

⑫

DEMANDE DE BREVET D'INVENTION

A1

⑫② Date de dépôt : 02.02.15.

③⑩ Priorité :

④③ Date de mise à la disposition du public de la
demande : 05.08.16 Bulletin 16/31.

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

⑥⑦ Références à d'autres documents nationaux
apparentés :

○ Demande(s) d'extension :

⑦① Demandeur(s) : MESSIER-BUGATTI-DOWTY Société
anonyme — FR.

⑦② Inventeur(s) : ATAMAN GARY.

⑦③ Titulaire(s) : MESSIER-BUGATTI-DOWTY Société
anonyme.

⑦④ Mandataire(s) : CABINET BOETTCHER.

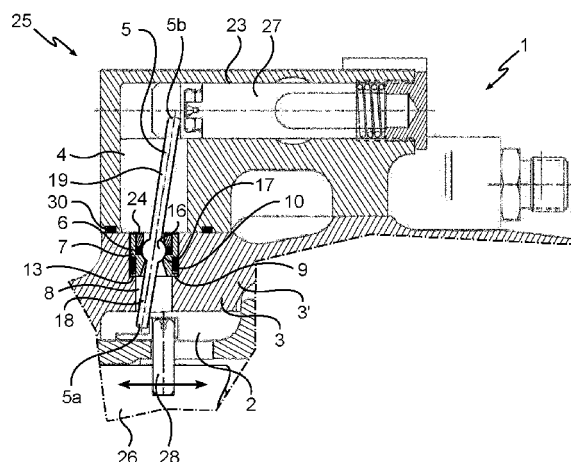
⑤④ SYSTÈME DE COMMANDE COMPORTANT UNE TIGE DE COMMANDE.

⑤⑦ Système de commande (1) comportant une tige de
commande (5) s'étendant entre :

- une première zone (2) située dans une enceinte hy-
draulique délimitée par une paroi d'enceinte (3); et
- une seconde zone (4) située à l'extérieur de ladite en-
ceinte hydraulique;

le système de commande (1) comportant en outre des
moyens d'étanchéité (6) disposés autour et contre cette tige
de commande (5) pour s'opposer au passage de fluide entre
les première et seconde zones (2, 4).

Le système comporte une pièce de guidage (7) assem-
blée de manière amovible vis-à-vis de la paroi d'enceinte
(3), les moyens d'étanchéité (6) sont assemblés à l'intérieur
de la pièce de guidage (7) de manière à autoriser un dépla-
cement relatif de la tige (5) par rapport à la pièce de guidage
(7) tout en réalisant une étanchéité entre lesdites première
et seconde zones (2, 4).



L'invention porte sur le domaine général des systèmes de commande s'étendant entre :

- une première zone située dans une enceinte hydraulique délimitée par une paroi d'enceinte ; et
- 5 - une seconde zone située à l'extérieur de ladite enceinte hydraulique et comportant une tige de commande s'étendant entre ces zones pour transmettre un effort d'une zone à l'autre.

ARRIERE PLAN DE L'INVENTION

10 Un tel système nécessite de réaliser une étanchéité entre les première et seconde zones et tout autour de la tige de commande.

 Cette étanchéité est couteuse à réaliser et susceptible de se dégrader dans le temps notamment du fait de l'usure occasionnée par les déplacements répétés
15 de la tige de commande.

OBJET DE L'INVENTION

 Un objet de l'invention est de fournir un système de commande dont l'étanchéité autour de la tige de commande, entre la première zone intérieure à l'enceinte
20 hydraulique et la seconde zone extérieure à l'enceinte hydraulique peut être facilement maintenue.

RESUME DE L'INVENTION

 A cette fin, il est proposé selon l'invention un système de commande comportant une tige de commande s'étendant entre :
25 :

- une première zone située dans une enceinte hydraulique délimitée par une paroi d'enceinte ; et
- 30 - une seconde zone située à l'extérieur de ladite enceinte hydraulique.

 Ce système de commande comporte en outre des moyens d'étanchéité disposés autour et contre cette tige de commande pour s'opposer au passage de fluide entre les première et seconde zones.

35 Le système selon l'invention est essentiellement

caractérisé en ce qu'il comporte en outre une pièce de guidage assemblée de manière amovible vis-à-vis de la paroi d'enceinte, les moyens d'étanchéité étant assemblés à l'intérieur de la pièce de guidage de manière à autoriser un déplacement relatif de la tige par rapport à la pièce de guidage tout en réalisant une étanchéité entre lesdites première et seconde zones.

L'invention présente plusieurs avantages comme :

1 minimiser le coût de fabrication de l'assemblage ;

2 localiser la surface de friction soumise à l'usure sur une pièce peu couteuse et amovible de l'assemblage, en l'occurrence la pièce de guidage, plutôt que sur la pièce hydraulique couteuse dans laquelle est formée l'enceinte hydraulique contenant la première zone ;

3 Minimiser le rebut des pièces de coût élevé en positionnant les zones de friction usinées sur la pièce de guidage amovible et de faible coût plutôt que sur la pièce hydraulique fixe et de coût élevé.

Préférentiellement, la paroi d'enceinte du système de commande selon l'invention est traversée par un alésage s'étendant entre lesdites première et seconde zones, la pièce de guidage étant placée au moins en partie à l'intérieur de cet alésage et venant en butée axiale contre des premiers moyens de butée axiale s'opposant au déplacement de la pièce de guidage vers la première zone et cet alésage est conformé pour autoriser l'extraction de la pièce de guidage hors de cet alésage.

Ce mode de réalisation permet d'extraire, depuis l'extérieur de l'enceinte hydraulique, la pièce de guidage pour, par exemple, réaliser la maintenance de l'étanchéité. La pièce de guidage peut être démontée pour être rénovée / traitée pour améliorer l'étanchéité périphérique de la tige de commande.

Selon un autre aspect, l'invention peut aussi concerner un actionneur d'atterrisseur d'aéronef, essentiellement caractérisé en ce qu'il comprend un système de commande selon l'un quelconque des modes de réalisation selon l'invention. Cet actionneur d'atterrisseur comporte :

- un piston hydraulique monté coulissant à l'intérieur de la première zone ;

- une première partie de la tige de commande qui s'étend dans la première zone pour pouvoir y être déplacée par ledit piston ;

- une seconde partie de la tige de commande qui s'étend dans la seconde zone située à l'extérieur de ladite enceinte hydraulique ;

- une pièce métallique est disposée dans cette seconde zone pour pouvoir y être déplacée par la tige de commande en fonction de la position de coulisement dudit piston hydraulique ;

- des moyens de détection du déplacement de la pièce métallique dans la seconde zone.

Grâce à l'invention, la fonction d'étanchéité dynamique autour de la tige de commande mobile est réalisée de manière fiable et à faible coût en la déportant de la pièce hydraulique définissant l'enceinte hydraulique vers la pièce de guidage qui est peu couteuse et facile à remplacer. Ainsi, le système de commande permet, à moindre coût, de détecter une position de coulisement de piston hydraulique dans la première zone haute pression. En fonction de la position de coulisement du piston hydraulique dans la première zone haute pression, la tige de commande déplace la pièce métallique disposée dans la seconde zone moyenne pression.

BREVE DESCRIPTION DES DESSINS

D'autres caractéristiques et avantages de l'invention ressortiront clairement de la description qui en est faite ci-après, à titre indicatif et nullement
5 limitatif, en référence aux dessins annexés, dans lesquels:

- La figure 1 représente une vue en coupe longitudinale d'une portion d'un actionneur d'atterrisseur d'aéronef équipé du système de commande
10 selon l'invention ;

- la figure 2 illustre une vue en coupe transversale de l'actionneur de la figure 1 avec une pièce de guidage en rotation de la tige de commande, cette pièce de guidage étant insérée de manière amovible
15 dans un alésage traversant une paroi d'enceinte hydraulique ;

- la figure 3 illustre un mode de réalisation particulier de l'assemblage entre la pièce de guidage et la paroi d'enceinte, ici la butée axiale entre la pièce de guidage utilise un lamage de l'alésage et un collet formé sur cette pièce de guidage, ce collet ayant une
20 forme complémentaire au lamage ;

- la figure 4 illustre, le même assemblage entre la pièce de guidage et la paroi d'enceinte hydraulique qu'à la figure 3 mais ici la pièce de guidage n'est pas
25 une pièce de guidage en rotation par une rotule, mais une pièce de guidage en translation de la tige ;

- la figure 5 illustre un autre mode d'assemblage entre la pièce de guidage et la paroi de l'enceinte hydraulique, ici une gorge est formée dans l'alésage et un anneau élastique introduit dans la gorge forme une
30 butée axiale de la pièce de guidage insérée dans l'alésage.

DESCRIPTION DETAILLEE DE L'INVENTION

Comme indiqué précédemment, l'invention porte sur un système de commande 1 comportant une tige de commande 5 s'étendant entre :

- 5 - une première zone 2 située dans une enceinte hydraulique délimitée par une paroi d'enceinte 3 ; et
- une seconde zone 4 située à l'extérieur de l'enceinte hydraulique.

Un passage 8, en l'occurrence un alésage 8, est formé au travers de la paroi d'enceinte 3 et s'étend
10 entre les première et seconde zones 2, 4. Une pièce de guidage 7 est disposée à l'intérieur de ce passage 8 et est assemblée de manière amovible vis-à-vis de la paroi d'enceinte 3. La tige de commande 5 passe au travers du passage 8 en traversant cette pièce de guidage qui est
15 évidée en son centre. Une première extrémité 5a de la tige 5 est placée dans la première zone 2 et une seconde extrémité 5b de la tige est placée dans la seconde zone 4. Des moyens d'étanchéité 6, en l'occurrence au moins un joint torique 22, sont disposés autour et contre la tige
20 de commande 5 pour s'opposer au passage de fluide, le long de la tige 5, entre les première et seconde zones 2, 4. Ces moyens d'étanchéité 6 sont assemblés à l'intérieur de la pièce de guidage 7 et sont conformés pour autoriser un déplacement relatif de la tige 5 par rapport à la
25 pièce de guidage 7 tout en réalisant l'étanchéité dans la pièce de guidage, le long de la tige 5, entre lesdites première et seconde zones 2, 4.

La première zone 2 est destinée à recevoir un fluide à haute pression hydraulique et la seconde zone 4
30 est destinée à recevoir un fluide plus faible pression hydraulique relativement à ladite haute pression.

Le guidage en déplacement de la tige de commande 5 par rapport à la paroi de l'enceinte hydraulique 3 est réalisé via la pièce de guidage 7 insérée dans l'alésage
35 8 de la paroi 3. Les moyens d'étanchéité 6 qui sont à

l'intérieur de cette pièce de guidage 7 sont amovibles par rapport à cette pièce qui est elle-même amovible par rapport à la paroi 3.

5 Le fait que le guidage et l'étanchéité contre la tige de commande 5 soient réalisés dans un insert, en l'occurrence dans la pièce de guidage 7, permet localiser ces fonctions dans une seule pièce 7 de petite taille relativement à la taille de la pièce hydraulique 3'.

10 Ainsi, lorsque l'on constate un défaut de guidage ou d'étanchéité autour de la tige de commande 5, il n'est pas nécessaire de remplacer la pièce hydraulique 3', mais il suffit d'extraire la pièce de guidage 7 et de la rénover ou la remplacer par une nouvelle pièce de guidage 7 et/ou de rénover ou remplacer les moyens d'étanchéité 15 6.

L'invention permet de simplifier la fabrication et la maintenance du système de commande 1. Elle permet aussi de réduire l'usure et le risque d'endommager la pièce hydraulique 3' contenant l'enceinte haute pression 20 lors d'opérations de maintenance.

Typiquement, le système de commande 1 selon l'invention est intégré à un actionneur d'atterrisseur d'aéronef 25 et la pièce hydraulique 3' dont la paroi 3 délimite l'enceinte hydraulique est une pièce massive de l'actionneur. L'étanchéité 6 peut être refaite autour de la tige tout en conservant la pièce 3' assemblée au reste 25 de l'atterrisseur. On limite ainsi la durée d'immobilisation de l'atterrisseur et le besoin de mise au rebut la pièce hydraulique 3'.

30 Comme on le voit sur la figure 1, cet actionneur 25 comporte un piston hydraulique 26 monté coulissant à l'intérieur de la première zone 2 de l'enceinte hydraulique. Une première partie de la tige de commande 5 s'étend dans cette première zone 2 pour être déplacée 35 soit directement, soit indirectement par ledit piston 26

lors de son déplacement.

Dans cet exemple particulier, une portion du piston 26 porte un index 28 qui se déplace avec le piston 26 lors de certains au moins de ses déplacements axiaux dans la première zone 2. Cet index 28 est disposé pour venir en contact contre la tige de commande 5 afin de la déplacer par rapport à la pièce de guidage 7 et ainsi commander une action dans la seconde zone 4, à l'extérieur de l'enceinte. Une pièce métallique 27 est disposée dans cette seconde zone 4 pour y être déplacée par une partie de la tige de commande 5 qui se trouve dans cette seconde zone 4, en fonction de la position de coulisement du piston hydraulique 26.

L'actionneur 25 comporte des moyens de détection du déplacement de la pièce métallique 27 dans cette seconde zone 4. Ces moyens de détection sont disposés à l'écart de la première zone haute pression et peuvent comprendre un capteur électronique de type capteur magnétique et/ou capacitif détectant la proximité de la pièce métallique 27 par rapport au capteur.

Ainsi, le système de commande 1 permet de commander, depuis l'intérieur de l'enceinte, le déplacement de la pièce métallique 27 à l'extérieur de l'enceinte. La détection du déplacement de la pièce métallique 27 permet de détecter une position de coulisement du piston hydraulique 26 dans l'enceinte.

Différents modes de réalisation de l'assemblage entre la pièce de guidage 7 et la paroi 3 vont maintenant être décrits. Chacun de ces modes peut s'appliquer tant pour le cas où le déplacement / guidage de la tige est rotulant, comme sur les exemples des figures 1, 2, 3, 5 que pour le cas où le déplacement / guidage de la tige est une translation linéaire selon un axe longitudinal de la tige, comme sur la figure 4.

Dans tous ces assemblages de la pièce 7 dans

l'alésage 8, on constate que :

5 - la pièce de guidage 7 est en butée axiale contre des premiers moyens de butée axiale 9 s'opposant au déplacement de la pièce 7 vers la première zone 2 ;

 - que l'alésage 8 est conformé pour autoriser l'extraction de la pièce de guidage 7 hors de l'alésage 8 par un coulisement de la pièce de guidage 7 en direction de la seconde zone 4 ; et

10 - que la pièce de guidage 7 est en butée axiale contre des seconds moyens de butée axiale 24 interdisant l'extraction de cette pièce 7 hors de l'alésage 8, ces seconds moyens de butée 24 sont amovibles.

15 Dans chacun des exemples d'assemblage entre la pièce de guidage 7 et la paroi 3, on constate que la pièce de guidage 7 est une pièce de révolution s'étendant selon un axe de révolution confondu avec l'axe principal de l'alésage 8 dans lequel est insérée / emmanchée cette
20 pièce de guidage 7.

 Dans les exemples des figures 1, 2, les premiers moyens de butée axiale 9 sont réalisés par un lamage 13 formé dans l'alésage 8 et s'étendent le long de toute la pièce de guidage 7. L'extrémité axiale de la pièce de guidage orientée vers / du côté de la première zone 2,
25 est en appui axial contre le fond de ce lamage 13.

 Dans les exemples des figures 3 et 4, la pièce de guidage 7 présente un épaulement annulaire externe 12 situé au voisinage de son extrémité qui est orientée vers la seconde zone 4. Ici, le lamage 13 s'étend le long
30 d'une portion seulement de la pièce 7 et est formé à l'extrémité de l'alésage 8 qui est orienté vers / placée du côté de la seconde zone 4. L'épaulement annulaire externe 12 est en appui axial contre ce lamage 13.

35 Dans l'exemple de la figure 5, les premiers

moyens de butée axiale 9 comportent un anneau élastique 14 s'étendant dans une gorge annulaire 15 formée à la périphérie interne de l'alésage 8. Cet anneau est disposé entre la pièce de guidage 7 et la première zone 2 et s'oppose au déplacement de la pièce de guidage 7 vers la première zone 2.

Dans chacun des exemples des figures 1 à 5, un bloc externe creux 23 est disposé de manière à définir ladite seconde zone 4 à l'extérieur de l'enceinte. Cette seconde zone 4 est majoritairement formée à l'intérieur du bloc externe creux 23. Ce bloc externe creux 23 est assemblé de manière amovible contre ladite paroi d'enceinte 3 et à l'extérieur de cette enceinte 3. Une partie de ce bloc externe creux 23 s'étend en vis-à-vis de l'alésage 8 de manière à former les seconds moyens de butée axiale 24 qui interdisent l'extraction de la pièce de guidage 7 hors de l'alésage 8.

Au moins un joint d'étanchéité 30 annulaire de l'alésage 8 est placé entre la paroi 3 et une face du bloc externe creux 23 de manière à réaliser tout autour de l'extrémité de l'alésage 8, une étanchéité entre la paroi 3 et ce bloc externe creux 23. Ce joint 30 s'oppose au passage de fluide entre la seconde zone 4 et l'extérieur du système selon l'invention.

L'étanchéité entre les première et seconde zones 2, 4 est aussi réalisée :

- au niveau de l'extérieur de la pièce de guidage 7 à l'aide d'un joint d'étanchéité 10 s'étendant tout autour de cette pièce de guidage 7, entre cette pièce de guidage 7 et une surface interne de l'alésage 8. Dans l'exemple des figures 1 à 5, ce joint d'étanchéité 10 est un joint annulaire, préférentiellement torique, s'étendant dans une gorge annulaire externe 11 formée dans et tout autour de cette pièce de guidage 7 ; et

- au niveau de l'intérieur de la pièce de guidage 7 à l'aide de moyens d'étanchéité 6 disposés à l'intérieur de la pièce de guidage 7, autour et contre la tige de commande 5 pour s'opposer au passage de fluide entre les première et seconde zones 2, 4. Ces moyens d'étanchéité 6 comportent préférentiellement un joint torique 22 en contact contre la tige et contre une surface annulaire interne de la pièce de guidage. Dans les modes des figures 1 à 3 et 5 où la tige comporte une rotule, ce joint 22 est en contact contre la rotule et autorise le pivotement de la tige tout en assurant l'étanchéité.

Dans chacun des modes de réalisation des figures 1 à 3 et 5, la tige de commande 5 présente une rotule 16 formée entre des extrémités terminales 5a, 5b de cette tige de commande 5. La pièce de guidage 7 comporte un siège de rotule 17 formé à l'intérieur de la pièce de guidage 7 et contre lequel est positionnée la rotule 16 pour permettre à la tige de commande 5 de pivoter autour d'un point central de la rotule et par rapport au siège de rotule 17 qui forme un appui annulaire de la rotule 16.

La rotule 16 présente une surface annulaire formant une portion de sphère et la tige 5 comporte une première portion 18 s'étendant depuis la rotule 16 jusqu'à la première zone 2 dans laquelle elle pénètre et une seconde portion 19 s'étendant depuis la rotule 16 jusqu'à la seconde zone 4 dans laquelle elle pénètre.

La première portion 18 est agencée pour commander depuis la première zone 2, le pivotement de la rotule 16 vis-à-vis du siège de rotule 17 et par conséquent le déplacement de la seconde portion 19 dans la seconde zone. Ceci entraîne le déplacement par coulisement de la pièce métallique 27 dans cette seconde zone.

La pièce de guidage 7 présente un lamage 20 formé entre le siège de rotule 17 et la seconde zone 4. Une bague annulaire de retenue 21 est disposée à l'intérieur de ce lamage 20 de manière à coincer la rotule 16 entre le siège de rotule 17 et cette bague annulaire de retenue 21.

On constate que le joint torique 22 est positionné entre la bague 21 et le siège de rotule 17. Ce joint 22 qui entoure la rotule est en contact radial contre la rotule 16 et contre une surface plane interne annulaire du lamage réalisé dans la pièce de guidage.

Ce joint torique 22 présente une épaisseur e inférieure à une distance d formée axialement entre une surface plane interne annulaire du lamage 20 et la bague annulaire de retenue 21. Ainsi, ce joint torique 22 est serré radialement entre la rotule 16 et la pièce de guidage 7 tout en pouvant se déplacer axialement entre la surface plane interne annulaire du lamage 20 et la bague annulaire de retenue 21. Ceci permet une légère adaptation du joint à d'éventuels défauts de forme de la rotule. La précision de l'usinage peut ainsi être minimisée.

Idéalement, la partie du bloc externe creux 23 qui s'étend en vis-à-vis de l'alésage 8 vient aussi en vis-à-vis de la bague annulaire de retenue 21 pour s'opposer à l'extraction de la bague annulaire de retenue 21 vis-à-vis du lamage 20 réalisé dans la pièce de guidage 7.

L'assemblage du système de commande 1 est simplifié puisqu'il suffit :

- de faire coulisser la pièce de guidage 7 dans l'alésage 8 traversant la paroi d'enceinte 3 jusqu'à ce que cette pièce 7 soit en appui contre les premiers moyens de butée axiale 9 ; puis
- de positionner le bloc externe 23 à l'extérieur

de la paroi d'enceinte pour qu'il enserre à la fois la pièce de guidage 7 et la bague annulaire de retenue 21 entre la paroi d'enceinte 3 et ce bloc externe 23.

5 Cet assemblage nécessite peu d'opérations et garantie :

- via le joint torique 22, l'étanchéité entre la pièce de guidage 7 et la tige de commande 5 ;

10 - via le joint torique 10, l'étanchéité entre la pièce de guidage 7 et la paroi d'enceinte 3 ;

tout en permettant à la tige de commande 5 de se déplacer de manière étanche vis-à-vis de la paroi d'enceinte 3.

15 Par ailleurs, en cas d'usure de la tige 5 ou des joints 10, 22 ou des surfaces de glissement entre la rotule 16 et le siège de rotule 17, on peut simplement remplacer ces pièces 5, 7, 10, 22 sans avoir à modifier ou mettre au rebut la pièce hydraulique 3 formant
20 l'enceinte hydraulique.

L'invention peut aussi concerner un procédé de rénovation d'un actionneur d'atterrisseur d'aéronef tel que défini précédemment. Ce procédé comporte une étape de réalisation dudit alésage 8 dans un passage déjà existant
25 de la paroi d'enceinte 3 et une étape d'insertion de ladite pièce de guidage 7 de tige dans cet alésage de manière à ce que la tige de commande s'étende entre les première et seconde zones 2 et 4. Une fois cette pièce de guidage 7 coincée entre les premiers et seconds moyens de
30 butée axiale 24, la tige peut alors être guidée tout en assurant le respect d'étanchéité entre les zones 2 et 4.

Ce procédé permet de rénover à moindre coût l'étanchéité entre les première et seconde zones 2, 4. La mise au rebut de la pièce hydraulique 3' peut être évitée
35 et on peut ainsi prolonger à faible coût, la vie de

l'atterrisseur.

REVENDICATIONS

1. Système de commande (1) comportant une tige de commande (5) s'étendant entre :

- 5 - une première zone (2) située dans une enceinte hydraulique délimitée par une paroi d'enceinte (3) ; et
 - une seconde zone (4) située à l'extérieur de ladite enceinte hydraulique ;

10 le système de commande (1) comportant en outre des moyens d'étanchéité (6) disposés autour et contre cette tige de commande (5) pour s'opposer au passage de fluide entre les première et seconde zones (2, 4) ;

15 le système étant caractérisé en ce qu'il comporte en outre une pièce de guidage (7) assemblée de manière amovible vis-à-vis de la paroi d'enceinte (3), les moyens d'étanchéité (6) étant assemblés à l'intérieur de la pièce de guidage (7) de manière à autoriser un déplacement relatif de la tige (5) par rapport à la pièce de guidage (7) tout en réalisant une étanchéité entre
20 lesdites première et seconde zones (2, 4).

2. Système de commande selon la revendication 1, dans lequel la paroi d'enceinte (3) est traversée par un alésage (8) s'étendant entre lesdites première et seconde zones (2, 4), la pièce de guidage (7) étant placée au
25 moins en partie à l'intérieur de cet alésage (8) et venant en butée axiale contre des premiers moyens de butée axiale (9) s'opposant au déplacement de la pièce de guidage (7) vers la première zone (2) et cet alésage (8) étant conformé pour autoriser l'extraction de la pièce de guidage (7) hors de cet alésage (8).
30

3. Système de commande selon la revendication 2, dans lequel un joint d'étanchéité (10) s'étend autour de la pièce de guidage (7), entre cette pièce de guidage (7) et une surface interne de l'alésage (8).
35

4. Système selon l'une quelconque des

revendications 2 ou 3, dans lequel la pièce de guidage (7) présente un épaulement annulaire externe (12), les premiers moyens de butée axiale (9) qui s'opposent au déplacement de la pièce de guidage (7) vers la première zone (2) comportent un lamage (13) formé à une extrémité de l'alésage (8) de la paroi d'enceinte (3) placée du côté de la seconde zone (4), l'épaulement annulaire externe (12) étant en appui axial contre ce lamage (13) de la paroi d'enceinte (3).

5. Système selon l'une quelconque des revendications 2 ou 3, dans lequel les premiers moyens de butée axiale (9) comportent un anneau élastique (14) s'étendant dans une gorge annulaire (15) formée à la périphérie de l'alésage (8) traversant la paroi d'enceinte (3), entre la pièce de guidage (7) et la première zone (2).

6. Système selon l'une quelconque des revendications 1 à 5, dans lequel la tige de commande (5) présente une rotule (16) formée entre des extrémités terminales (5a, 5b) de cette tige de commande (5), et la pièce de guidage (7) comporte un siège de rotule (17) formé à l'intérieur de la pièce de guidage (7) et contre lequel est positionnée la rotule (16) pour permettre à la tige de commande (5) de pivoter autour d'un point central de la rotule et par rapport au siège de rotule (17) qui forme un appui annulaire de la rotule (16).

7. Système de commande selon la revendication 6, dans lequel la rotule (16) présente une surface annulaire formant une portion de sphère et la tige (5) comporte une première portion (18) s'étendant depuis la rotule (16) jusqu'à la première zone (2) et une seconde portion (19) s'étendant depuis la rotule (16) jusqu'à la seconde zone (4), la première portion (18) étant agencée pour commander depuis la première zone (2), le pivotement de la rotule (16) vis-à-vis du siège de rotule (17).

8. Système de commande selon la revendication 7, dans lequel la pièce de guidage (7) présente un lamage (20) formé entre le siège de rotule (17) et la seconde zone (4), une bague annulaire de retenue (21) est disposée à l'intérieur de ce lamage (20) de manière à coincer la rotule (16) entre le siège de rotule (17) et cette bague annulaire de retenue (21).

9. Système de commande selon la revendication 8, dans lequel les moyens d'étanchéité (6) disposés autour et contre la tige de commande (5) pour s'opposer au passage de fluide entre les première et seconde zones (2, 4) comportent un joint torique (22) entourant la rotule et venant en contact radial contre la rotule et contre une surface plane interne annulaire du lamage réalisé dans la pièce de guidage.

10. Système de commande selon la revendication 9, dans lequel le joint torique (22) présente une épaisseur (e) inférieure à une distance (d) formée axialement entre une surface plane interne annulaire du lamage (20) et la bague annulaire de retenue (21) de manière à ce que ce joint torique (22) soit serré radialement entre la rotule (16) et la pièce de guidage (7) et puisse se déplacer axialement entre la surface plane interne annulaire du lamage (20) et la bague annulaire de retenue (21).

11. Système de commande selon l'une quelconque des revendications 2 à 10, comportant en outre un bloc externe creux (23) de manière à définir ladite seconde zone (4) à l'intérieur du bloc externe creux (23), ce bloc externe creux (23) étant assemblé de manière amovible contre ladite paroi d'enceinte (3) et à l'extérieur de cette paroi d'enceinte (3), une partie de ce bloc externe creux (23) s'étendant en vis-à-vis dudit alésage (8) traversant la paroi d'enceinte (3) de manière à former des seconds moyens de butée axiale (24) interdisant l'extraction de la pièce de guidage (7) hors

de cet alésage (8).

12. Actionneur d'atterrisseur d'aéronef (25), caractérisé en ce qu'il comprend un système de commande (1) selon l'une quelconque des revendications précédentes, un piston hydraulique (26) monté coulissant à l'intérieur de la première zone (2), une première partie de la tige de commande s'étendant dans la première zone (2) pour pouvoir être déplacée par ledit piston (26), une seconde partie de la tige de commande s'étendant dans la seconde zone (4) située à l'extérieur de ladite enceinte hydraulique, une pièce métallique (27) étant disposée dans cette seconde zone (4) pour pouvoir y être déplacée par la tige de commande (5) en fonction de la position de coulisement dudit piston hydraulique (26), l'actionneur (25) comportant en outre des moyens de détection du déplacement de la pièce métallique (27) dans la seconde zone (4).

1/2

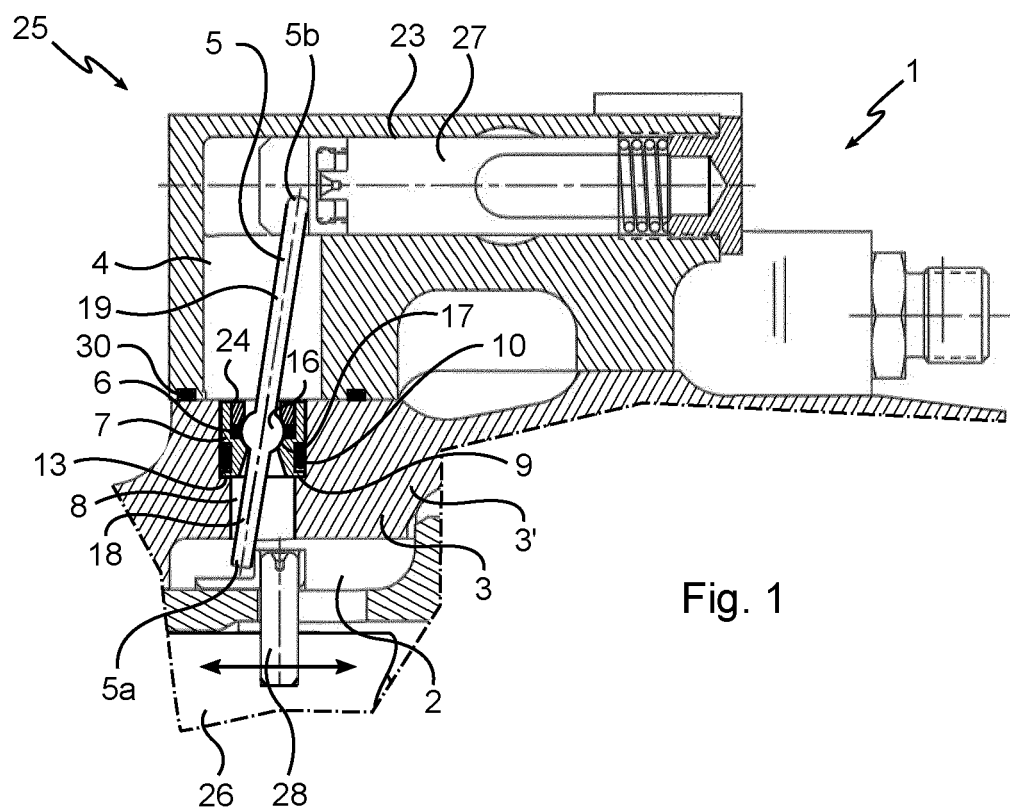


Fig. 1

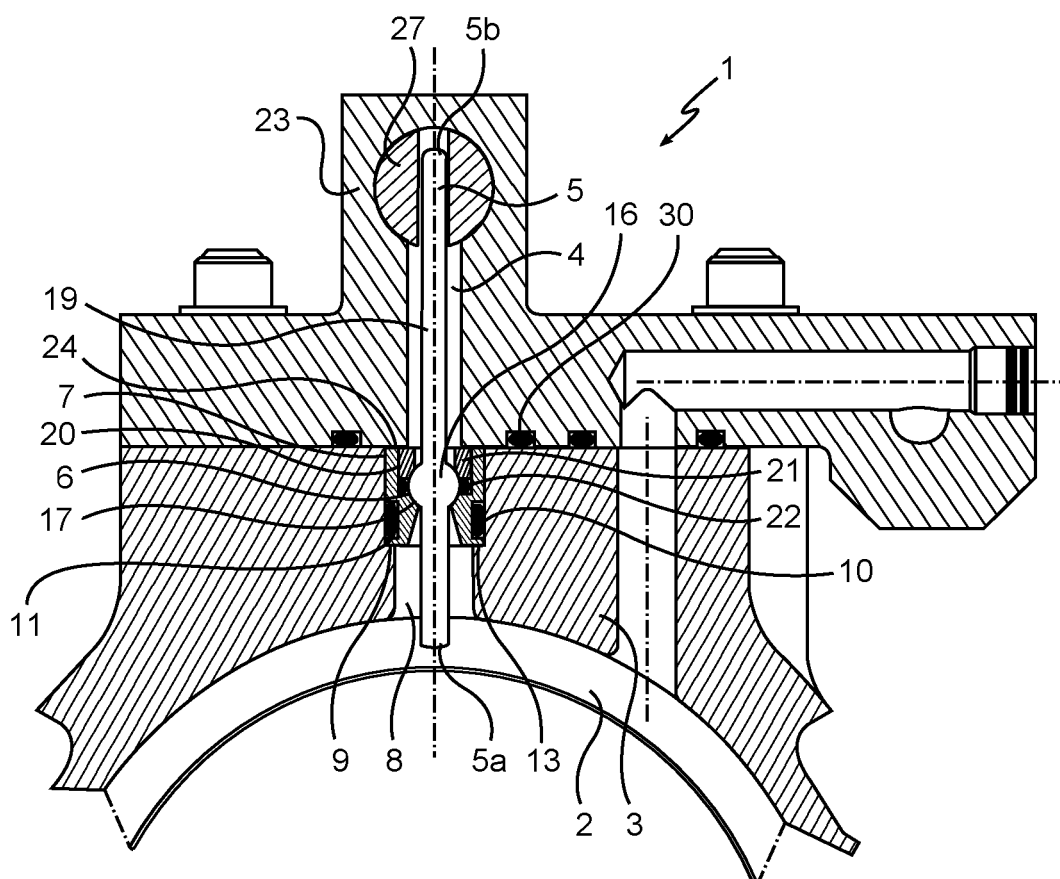


Fig. 2

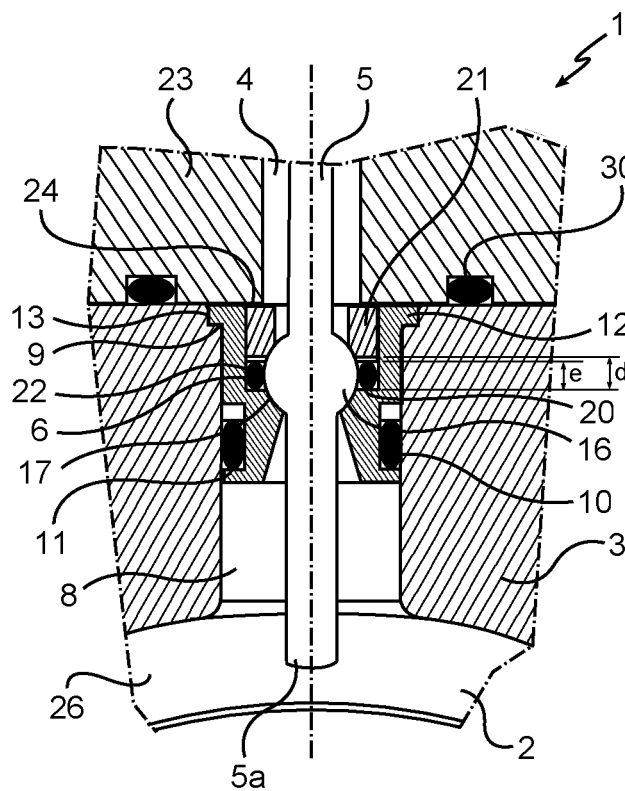


Fig. 3

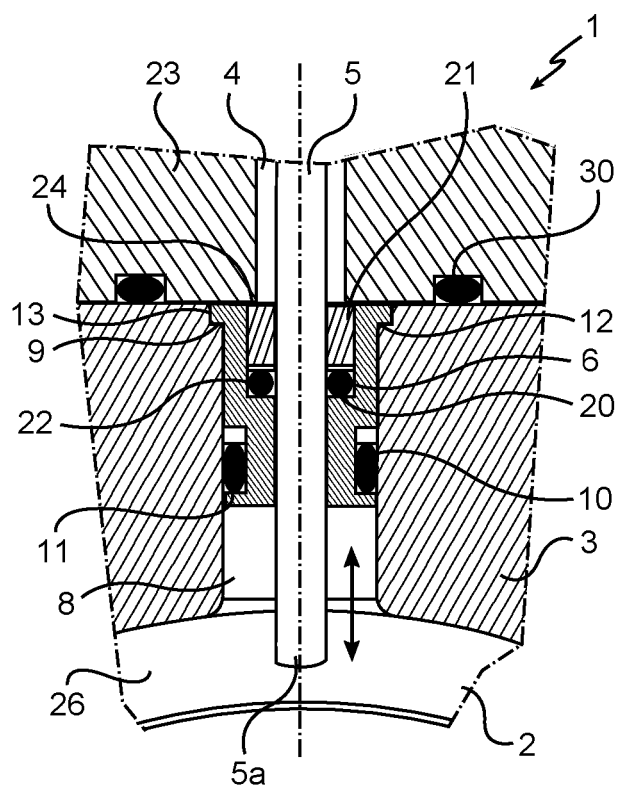


Fig. 4

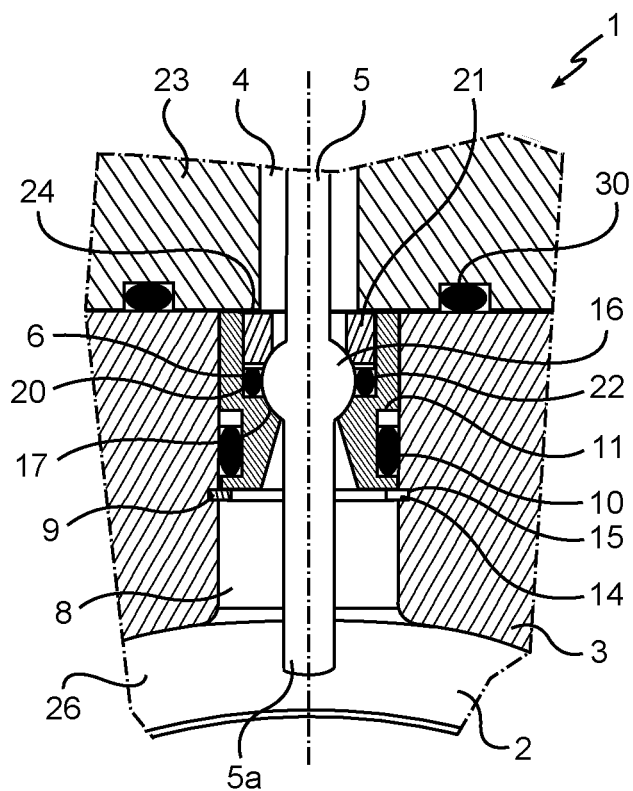


Fig. 5



RAPPORT DE RECHERCHE PRÉLIMINAIRE

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

N° d'enregistrement
national

FA 807333
FR 1550799

DOCUMENTS CONSIDÉRÉS COMME PERTINENTS		Revendication(s) concernée(s)	Classement attribué à l'invention par l'INPI
Catégorie	Citation du document avec indication, en cas de besoin, des parties pertinentes		
X	JP S63 243509 A (SMC CORP) 11 octobre 1988 (1988-10-11) * le document en entier *	1-5,11, 12	B64C25/26
X	DE 23 13 215 A1 (ORSTA HYDRAULIK VEB K) 27 juin 1974 (1974-06-27) * le document en entier *	1-5,11, 12	
Y	FR 2 546 242 A1 (FESTO MASCHF STOLL G [DE]) 23 novembre 1984 (1984-11-23) * le document en entier *	1-9,11, 12	
Y	US 3 047 682 A (HULTS HAROLD W) 31 juillet 1962 (1962-07-31) * figures 1,6 *	1-9,11, 12	
A	WO 2011/046351 A2 (KIM GI-CHAN [KR]) 21 avril 2011 (2011-04-21) * figures 5a, 6 *	1,5,11	
A	CA 2 576 801 A1 (MESSIER DOWTY INC [CA]) 9 mars 2006 (2006-03-09) * figure 1 *	12	<div>DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHÉS (IPC)</div> <div>F15B F16J G01D</div>
Date d'achèvement de la recherche		Examineur	
7 décembre 2015		Díaz Antuña, Elena	
CATÉGORIE DES DOCUMENTS CITÉS		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	
X : particulièrement pertinent à lui seul Y : particulièrement pertinent en combinaison avec un autre document de la même catégorie A : arrière-plan technologique O : divulgation non-écrite P : document intercalaire			

ANNEXE AU RAPPORT DE RECHERCHE PRÉLIMINAIRE
RELATIF A LA DEMANDE DE BREVET FRANÇAIS NO. FR 1550799 FA 807333

La présente annexe indique les membres de la famille de brevets relatifs aux documents brevets cités dans le rapport de recherche préliminaire visé ci-dessus.

Les dits membres sont contenus au fichier informatique de l'Office européen des brevets à la date du **07-12-2015**

Les renseignements fournis sont donnés à titre indicatif et n'engagent pas la responsabilité de l'Office européen des brevets, ni de l'Administration française

Document brevet cité au rapport de recherche		Date de publication	Membre(s) de la famille de brevet(s)	Date de publication
JP S63243509	A	11-10-1988	AUCUN	

DE 2313215	A1	27-06-1974	DD 101469 A1	12-11-1973
			DE 2313215 A1	27-06-1974

FR 2546242	A1	23-11-1984	CH 664425 A5	29-02-1988
			DE 3317888 C1	08-11-1984
			FR 2546242 A1	23-11-1984
			IT 1173974 B	24-06-1987
			JP S59226705 A	19-12-1984
			SE 456177 B	12-09-1988
			US 4679452 A	14-07-1987

US 3047682	A	31-07-1962	AUCUN	

WO 2011046351	A2	21-04-2011	CN 102597535 A	18-07-2012
			WO 2011046351 A2	21-04-2011

CA 2576801	A1	09-03-2006	AUCUN	
