organe
5 (10) dont quatre tourillons radiaux (11) sont reçus chacun
dans un couloir (3) avec possibilité de s'y incliner
longitudinalement et latéralement, ces deux organes (1, 10)
ayant des axes respectifs (OZ1, OZ) qui peuvent être
décclés angulairement l'un par rapport à l'autre, l'un des
10 deux éléments de chaque couple "chemin de roulement (3) -
tourillon (11)" étant monté par rapport à l'organe (1, 10),
auquel il est associé, de façon à pouvoir osciller autour
d'un axe (S_O , S) parallèle à l'axe (OZ) dudit organe
associé et décalé radialement par rapport à un centre (U_a ,
15 U_b , U_c , U_d) d'inclinaison latérale du tourillon (11) par
rapport à son couloir (3), chaque élément oscillant (3)
étant couplé angulairement aux deux éléments oscillants
adjacents pour osciller en opposition de phase par rapport
à eux, caractérisé en ce que chaque élément oscillant (3)
20 est monté pour être rappelé en position neutre par la force
centrifuge due à la rotation du joint, et en ce que la
fréquence propre, exprimée en cycles par unité de temps,
d'oscillation de chaque élément oscillant (3) sous le
rappel de la force centrifuge (F) à une vitesse donnée est
25 sensiblement égale au double de cette vitesse exprimée en
nombre de tours pendant ladite unité de temps.

2. Joint de transmission articulé à quadruple
liaison d'entraînement, comprenant un premier organe (1) à
quatre couloirs longitudinaux (3) et un deuxième organe
30 (10) dont quatre tourillons radiaux (11) sont reçus chacun
dans un couloir (3) avec possibilité de s'y déplacer
longitudinalement et de s'y incliner longitudinalement et
latéralement, ces deux organes (1, 10) ayant des axes
respectifs (OZ1, OZ) qui peuvent être décalés angulairement
35 l'un par rapport à l'autre, chaque couloir (3) s'ouvrant
vers l'axe (OZ) de l'organe (1) auquel il est associé et
constituant un élément oscillant appuyé par son côté
radialement extérieur (4) de manière oscillante contre un

berceau intérieur (2) de l'organe (1) auquel il est associé, de façon à pouvoir osciller autour d'un axe (S_o , S) parallèle à l'axe (OZ) dudit organe associé (1) et décalé radialement par rapport à un centre (U_a , U_b , U_c , U_d) d'inclinaison latérale du tourillon (11) par rapport à son couloir (3), chaque couloir oscillant (3) étant couplé angulairement aux deux couloirs (3) adjacents pour osciller en opposition de phase par rapport à eux, caractérisé en ce que chaque couloir (3) est monté pour être rappelé en position neutre par la force centrifuge (F) due à la rotation du joint, et en ce que la fréquence propre, exprimée en cycles par unité de temps, d'oscillation de chaque couloir (3) sous le rappel de la force centrifuge (F) à une vitesse donnée est sensiblement égale au double de cette vitesse exprimée en nombre de tours pendant ladite unité de temps.

3. Joint selon la revendication 2, dans lequel le côté radialement extérieur (4) des couloirs (3), le berceau (2) de l'organe associé (1) comprennent des dentures interengagées par l'appui oscillant des couloirs, caractérisé en ce que les dentures sont adjacentes aux deux extrémités axiales des couloirs (3) et séparées par des faces lisses entre les couloirs.

4. Joint selon la revendication 3, caractérisé en ce que les faces lisses sont des faces de roulement sans glissement.

5. Joint selon la revendication 3 ou 4, caractérisé en ce que la denture de la paroi périphérique intérieure est portée par au moins une bague rapportée (29) qui forme en même temps bague d'immobilisation axiale des couloirs (3).

6. Joint selon l'une des revendications 3 à 5, caractérisé en ce que les couloirs (3) sont des tôles pliées en U dans lesquelles les dentures des couloirs sont conformées à froid.

7. Joint selon la revendication 7, dans lequel le côté radialement extérieur (4) des couloirs (3) et les berceaux (2) de l'organe associé (1) comprennent des

dentures interengagées pour l'appui oscillant des couloirs (3), caractérisé en ce que les dentures s'étendent sur toute la longueur axiale des couloirs, et en ce que les couloirs sont des tronçons d'une bande laminée au profil souhaité incluant les dentures.

8. Joint selon la revendication 2, dans lequel le côté radialement extérieur (4) des couloirs (3) et les berceaux (2) de l'organe associé (1) comprennent des faces de roulement sans glissement (36) pour l'appui oscillant des couloirs, caractérisé en ce que pour chaque couloir (3) une clavette (34) de préférence cylindrique est logée en partie dans un évidement de la face de roulement (4) du couloir (3) et en partie dans un évidement de la face de roulement (36) du berceau.

9. Joint selon l'une des revendications 2 à 8, dans lequel les couloirs (3) sont couplés angulairement entre eux par roulement sans glissement mutuel de faces de couplage, caractérisé en ce que pour chaque couple de faces de couplage, une clavette (33) de préférence cylindrique est logée dans deux évidements en regard appartenant chacun à l'une des faces de couplage du couple de faces de couplage.

10. Joint selon l'une des revendications 2 à 8, caractérisé en ce que les couloirs (3) sont reliés entre eux par des articulations (31) selon des axes parallèles à l'axe (OZ) de l'organe (1) auquel les couloirs (3) sont associés.

11. Joint selon la revendication 10, caractérisé en ce que chaque articulation est réalisée par une clavette (31) cylindrique logée dans deux évidements en regard appartenant chacun à l'un des couloirs (3) associés à l'articulation considérée.

12. Joint de transmission selon l'une des revendications 2 à 11, caractérisé en ce que le premier organe comprend un fût (42) entourant les couloirs et comportant entre les couloirs des renflements intérieurs (38) traversés par des alésages (39) dans lesquels sont engagées des vis (40) de fixation du fût à une bride (43).

13. Joint de transmission selon l'une des revendications 1 à 12, dans lequel la liaison entre chaque élément oscillant (3) et l'organe associé (1) est une liaison de roulement sans glissement entre une face (4) de l'élément oscillant (3) et une face (2) de courbure différente portée par l'organe associé (1), caractérisé en ce que pour chaque élément oscillant est vérifiée la relation

$$\frac{ab}{b-a} = (4 \rho^2 \frac{m}{M} + Rt) \frac{1}{R-t}$$

dans laquelle

a = rayon de courbure de la face de roulement de l'élément oscillant

b = rayon de courbure de la face de roulement de l'organe associé

= rayon de giration moyen du centre de gravité de l'élément oscillant

m = masse de l'élément oscillant

M = masse totale engendrant la force centrifuge de rappel de l'élément oscillant en position neutre

R = distance entre le point de roulement et l'axe de l'organe associé à l'élément oscillant

t = distance entre le point de roulement et le centre de gravité de l'élément oscillant.

14. Joint selon la revendication 13, caractérisé en ce qu'il vérifie en outre sensiblement la relation suivante

$$e = \frac{1}{\sqrt{2}} \left[R - (4 \rho^2 \frac{m}{M} + Rt) \frac{1}{R-t} \right]$$

avec la table d'interprétation suivante:

e ≠ 0: e représente le rayon de courbure de faces de roulement sans glissement par lesquelles les éléments oscillants sont couplés angulairement entre eux, et les faces sont convexes si e > 0 et concaves si e < 0

e = 0: chaque élément oscillant est articulé aux deux éléments oscillants voisins.

15. Joint selon l'une des revendications 1 à 14,
caractérisé en ce que le montage oscillant des éléments
oscillants est tel que le moment de rappel des éléments
oscillants sous l'action de la force centrifuge est
5 sensiblement proportionnel à leur angle instantané
d'oscillation.

FIG. 1

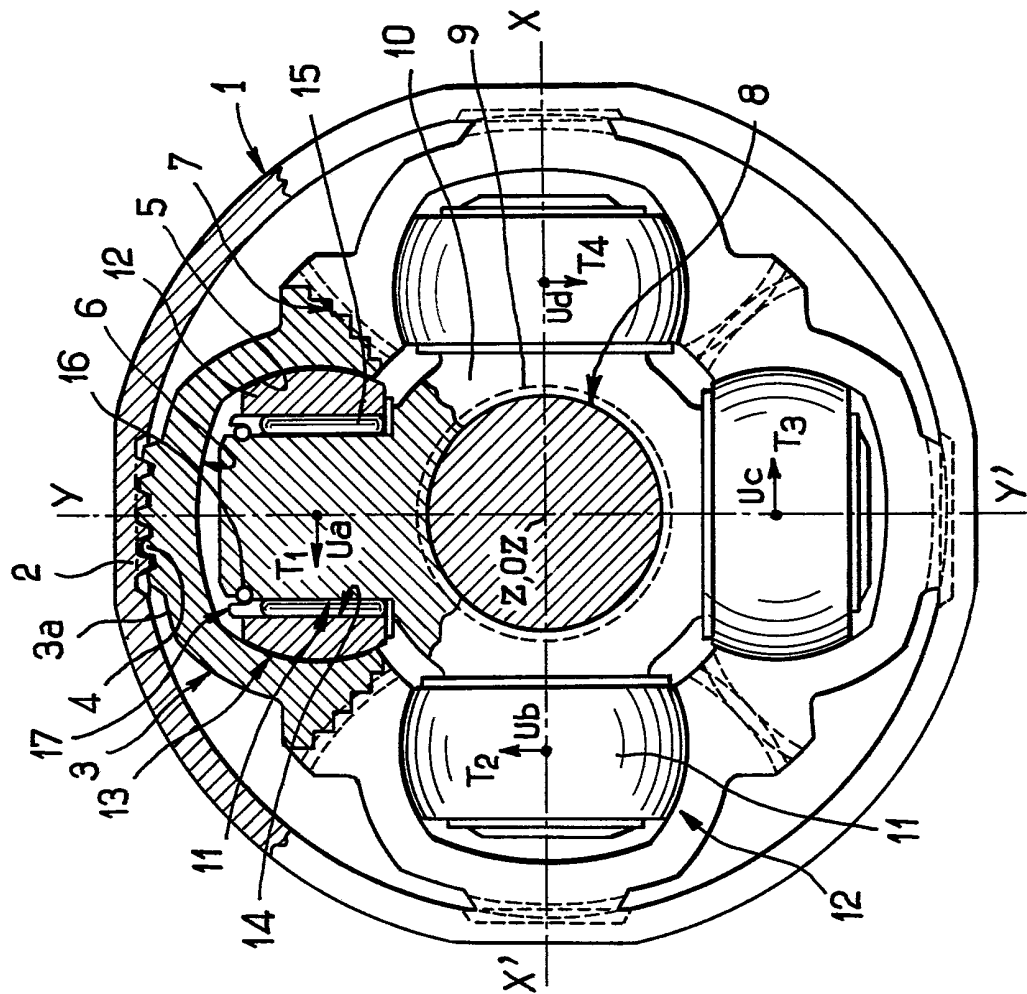
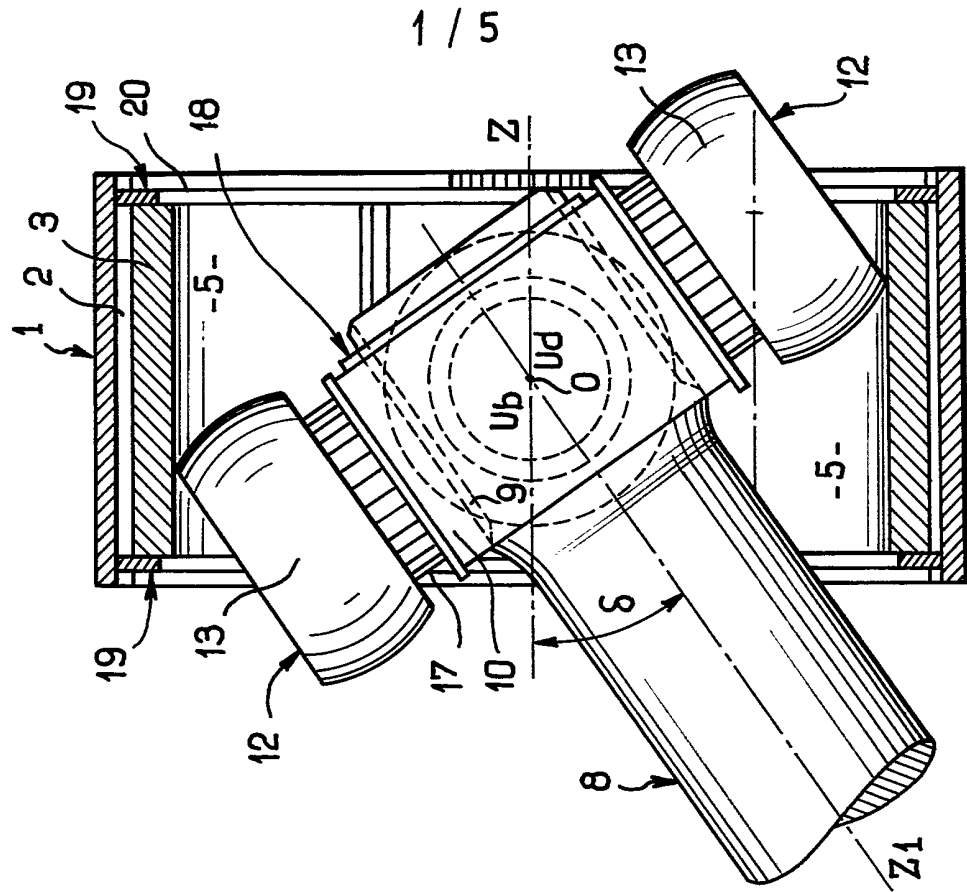
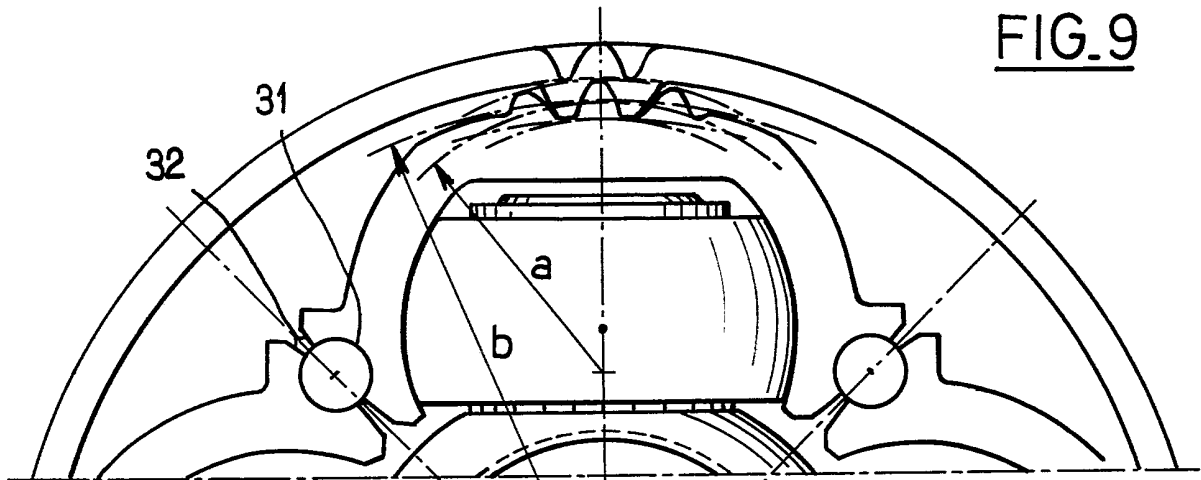
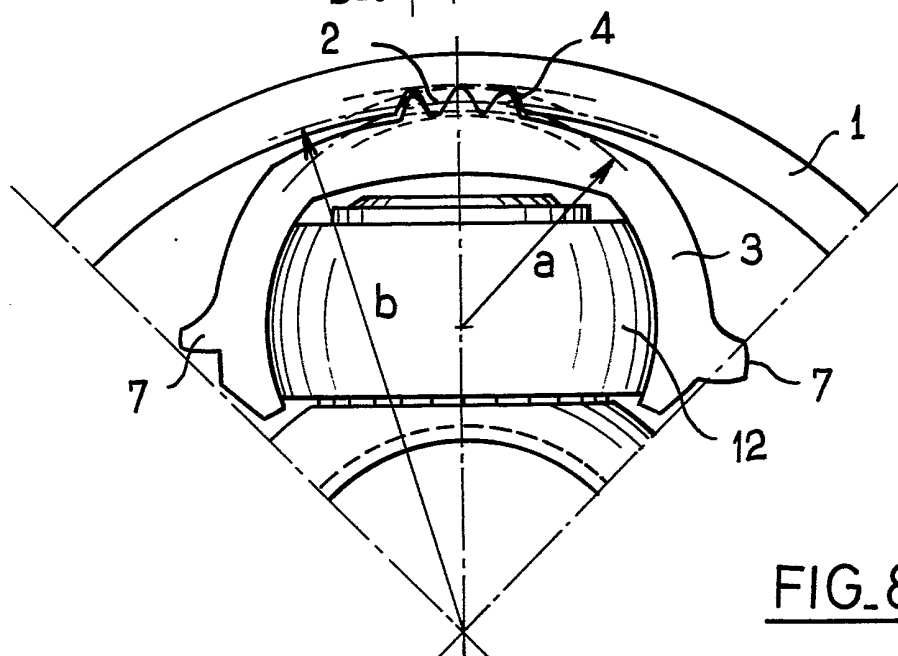
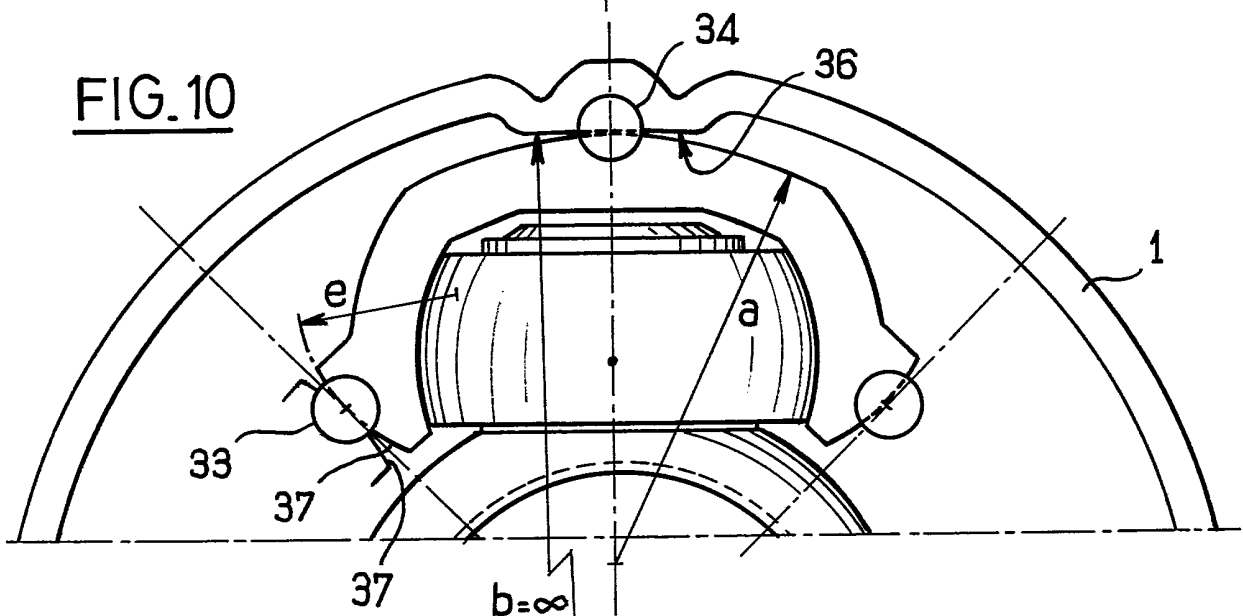


FIG. 2



4 / 5

FIG.9FIG.10FIG.8

5 / 5

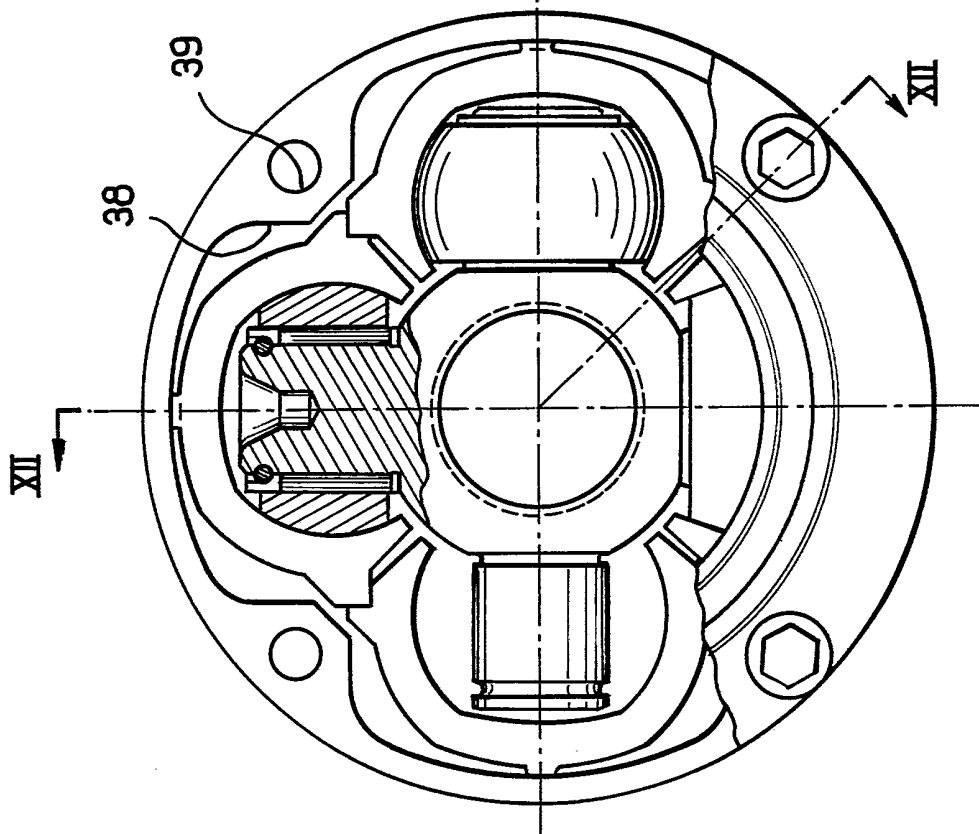


FIG. 11

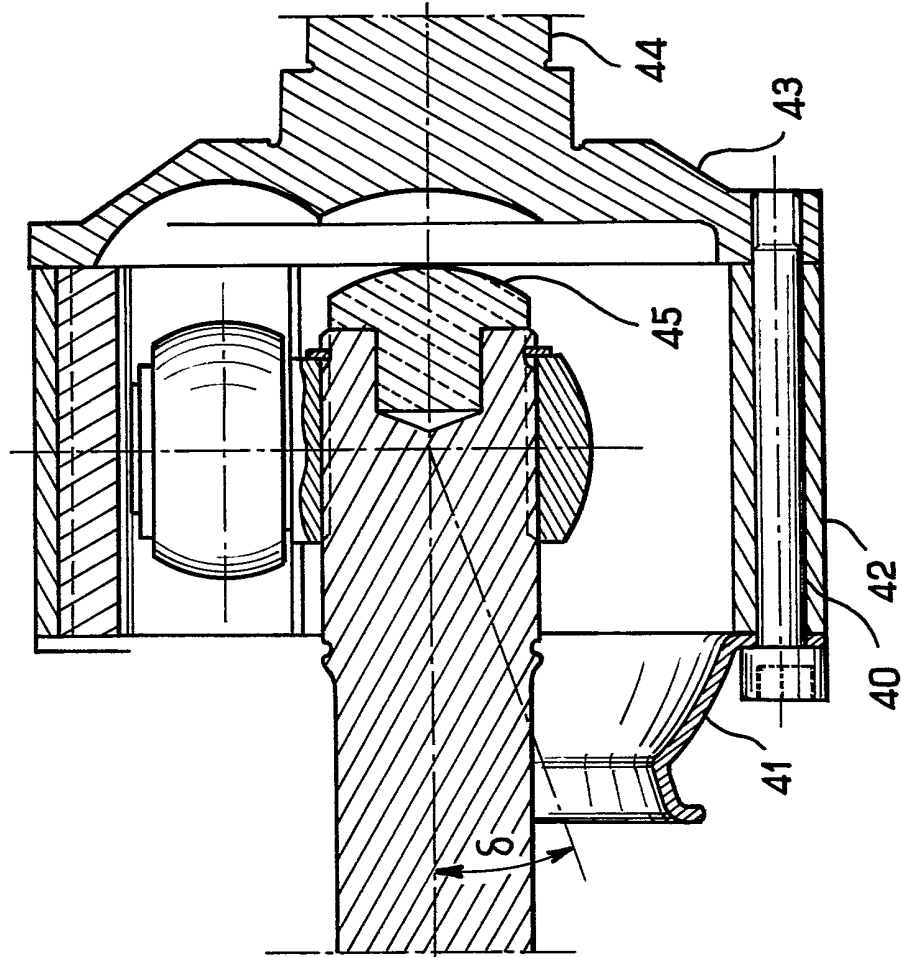


FIG. 12

INSTITUT NATIONAL
de la
PROPRIETE INDUSTRIELLE

RAPPORT DE RECHERCHE

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

FR 9108048
FA 459059

DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS		Revendications concernées de la demande examinée
Catégorie	Citation du document avec indication, en cas de besoin, des parties pertinentes	
A	US-A-2 670 614 (WILDHABER) * le document en entier * ---	1, 2
A	GB-A-2 174 477 (GLAENZER SPICER) * le document en entier * ---	1-3, 7
D, A	FR-A-2 566 858 (UNI-CARDAN) * le document en entier * -----	1-4, 7-11
		DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHES (Int. Cl.5)
		F16D
Date d'achèvement de la recherche 13 FEVRIER 1992		Examineur BALDWIN D. R.

CATEGORIE DES DOCUMENTS CITES	
X : particulièrement pertinent à lui seul	T : théorie ou principe à la base de l'invention
Y : particulièrement pertinent en combinaison avec un autre document de la même catégorie	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.
A : pertinent à l'encontre d'au moins une revendication ou arrière-plan technologique général	D : cité dans la demande
O : divulgation non-écrite	L : cité pour d'autres raisons
P : document intercalaire	*****
	& : membre de la même famille, document correspondant