

A1

**DEMANDE
DE BREVET D'INVENTION**

②

N° 82 00648

⑤④ Dispositif d'asservissement électro-hydraulique de bras-support articulé pour glissière d'appareil de foration.

⑤① Classification internationale (Int. Cl. 3). E 21 C 11/00; F 15 B 9/17; G 05 D 3/12.

②② Date de dépôt..... 11 janvier 1982.

③③ ③② ③① Priorité revendiquée :

④① Date de la mise à la disposition du
public de la demande..... B.O.P.I. — « Listes » n° 28 du 18-7-1983.

⑦① Déposant : ETABLISSEMENTS MONTABERT, société anonyme. — FR.

⑦② Invention de : Roger Montabert.

⑦③ Titulaire : *Idem* ⑦①

⑦④ Mandataire : Cabinet Germain et Maureau,
20, bd E.-Déruelle, 69003 Lyon.

- 1 -

La présente invention se rapporte à un dispositif d'asservissement électro-hydraulique de bras-support articulé pour glissière d'appareil de foration; elle concerne le domaine des appareils de foration utilisés pour l'avancement des galeries de mines, pour le creusement des tunnels et, plus généralement, pour tous travaux souterrains.

Ce dispositif d'asservissement électro-hydraulique est plus particulièrement applicable à un bras-support qui est à la fois orientable en toutes directions, pour pouvoir se prêter à divers travaux miniers, et propre à maintenir la glissière parallèle à elle-même, ce bras-support comprenant : un pivot de base monté tournant autour d'un axe sensiblement vertical, un premier moyen moteur hydraulique apte à commander la rotation du pivot de base autour de l'axe précité, un bras articulé au pivot de base autour d'un axe sensiblement horizontal, un deuxième moyen moteur hydraulique apte à commander le pivotement du bras autour de son axe d'articulation au pivot de base, un bloc-support intermédiaire situé à l'extrémité libre du bras et monté tournant autour de l'axe longitudinal dudit bras, un troisième moyen moteur hydraulique apte à commander la rotation dudit bloc-support, un berceau supportant la glissière et articulé sur le bloc-support précité autour d'un axe orthogonal à l'axe longitudinal du bras, un quatrième moyen moteur hydraulique apte à commander le mouvement du berceau autour de son axe d'articulation, et des moyens de calcul qui, à partir de deux premiers paramètres de position repérés par des capteurs et résultant des mouvements commandés par les deux premiers moyens moteurs hydrauliques, déterminent en continu les deux autres paramètres de position correspondant aux mouvements commandés par les deux derniers moyens moteurs hydrauliques, de manière à ce que la glissière reste parallèle à elle-même, suivant le brevet français N° 2 452 587.

Un bras-support articulé de ce type comporte avantageusement, en plus de ses quatre mouvements de base

- 2 -

commandées par des vérins ou moteurs hydrauliques et définies par des grandeurs angulaires, un cinquième mouvement résultant de ce que le bras articulé au pivot de base est extensible, grâce à une structure télescopique et à un vérin hydraulique supplémentaire, ce mouvement supplémentaire n'ayant pas d'incidence sur l'orientation de la glissière. Un tel bras extensible peut être composé d'un bras proprement dit et d'un avant-bras monté tournant dans le prolongement du bras proprement dit, l'avant-bras étant lui-même formé par deux éléments montés coulissants l'un dans l'autre, le bloc-support étant solidaire de l'un de ces éléments, suivant l'une des formes de réalisation décrites par le brevet français N° 2 452 587 déjà cité plus haut.

Les systèmes connus de commande et de contrôle des mouvements de ce genre de bras-support comportent encore divers inconvénients ou insuffisances :

- L'automatisme est limité au maintien de la glissière parallèle à elle-même ; ainsi, les deux premiers mouvements du bras-support restent commandés manuellement par l'opérateur, et l'asservissement détermine seulement le fonctionnement automatique des deux derniers mouvements du bras-support.

- Dans un tel bras, les charges, les efforts et leurs positions sont essentiellement variables. Ils peuvent être, pour chaque mouvement, soit résistants, soit moteurs. Actuellement, ce problème de charges et d'efforts est résolu par l'emploi de systèmes correcteurs hydrauliques, fonctionnant comme des régulateurs de débit ou des "balances hydrauliques". Les réglages de ces systèmes hydrauliques étant figés, il est difficile d'obtenir de bonnes performances de ceux-ci sur tout le déplacement d'un bras-support.

- Le mouvement de rotation sur 360° du bloc-support intermédiaire, dans la structure de bras rappelée ci-dessus, pose le problème de trouver un capteur linéaire sur 360° pour l'asservissement de ce mouvement.

- 3 -

- Un bras-support du genre ici considéré doit aussi pouvoir être commandé manuellement, tous ses mouvements devenant alors indépendants pour permettre d'amener la glissière en toutes positions et orientations désirées. Cette fonction de passage du fonctionnement "automatique" au fonctionnement "manuel" est, dans les systèmes connus, réalisée très imparfaitement, ou bien par un distributeur auxiliaire déconnectant l'automatisme et par conséquent n'utilisant plus les systèmes correcteurs, ou par une commande potentiométrique ayant l'inconvénient de ne permettre ni l'arrêt du bras-support dans une position désirée, ni un contrôle de la vitesse.

La présente invention fournit un dispositif d'asservissement qui perfectionne les systèmes connus sur tous les points indiqués ci-dessus, les buts visés étant donc les suivants :

- Fonctionnement réellement automatisé, en particulier exécution automatique d'une série de trous suivant un programme (dit : plan de tir) pré-déterminé.
- Utilisation de systèmes correcteurs plus adaptés et plus précis.
- Possibilité d'emploi de capteurs non-linéaires, nécessaires pour certaines fonctions qu'eux seuls peuvent remplir.
- Passage d'un fonctionnement automatique à un fonctionnement manuel sans organe hydraulique ou potentiométrique auxiliaire.

A cet effet, l'invention essentiellement a pour objet un dispositif d'asservissement électro-hydraulique de bras-support articulé pour glissière d'appareil de foration, et plus particulièrement de bras-support du genre rappelé ci-dessus, dans lequel un calculateur électronique, relié à un sélecteur de plans de tir, et enregistrant les signaux électriques issus de capteurs donnant les paramètres de position correspondant aux différents mouvements du bras-support, non seulement détermine les derniers paramètres en fonction des premiers

- 4 -

mais encore contrôle les déplacements et arrêts du bras-support amenant successivement la glissière dans un certain nombre de positions suivant le plan de tir sélectionné, ledit calculateur délivrant, pour les différents
5 mouvements du bras-support des signaux de commande électriques transitant par des circuits de commande respectifs sur lesquels sont intercalés des correcteurs électroniques-analogiques ou numériques - recevant également les signaux
10 issus des capteurs et permettant de tenir compte des efforts ou charges, auxquels est soumis le bras-support, selon leurs positions.

Cet asservissement utilise des moyens électroniques évolués, notamment un micro-processeur permettant la programmation de séquences de fonctionnement automatiques,
15 la machine se trouvant dans l'axe de la galerie ou non. Pour chaque mouvement, l'asservissement en boucle fermée utilise un correcteur électronique, dont la détermination peut être faite par une étude du comportement du système au travers d'une analyse harmonique, complétée par une
20 modélisation du bras, le réglage optimum des correcteurs étant ensuite obtenu par réponse du système à un échelon. Dans le cas d'un bras-support dont les positions sont définies par quatre paramètres angulaires, dont les deux dernières se déduisent des deux premiers, le microprocesseur permet la programmation des deux angles définis par
25 les deux premiers paramètres, et correspondant à deux mouvements commandés à travers les correcteurs. Une matrice de trous à forer, aux positions définies par ces deux premiers paramètres, est programmée en tenant compte
30 des chemins les plus courts d'un point à un autre ; le microprocesseur calcule les deux autres paramètres angulaires, en tenant compte, s'il y a lieu, du mouvement de télescopage qui, dans ce calcul, intervient comme une simple translation d'axe. L'opérateur peut disposer au
35 choix de l'un ou l'autre des plans de tir par simple commutation sur un pupitre.

Une fonction supplémentaire du calculateur, notam-

- 5 -

ment microprocesseur, est de permettre l'emploi de cap-
teurs non linéaires, et notamment d'un capteur délivrant,
pour repérer le paramètre angulaire correspondant au
mouvement de rotation sur 360° autour de l'axe longitu-
dinal du bras, des signaux électriques proportionnels
5 au sinus et au cosinus de l'angle de rotation ; ces
signaux sont amenés à des entrées du calculateur qui
restitue un signal variant linéairement en fonction de
l'angle de rotation, ce dernier signal étant amené au
10 correcteur électronique intercalé sur le circuit de com-
mande du moteur de rotation.

Pour les autres mouvements, d'amplitude plus petite,
l'on peut utiliser des capteurs connus qui fournissent
des signaux proportionnels aux valeurs des angles corres-
pondants, ces signaux étant dirigés directement vers les
15 correcteurs électroniques respectifs.

Les différents circuits de commande, sur lesquels
sont intercalés les correcteurs électroniques, aboutis-
sent de préférence à des organes électro-hydrauliques,
notamment du type "servo-distributeur", montés directe-
ment sur les moyens moteurs hydrauliques, vérins ou
20 moteur rotatif. Le "servo-distributeur" est en effet
l'organe électro-hydraulique le mieux adapté, par sa
constitution et ses performances, pour s'insérer dans
un système en boucle fermée. Seul un joint tournant élec-
trique miniaturisé, en raison du faible niveau des si-
gnaux à transmettre est en outre nécessaire pour achemi-
ner l'information des capteurs au calculateur, et du
25 calculateur aux "servo-distributeurs". Tout cela rend
possible la suppression de nombreux circuits hydrauliques
tout en obtenant
un automatisme de fonctionnement.

Suivant une autre caractéristique de l'invention, il
est prévu un commutateur électrique "manuel/automatique",
35 relié directement à une entrée du calculateur, et un
ensemble de manipulateurs électriques "tout ou rien" de
commande manuelle indépendante des différents mouvements

- 6 -

du bras-support, également reliés directement à des entrées du calculateur. Le fonctionnement manuel est ainsi rendu possible sans organe hydraulique ou potentiométrique auxiliaire, en utilisant toujours le calculateur qui reçoit, simultanément, les signaux issus des différents capteurs, et en faisant toujours intervenir les correcteurs électroniques. Les mouvements du bras-support pourront être ainsi commandés manuellement avec une vitesse appropriée, et en obtenant l'arrêt de ce bras-support, donc de la glissière de foration, en toute position désirée.

De toute façon, l'invention sera mieux comprise à l'aide de la description qui suit, en référence au dessin schématique annexé représentant, à titre d'exemple non limitatif, une forme d'exécution de ce dispositif d'asservissement électro-hydraulique de bras-support articulé pour glissière d'appareil de foration :

Figure 1 est une vue en perspective d'un bras-support articulé, dont les mouvements sont asservis par le dispositif objet de la présente invention ;

Figure 2 est un schéma de principe de ce dispositif d'asservissement électro-hydraulique ;

Figure 3 est un diagramme illustrant la conversion d'une tension à variation sinusoïdale fournie par un capteur en une tension à variation linéaire, par le calculateur de ce dispositif d'asservissement.

La figure 1 montre un bras-support articulé, désigné dans son ensemble par le repère 1, qui soutient une glissière de foration 2 le long de laquelle est déplaçable une perforatrice 3 dont le fleuret est indiqué en 4. Le bras-support 1 est monté au-dessus d'un châssis appartenant à un engin porteur, ce châssis n'étant pas représenté si ce n'est par les axes horizontaux OX et OY, perpendiculaires entre eux, qui définissent son plan. L'axe OX est supposé représenter une direction parallèle à l'axe de la galerie que l'on se propose de forer à l'aide de l'appareil. La glissière de foration 2 doit être

- 7 -

positionnée parallèlement à l'axe OX, et maintenue suivant cette orientation, du moins dans le fonctionnement de base recherché.

5 Le bras-support 1 comprend une première partie 5
dite pivot de base, possédant un axe vertical OZ et pou-
vant tourner autour de cet axe OZ. La rotation du pivot
de base 5 autour de son axe OZ, symbolisée par une flèche
6, est commandée par un vérin hydraulique 7 dit de pivote-
10 tement, monté entre un point fixe 8 et une chape 9 faisant
saillie sur le côté du pivot de base 5. L'angle de rota-
tion du pivot de base 5 est désigné par α_1 , qui peut être
défini comme étant l'angle formé entre l'axe OX et la
projection de l'ensemble du bras sur le plan XOY.

15 A la partie supérieure du pivot de base 5 est articu-
lé, autour d'un axe horizontal W, le bras proprement dit
10. Le pivotement de ce bras 10 autour de l'axe W, symbo-
lisé par une flèche 11, est commandé par un vérin hydrau-
lique 12 dit de levée, qui relié une chape 13 faisant
20 saillie sur l'avant du pivot 5 à une autre chape 14 for-
mée sous le bras 10. L'angle de rotation du bras 10 est
désigné par α_2 , qui peut être défini comme étant l'angle
formé par l'axe longitudinal de ce bras 10, par rapport
à un plan horizontal.

25 Dans le prolongement du bras 10 est monté un avant-
bras 15, cet avant-bras pouvant décrire un mouvement de
rotation autour de l'axe longitudinal du bras 10, comme
le symbolise une flèche 16. Ce mouvement de rotation
s'effectuant sur 360° est commandé par un moteur hydrauli-
que 17, logé dans un boîtier 18 solidaire du bras 10, et
30 accouplé à l'avant-bras 15 par l'intermédiaire de pignons
19, 20. L'angle de rotation de l'avant-bras 15 est désigné
par α_3 , qui peut être défini en prenant comme origine un
axe Z' perpendiculaire au bras 10 et contenu dans le plan
vertical passant par ce bras.

35 L'avant-bras 15 est lui-même formé par deux éléments
21 et 22, montés coulissants l'un dans l'autre de manière
à réaliser une structure télescopique, la longueur de

- 8 -

cet ensemble étant modifiable au moyen d'un vérin hydraulique de télescopage 23.

A son extrémité extérieure, l'élément 22 de l'avant-bras 15 porte un bloc-support intermédiaire 24, sur lequel est articulé, suivant un axe orthogonal à l'axe longitudinal de l'avant-bras 15, un berceau 25 qui supporte la glissière de foration 2. Le pivotement du berceau 25 autour de son axe d'articulation, mouvement symbolisé par une flèche 26, est commandé par un vérin 27 dit de basculement ou d'inclinaison qui relie le bloc-support 24 à une chape 28 prévue sous le berceau 25. L'angle de rotation de ce berceau 25, donc de la glissière de foration 2, autour de son axe de liaison avec le bloc-support 24, est désigné par α_4 , qui peut être défini comme l'angle formé entre la direction de l'avant-bras 15 et la direction de la glissière 2 ou du berceau 25.

La glissière de foration 2 est liée au berceau 25 par l'intermédiaire d'un vérin 29 dit vérin d'ancrage, permettant de commander l'avance ou le recul de la glissière 2. Celle-ci porte un dernier vérin 30 qui, par l'intermédiaire d'une chaîne mouflée 31, commande le déplacement de la perforatrice 3 le long de la glissière 2, pour faire avancer ou reculer le fleuret 4 par rapport au front de foration, situé dans un plan parallèle au plan YOZ.

Toute position de la glissière 2 correspond à des valeurs déterminées des quatre angles α_1 , α_2 , α_3 et α_4 , qui sont repérées par des capteurs, respectivement 32, 33, 34 et 35 (le mouvement de télescopage n'étant pas concerné par le dispositif d'asservissement ici décrit). Si l'on impose à la glissière de foration 2 de rester parallèle à l'axe OX, les quatre angles en question sont liés entre eux par les relations suivantes :

$$\cos \alpha_4 = \cos \alpha_1 \cdot \cos \alpha_2 \quad (I)$$

$$\text{tg } \alpha_3 = \frac{-\text{tg } \alpha_1}{\sin \alpha_2} \quad (II)$$

$$\sin \alpha_3 = \frac{\sin \alpha_1}{\sin \alpha_4} \quad (III)$$

- 9 -

faisant intervenir les fonctions trigonométriques de base de ces angles α_1 , α_2 , α_3 et α_4 . Si les valeurs des deux angles α_1 et α_2 sont connues, il est possible d'en déduire celles des deux autres angles α_3 et α_4 , en utilisant par exemple les relations (I) et (II). Ce procédé est mis en oeuvre par l'asservissement électro-hydraulique représenté, sous forme de schéma de principe sur la figure 2.

Sur cette figure sont de nouveau indiqués les vérins et moteur hydrauliques 7, 12, 17 et 27, sur lesquels sont directement montées des servo-valves de commande, respectivement 36, 37, 38 et 39, associées à des blocs de régulation avec clapets antiretour, respectivement 40, 41, 42 et 43. 44 désigne la conduite d'amenée de fluide hydraulique sous pression aux différents moyens moteurs.

Le premier capteur 32, placé par exemple au sommet du pivot de base 5, possède une liaison mécanique symbolisée en 45 avec l'organe déplacé par le vérin de pivotement 7. Il fournit une tension électrique V1, proportionnelle à la valeur de l'angle de pivotement α_1 , qui est dirigée d'une part vers un calculateur électronique 46, d'autre part vers un correcteur électronique analogique 47 intercalé sur le circuit de commande du vérin de rotation 7.

Le second capteur 33, placé par exemple sur l'articulation du bras 10 au pivot de base 5, possède une liaison mécanique symbolisée en 48 avec l'organe déplacé par le vérin de levée 12. Il fournit une tension électrique V2, proportionnelle à la valeur de l'angle de levée α_2 , qui est dirigée d'une part vers le calculateur électronique 46, d'autre part vers un correcteur électronique analogique 49 intercalé sur le circuit de commande du vérin de levée 12.

Le troisième capteur 34, placé par exemple à l'extrémité antérieure du bras 10, possède une liaison mécanique symbolisée en 50 avec l'organe déplacé par le moteur de rotation 17. Il fournit deux tensions électriques V3' et V3'', proportionnelles respectivement au sinus et au cosinus de l'angle de rotation α_3 , qui sont dirigées l'une et

- 10 -

l'autre vers le calculateur 46. Ce dernier restitue une tension V₃ variant linéairement, qui est amenée à un correcteur électronique analogique 51 intercalé sur le circuit de commande du moteur de rotation 17.

5 Le diagramme de la figure 3 illustre la conversion, effectuée par le calculateur électronique 46, d'une tension U à variation sinusoïdale, dont les valeurs maximale et minimale sont désignées respectivement par +U_m et -U_m, en une tension à variation linéaire, ayant par exemple
10 les mêmes valeurs maximale et minimale +U_m et -U_m.

Le quatrième capteur 35, placé par exemple sur l'articulation du berceau 25 au bloc-support 24, possède une liaison mécanique symbolisée en 52 avec l'organe déplacé par le vérin de basculement ou d'inclinaison 27.
15 Il fournit une tension électrique V₄, proportionnelle à la valeur de l'angle de basculement ou d'inclinaison α₄, qui est dirigée d'une part vers le calculateur 46, d'autre part vers un correcteur électronique analogique 53 intercalé sur le circuit de commande du vérin de basculement ou d'inclinaison 27.
20

Aux entrées du calculateur 46 sont encore connectées :
- un commutateur électrique "manuel/automatique" 54 ;
- quatre manipulateurs électriques "tout ou rien" de commande manuelle 55, 56, 57 et 58, correspondant aux
25 mouvements actionnés respectivement par le vérin de pivotement 7, le vérin de levée 12, le moteur de rotation 17 et le vérin de basculement ou d'inclinaison 27 ; et
- un sélecteur de plans de tir 59.

En cours de fonctionnement automatique, le bras-support 1 est programmé à partir du sélecteur de plans de tir 59, de manière à amener la glissière 2 successivement dans un certain nombre de positions, définies chacune par les angles α₁ et α₂. Le calculateur 46 résout les équations (I) et (II) indiquées plus haut pour déterminer
35 les angles α₃ et α₄ à partir des angles α₁ et α₂. Ce calculateur 46 délivre ainsi, à ses sorties, quatre tensions électriques de consigne V_{e1}, V_{e2}, V_{e3} et V_{e4} qui

- 11 -

représentent les angles respectifs α_1 , α_2 , α_3 et α_4 suivant lesquels la glissière 2 doit être placée. Les correcteurs analogiques 47, 49, 51 et 53 prennent en considération les tensions V_1 , V_2 , V_3 et V_4 délivrées par les capteurs et représentatives des valeurs instantanées des angles, et fournissent des signaux de commande, respectivement W_1 , W_2 , W_3 et W_4 , qui sont amenés aux servo-valves 36, 37, 38 et 39.

Il est possible de définir ainsi des plans de tir pour la foration de trous parallèles divergents ou convergents, l'engin porteur du bras-support 1 étant dans l'axe de la galerie. Si l'engin est placé différemment, et si l'axe est matérialisé par un système optique, il suffit de positionner initialement la glissière 2 suivant cet axe, manuellement. Le calculateur 46 redéfinira alors les nouveaux angles α_1 et α_2 de manière à obtenir les relations donnant $\cos \alpha_4$ et $\text{tg } \alpha_3$, partant des valeurs connues des angles α_3 et α_4 . Le plan de tir sera ainsi automatiquement ajusté, la glissière 2 restant parallèle à l'axe choisi.

Pour obtenir le fonctionnement manuel, l'opérateur après avoir placé le commutateur 54 dans la position correspondante commandera chaque mouvement au moyen du manipulateur correspondant 55, 56, 57 ou 58. La commande se fait par l'intermédiaire du calculateur 46, qui enregistre simultanément la tension V_1 , V_2 , V_3 ou V_4 délivrée par le capteur concerné 32, 33, 34 ou 35, et aussi par l'intermédiaire de l'un des correcteurs 47, 49, 51 ou 53. L'on obtient ainsi une vitesse appropriée et l'arrêt du bras-support à la position désirée.

Comme il va de soi, l'invention ne se limite pas à la seule forme d'exécution de ce dispositif d'asservissement électro-hydraulique de bras-support articulé pour glissière d'appareil de foration qui a été décrite ci-dessus, à titre d'exemple ; elle en embrasse, au contraire, toutes les variantes de réalisation et d'application fondées sur les mêmes principes.

REVENDEICATIONS

1. - Dispositif d'asservissement électro-hydraulique de bras-support articulé pour glissière d'appareil de foration, et plus particulièrement de bras-support (1) comprenant : un pivot de base (5) monté tournant autour d'un axe (OZ) sensiblement vertical, un premier moyen 5 moteur hydraulique (7) apte à commander la rotation du pivot de base (5) autour de l'axe précité (OZ), un bras (10,15) articulé au pivot de base (5) autour d'un axe (W) sensiblement horizontal, un deuxième moyen moteur 10 hydraulique (12) apte à commander le pivotement du bras (10,15) autour de son axe d'articulation (W) au pivot de base (5), un bloc-support intermédiaire (24) situé à l'extrémité libre du bras (10,15) et monté tournant au- 15 tour de l'axe longitudinal dudit bras, un troisième moyen moteur hydraulique (17) apte à commander la rotation dudit bloc-support (24), un berceau (25) supportant la glissière (2) et articulé sur le bloc-support précité (24) autour d'un axe orthogonal à l'axe longitudinal du 20 bras (10,15), un quatrième moyen moteur hydraulique (27) apte à commander le mouvement du berceau (25) autour de son axe d'articulation, et des moyens de calcul qui, à partir de deux paramètres de position (α_1, α_2) repérés par des capteurs (32,33) et résultant des mouvements 25 commandés par les deux premiers moyens moteurs hydrauliques (7,12), déterminent en continu les deux autres paramètres de position (α_3, α_4) correspondant aux mouvements commandés par les deux derniers moyens moteurs hydrauliques (17,27), de manière à ce que la glissière 30 (2) reste parallèle à elle-même, caractérisé en ce qu'un calculateur électronique (46), relié à un sélecteur de plans de tir (59), et enregistrant les signaux électriques ($V_1, V_2, V_3', V_3'', V_4$) issus de capteurs (32,33,34,35) donnant les paramètres de position ($\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \alpha_4$) correspondant aux 35 différents mouvements du bras-support (1), non seulement détermine les derniers paramètres (α_3, α_4) en fonction des premiers (α_1, α_2), mais encore contrôle les déplace-

- 13 -

ments et arrêts du bras-support (1) amenant successivement la glissière (2) dans un certain nombre de positions suivant le plan de tir sélectionné, ledit calculateur (46) délivrant, pour les différents mouvements du bras-support (1), des signaux de commande électriques (Ve1, Ve2, Ve3, Ve4) transitant par des circuits de commande respectifs sur lesquels sont intercalés des correcteurs électroniques (47,49, 51,53) -analogiques ou numériques - recevant également les signaux (V1,V2,V3,V4) issus des capteurs (32,33,34,35) et permettant de tenir compte des efforts ou charges auxquels est soumis le bras-support (1), selon leurs positions.

2. - Dispositif d'asservissement électro-hydraulique de bras-support articulé selon la revendication 1, caractérisé en ce qu'il est prévu un capteur (34) délivrant, pour repérer le paramètre angulaire (α_3) correspondant au mouvement de rotation sur 360° autour de l'axe longitudinal du bras (10,15), des signaux électriques (V3', V3'') proportionnels au sinus et au cosinus de l'angle de rotation, ces signaux étant amenés à des entrées du calculateur (46) qui restitue un signal (V3) variant linéairement en fonction de l'angle de rotation (α_3), ce dernier signal (V3) étant amené au correcteur électronique (51) intercalé sur le circuit de commande du moteur de rotation (17).

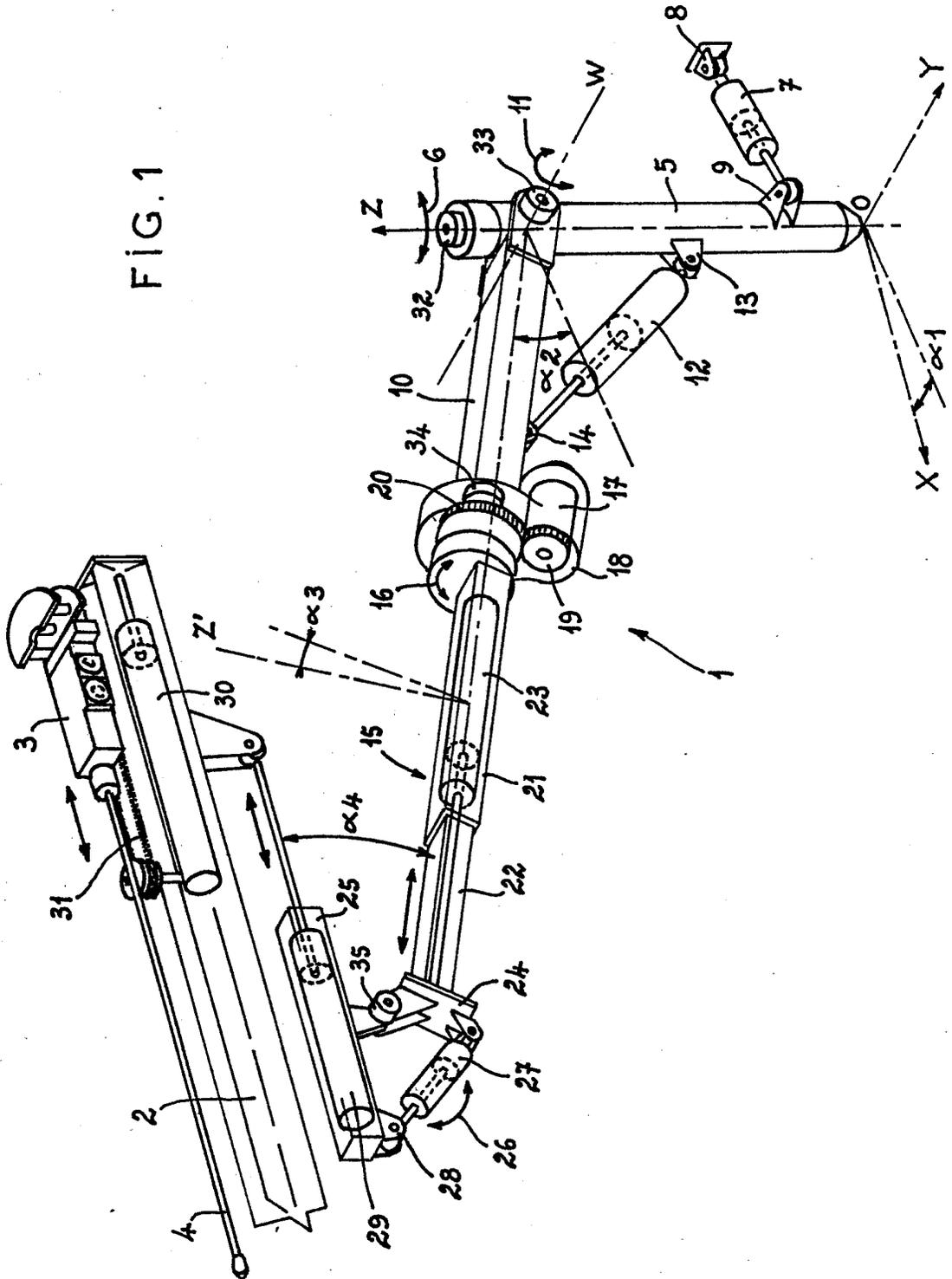
3. - Dispositif d'asservissement électro-hydraulique de bras-support articulé selon la revendication 1 ou 2, caractérisé en ce que les différents circuits de commande, sur lesquels sont intercalés les correcteurs électroniques (47,49,51,53), aboutissent à des organes électro-hydrauliques (36,37,38,39), notamment du type "servo-distributeur", montés directement sur les moyens moteurs hydrauliques, vérins (7,12,27) ou moteur rotatif (17).

4. - Dispositif d'asservissement électro-hydraulique de bras-support articulé selon l'une quelconque des revendications 1 à 3, caractérisé en ce qu'il est prévu un commutateur électrique "manuel/automatique" (54), relié

- 14 -

directement à une entrée du calculateur (46), et un ensemble de manipulateurs électriques "tout ou rien" (55,56,57,58) de commande manuelle indépendante des différents mouvements du bras-support (1), également
5 reliés directement à des entrées du calculateur (46).

FIG. 1



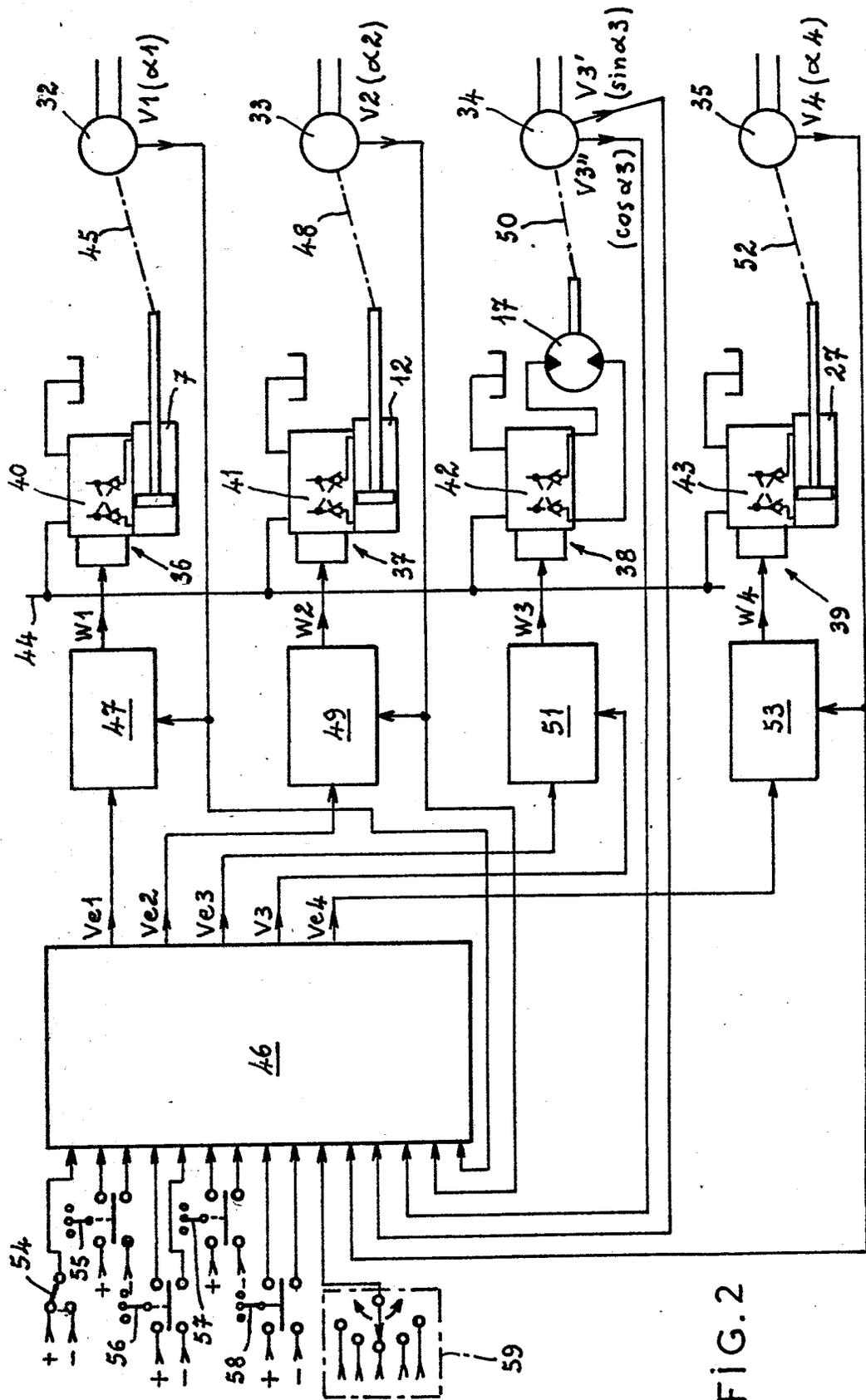


FIG. 2

FIG. 3

