

①9 RÉPUBLIQUE FRANÇAISE  
INSTITUT NATIONAL  
DE LA PROPRIÉTÉ INDUSTRIELLE  
COURBEVOIE

①1 N° de publication :  
(à n'utiliser que pour les  
commandes de reproduction)

3 066 639

②1 N° d'enregistrement national : 17 54425

⑤1 Int Cl<sup>8</sup> : H 01 H 19/18 (2017.01), H 01 H 13/00, H 05 K 1/18,  
G 01 D 5/12

①2 DEMANDE DE BREVET D'INVENTION

A1

②2 Date de dépôt : 18.05.17.

③0 Priorité :

④3 Date de mise à la disposition du public de la  
demande : 23.11.18 Bulletin 18/47.

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

⑥0 Références à d'autres documents nationaux  
apparentés :

○ Demande(s) d'extension :

⑦1 Demandeur(s) : DELPHI TECHNOLOGIES, INC. —  
US.

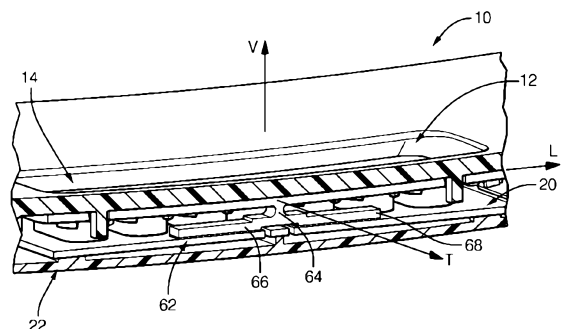
⑦2 Inventeur(s) : POLAK ANDRZEJ.

⑦3 Titulaire(s) : DELPHI TECHNOLOGIES, INC..

⑦4 Mandataire(s) : DELPHI FRANCE SAS Société par  
actions simplifiée.

⑤4 ENSEMBLE DE COMMANDE PAR CONTACT GLISSANT D'UN PANNEAU DE COMMANDE POUR VEHICULE  
AUTOMOBILE.

⑤7 Un ensemble de commande (16) par contact glissant pour véhicule automobile comprend un support (22), une carte à circuit imprimé (20) agencée sur le support (22), un élément de commande (18) recouvrant la carte à circuit imprimé (20) et comprenant une zone de commande (55) par glissement d'un doigt d'un opérateur; la carte à circuit imprimé (20) comprenant une première série de détecteurs de position configurée pour déterminer la position et la direction de glissement du doigt d'un opérateur, la première série de détecteurs de position (25) étant montée en appui contre l'élément de commande (18) en vis-à-vis de la zone de commande (55) par glissement; la carte à circuit imprimé (20) comprenant également au moins un premier élément de détection (34) étant à la fois un capteur de force d'appui et un actionneur haptique, le premier élément de détection (34) étant intercalé en appui entre la carte à circuit imprimé (20) et un organe de liaison (61), l'organe de liaison (61) étant en contact direct avec l'élément de commande (18).



FR 3 066 639 - A1



DP-323617

**Ensemble de commande par contact glissant d'un panneau de commande  
pour véhicule automobile**

5

**DOMAINE TECHNIQUE**

La présente invention concerne un ensemble de commande par contact glissant d'un panneau de commande pour véhicule automobile et plus particulièrement une touche de commande par glissement de doigt d'un opérateur avec retour de force.

10

**ARRIERE-PLAN TECHNOLOGIQUE DE L'INVENTION**

Les occupants d'une automobile sont très sensibles à l'aspect visuel et au toucher des touches de commande d'un panneau de commande.

15

Généralement, les touches de commandes par contact glissant, et à retour de force c'est-à-dire pour lesquelles un glissement d'un doigt sur la zone de commande de la touche est détecté et confirmé par un effet haptique, comprennent des interrupteurs mécaniques conventionnels constitués de pièces mobiles. Généralement des solutions conventionnelles telles que des boutons poussoir à ressort sont utilisés pour générer un effet haptique.

20

Les panneaux de commande équipés de telles touches de commande par contact glissant sont généralement encombrants et complexes à fabriquer.

Il est donc important de proposer une solution nouvelle résolvant ces problèmes.

25

**RESUME DE L'INVENTION**

Selon l'invention, un ensemble de commande par contact glissant pour véhicule automobile comprend un support; une carte à circuit imprimé agencée sur le support; un élément de commande recouvrant la carte à circuit imprimé et comprenant une zone de commande par glissement d'un doigt d'un opérateur; la carte à circuit imprimé comprenant une première série de détecteurs de position configurée pour déterminer la position et la direction de glissement du doigt d'un opérateur, la première série de détecteurs de position étant montée en appui contre l'élément de commande en vis-à-vis de la zone de commande par glissement. La carte à circuit imprimé comprend au moins un premier élément de détection étant

35

à la fois un capteur de force d'appui et un actionneur haptique, le premier élément de détection étant intercalé en appui entre la carte à circuit imprimé et un organe de liaison, l'organe de liaison étant en contact direct avec l'élément de commande.

La carte à circuit imprimé peut comprendre une première découpe  
5 formant une première languette élastique sur laquelle est agencé le premier élément de détection. Chaque élément de détection est un élément piézoélectrique.

La première série de détecteurs de position peut comprendre des capteurs à détection capacitive. La carte à circuit imprimé peut être globalement rectangulaire selon un axe longitudinal et un axe transversal, l'élément de  
10 commande peut comprendre une plaque de commande globalement rectangulaire sur laquelle la zone de commande s'étend longitudinalement de sorte à détecter un glissement de doigt sur la zone de commande selon la direction longitudinale.

La zone médiane transversale de la carte à circuit imprimé peut être agencée en appui sur une barre de support transversale comprenant un profil  
15 saillant sur le support et en les extrémités transversales de la carte à circuit imprimé peuvent être plaquées sur le support de sorte que la carte à circuit imprimé présente un profil courbé.

Une seconde série de détecteurs de position peut être agencée symétriquement à la première série de détecteurs de position par rapport à la  
20 médiane transversale de la carte à circuit imprimé et un second élément de détection peut être agencé symétriquement au premier élément de détection par rapport à la médiane transversale de la carte à circuit imprimé.

La carte à circuit imprimé peut comprendre une seconde découpe formant une seconde languette élastique sur laquelle est agencé le second élément  
25 de détection. L'organe de liaison peut comprendre un premier bras d'appui venu de matière avec l'élément de commande et agencé contre le premier élément de détection et le second élément de détection.

L'ensemble de commande peut comprendre un troisième élément de détection et un quatrième élément de détection agencés respectivement  
30 symétriquement au premier élément de détection et au second élément de détection, par rapport à la médiane longitudinale de la carte à circuit imprimé.

La carte à circuit imprimé peut comprendre une troisième découpe et une quatrième découpe formant une troisième languette élastique et une quatrième

languette élastique sur lesquelles sont agencés le troisième élément de détection et le quatrième élément de détection.

L'organe de liaison peut comprendre un second bras d'appui venu de matière avec l'élément de commande et agencé contre le troisième élément de détection et le quatrième élément de détection. L'organe de liaison peut  
5 comprendre au moins un détecteur de position. L'organe de liaison peut comprendre au moins une barre de support ayant un profil saillant sur le support, chaque élément de détection pouvant être agencé sur une barre de support, l'élément de commande comprenant des moyens de fixation avec le support.

10 Les moyens de fixations peuvent être des tiges de maintien s'étendant depuis l'élément de commande jusqu'à leur extrémité libre, chaque extrémité libre comprenant un ergot venant s'agencer au travers d'ouvertures du support et venant en butée contre la face inférieure du support de sorte à maintenir la carte à circuit imprimé comprimée entre l'élément de commande et le support.

15 Selon l'invention, un module électronique de plafond d'habitacle de véhicule automobile comprend l'ensemble de commande décrit ci-dessus.

Selon l'invention, une méthode de commande d'un ensemble de commande par contact glissant tel que décrit ci-dessus, comprend les étapes de :

déterminer l'appui d'un doigt sur la zone de commande au moyen d'un  
20 capteur à détection capacitive ;

valider l'appui du doigt sur la zone de commande au moyen d'un élément piézoélectrique ;

déterminer la force d'appui du doigt sur la zone de commande au moyen de l'élément piézoélectrique ;

25 détecter le glissement d'un doigt sur la zone de commande au moyen d'une série de capteurs à détection capacitive ;

générer un signal haptique d'acquiescement du glissement du doigt sur la zone de commande au moyen de l'élément piézoélectrique ;

30 activer une commande du véhicule en fonction de la course de glissement du doigt sur la zone de commande.

## BREVE DESCRIPTION DES DESSINS

D'autres caractéristiques, buts et avantages de l'invention apparaîtront à la lecture de la description détaillée qui va suivre, et en regard des dessins annexés, donnés à titre d'exemple non limitatif et sur lesquels:

- 5           - La figure 1 est une vue schématique partielle en perspective et en coupe transversale d'un panneau de commande comprenant un ensemble de commande par contact glissant selon un premier mode de réalisation.
- La figure 2 est une vue éclatée en perspective de l'ensemble de  
10           commande par contact glissant de la figure 1.
- La figure 3 est une vue schématique partielle en perspective et en coupe transversale du panneau du commande comprenant l'ensemble de commande par contact glissant selon un second mode de réalisation.
- 15           - La figure 4 est une vue éclatée en perspective de l'ensemble de commande par contact glissant de la figure 3.
- La figure 5 est une vue schématique partielle en perspective et en coupe transversale du panneau du commande comprenant l'ensemble de commande par contact glissant selon un troisième mode de  
20           réalisation.
- La figure 6 est une vue éclatée en perspective de l'ensemble de commande par contact glissant de la figure 5.
- La figure 7 est une vue schématique partielle en perspective et en coupe transversale du panneau du commande comprenant l'ensemble  
25           de commande par contact glissant selon un quatrième mode de réalisation.
- La figure 8 est une vue éclatée en perspective de l'ensemble de commande par contact glissant de la figure 7.
- La figure 9 est une vue schématique d'un module électronique de  
30           plafond de véhicule comprenant le panneau de commande équipé d'un ensemble de commande par contact glissant selon l'un quelconque des modes de réalisation des figures précédentes.

## DESCRIPTION DES MODES DE REALISATION PREFERES

Afin de faciliter la description, et de façon non limitative, un repère orthogonal comprenant un axe longitudinal L, un axe transversal T et un axe vertical V est défini. Des orientations « bas », « haut », « dessus », « dessous »,  
5 « inférieure » et « supérieure » sont définies selon la direction verticale. Des orientations « gauche », « droite » et « latérale » sont définies selon la direction transversale. Des orientations « avant » et « arrière » sont également définies selon la direction longitudinale.

Selon la figure 1, un panneau de commande 10 pour véhicule automobile  
10 comprend une touche de commande 12 par contact glissant selon l'axe longitudinal L. On entend par touche de commande 12 par contact glissant, une touche de commande 12 pour laquelle le glissement d'un doigt d'un opérateur sur la touche est détecté et active une fonction du véhicule. Le panneau de commande 10 comprend une ouverture 14 dans laquelle la touche de commande 12 est  
15 agencée, permettant ainsi à l'opérateur d'accéder à la touche de commande 12 par contact glissant.

Selon le mode de réalisation représenté, le glissement du doigt sur la touche de commande doit être appliqué selon l'axe longitudinal.

Selon la figure 1 et la figure 2, un premier mode de réalisation de la  
20 touche de commande 12 est représenté. La touche de commande 12 est constituée d'un ensemble de commande 16 comprenant un élément de commande 18 et une carte à circuit imprimé 20 agencée sur un support 22.

La carte à circuit imprimé 20 est globalement de forme rectangulaire. La  
carte à circuit imprimé 20 comprend une série de détecteurs de position 24 ainsi  
25 que des éléments de détection combinant les propriétés d'un capteur de force d'appui et également d'actionneur haptique. Plus particulièrement, la série de détecteurs de position 24 comprend des capteurs de type capteur à détection capacitive et les éléments de détection 34 sont des éléments piézoélectriques. Les éléments piézoélectriques sont prévus pour agir comme des capteurs de force  
30 d'appui de sorte que leur déformation mécanique par un appui peut être convertie en signal électrique. Les éléments piézoélectriques sont également prévus pour agir comme un actionneur haptique de sorte que leur stimulation par un signal

électrique peut engendrer leur vibration, les vibrations étant ressenties comme un retour de force par le doigt de l'opérateur.

Selon le mode de réalisation représenté, les détecteurs de position 24 sont agencés alignés consécutivement l'un après l'autre selon la direction longitudinale sur la face de dessus 21 de la carte à circuit imprimé 20. Plus particulièrement, les  
5 détecteurs de position 24 sont agencés sur la médiane longitudinale ML de la carte à circuit imprimé 20. De façon non limitative, les détecteurs de position 24 sont au nombre de six. Les six détecteurs de position 24 sont globalement régulièrement répartis en un premier groupe 25 de trois détecteurs de position 24 s'étendant  
10 entre une première extrémité transversale 30 de la carte à circuit imprimé 20 et la médiane transversale MT de la carte à circuit imprimé 20 et en un second groupe 27 de trois détecteurs de position 24 s'étendant entre la médiane transversale MT de la carte à circuit imprimé 20 et la seconde extrémité transversale 32 de la carte à circuit imprimé 20.

15 les détecteurs de position 24 sont de forme annulaires et sont donc également prévus pour servir de guide de lumière aux faisceaux lumineux de sources de lumière 28 montées sur la carte à circuit imprimé 20. Les sources de lumières 28 sont donc chacune entourée par un détecteur de position 24.

De façon non limitative, les éléments de détection 34, 36, 38, 40 sont des  
20 éléments piézoélectriques de forme globalement rectangulaire agencés sur la face de dessus 21 de la carte à circuit imprimé 20. Les éléments de détection 34, 36, 38, 40 sont au nombre de quatre. Les éléments de détection 34 sont repartis en une première paire d'éléments de détection 34, 36 agencée longitudinalement symétriquement par rapport à la médiane longitudinale ML en bordure  
25 longitudinale de la carte circuit imprimé 20. Les éléments de détection 34, 36, 38, 40 sont également répartis en une seconde paire d'éléments de détection 38, 40 agencée symétriquement à la première paire 34, 36 par rapport à la médiane transversale MT de la carte à circuit imprimé 20. Plus particulièrement, les quatre éléments de détection 34, 36, 38, 40 sont agencés à proximité immédiate de la  
30 médiane transversale MT de la carte à circuit imprimé 20. Les deux paires d'éléments de détections 34, 36, 38, 40 sont donc séparées l'une de l'autre par une zone de la carte à circuit imprimé s'étendant selon la médiane transversale MT de

la carte à circuit imprimé. Cette zone sera dénommée zone médiane transversale 42 de la carte à circuit imprimé 20.

De façon particulière, chaque élément de détection 34, 36, 38, 40 est agencé sur une languette élastique 44, 46, 48, 50 de la carte à circuit imprimé 20.

5 Chaque languette 44, 46, 48, 50 est obtenue par une découpe de la carte à circuit imprimé 20. Chaque languette 44, 46, 48, 50 est globalement de forme rectangulaire comprenant trois bordures délimitées par un évidement de matière et une extrémité de jonction 52 avec la carte à circuit imprimé 20. Chaque languette 44, 46, 48, 50 s'étend longitudinalement depuis leur extrémité de jonction 52 avec  
10 la carte à circuit imprimé 20 jusqu'à leur extrémité libre 54. Les extrémités libres 54 des languettes 44, 46, 48, 50 sont agencées directement en vis-à-vis de la médiane transversale MT de la carte à circuit imprimé 20. Chaque languette 44, 46, 48, 50 est de dimension, c'est-à-dire de longueur, selon l'axe longitudinal L, et de largeur, selon l'axe transversal T, du même ordre de grandeur que l'élément de  
15 détection 34, 36, 38, 40 agencé sur ladite languette 44, 46, 48, 50.

De la même façon que les éléments de détection 34, 36, les languettes 44, 46 sur lesquelles sont agencées la première paire d'élément de détection 34, 36 sont symétriques entre elles par rapport à la médiane longitudinale ML de la carte à circuit imprimé 20; les languettes 48, 50 sur lesquelles sont agencées la seconde  
20 paire d'élément de détection 38, 40 sont symétriques, par rapport à la médiane transversale MT de la carte à circuit imprimé 20, aux languettes 48, 50 sur lesquelles est agencée la première paire d'élément de détection 34, 36.

L'élément de commande 18 comprend une zone de commande 55 par glissement du doigt de l'opérateur. La zone de commande 55 par glissement du  
25 doigt de l'opérateur est identifiée sur la figure 1 par une zone hachurée. La zone de commande 55 est agencée sur une plaque de commande 56 de l'élément de commande 18 de forme globalement rectangulaire. La série de détecteurs de position 24, c'est-à-dire le premier groupe 25 et le second groupe 27, est montée en appui contre la plaque de commande 56 en vis-à-vis de la zone de commande  
30 55 par glissement de sorte que le glissement d'un doigt sur la zone de commande 55 soit détecté par les détecteurs de position 24. L'élément de commande 18 comprend, en périphérie de la plaque de commande 56, une paroi 58 permettant son assemblage dans l'ouverture 14 du panneau de commande 10. La paroi 58



forme un joint d'étanchéité entre le panneau de commande 10 et la touche de commande 12.

L'élément de commande 18 comprend sur la zone de commande par glissement 55, des ouvertures 60 prévues pour être rétro éclairées par les sources  
5 de lumière 28. Les ouvertures 60 prévues pour être rétro éclairer peuvent également être remplacées par des pictogrammes.

L'élément de commande 18 comprend également des bras d'appui 62 reposant sur les éléments de détection 34, 36, 38, 40. Les bras d'appui 62 sont au contact permanent sur les éléments de détection 34, 36, 38, 40. Selon le mode de  
10 réalisation représenté, l'élément de commande 18 comprend deux bras d'appui 62 (un seul est visible), chaque bras d'appui 62 étant au contact de deux éléments de détection 34, 38 agencés en vis-à-vis de part et d'autre de la médiane transversale MT de la carte à circuit imprimé 20. Chaque bras d'appui 62 à globalement la forme d'un 'T' retourné. Chaque tige centrale 64 de chaque 'T' est agencée  
15 verticalement sur chaque rebord longitudinale de la plaque de commande 56, au niveau de la médiane transversale MT de la carte à circuit imprimé 20. La tige centrale 64 s'étend verticalement vers le bas vers la zone médiane transversale de la carte à circuit imprimé 20. La tige centrale 64 verticale comprend deux barres horizontales 66, 68 s'étendant longitudinalement de part et d'autre de la tige  
20 centrale 64. Chaque barre horizontale 66, 68 est agencée en appui sur un élément de détection 34, 38 de sorte que deux éléments de détection 34, 38 agencés en vis-à-vis de part et d'autre de la zone médiane transversale 42 de la carte à circuit imprimé 20 sont en appui contre les deux barres horizontales 66, 68 du 'T' retourné.

25 La partie du 'T' retourné en vis-à-vis de la zone médiane transversale 42 de la carte à circuit imprimé 20 ne vient pas au contact de la zone médiane 42 de la carte à circuit imprimé 20. En d'autres termes, les deux barres horizontales 66, 68 du 'T' retourné présentent donc un profil en marche montante au niveau de leur jonction avec la tige verticale 64 de sorte à n'être en appui que sur les  
30 éléments de détection 34, 38 et pas en appui sur la zone médiane 42 de la carte à circuit imprimé 20.

Chaque barre horizontale 66, 68 est de longueur, selon l'axe longitudinal L, similaire à la longueur de l'élément de détection 34, 38 sur lequel la barre

horizontale 66, 68 est en appui. L'élément de commande 18 est moulé d'une seule pièce; en d'autres termes, les bras d'appui 62 de l'élément de commande 18 sont venus de matière avec la plaque de commande 56.

La carte à circuit imprimé 20 est agencée sur le support 22. Plus  
5 particulièrement le support 22 comprend quatre plots de maintien 70, 72, 74, 76 de la carte à circuit imprimé 20. Les plots de maintien 70, 72, 74, 76, venus de matière avec le support, sont disposés de sorte à être agencés globalement aux quatre coins de la carte à circuit imprimé 20. De façon particulière, les plots de maintien 70, 72, 74, 76 sont en forme de croix agencés à plat sur le support 22 et  
10 sur lesquels la carte à circuit imprimé 20 vient en appui. Les quatre plots de maintien 70, 72, 74, 76 sont globalement de hauteur, selon la direction verticale, identique.

La carte à circuit imprimé 20 vient également en appui sur une barre de support transversale 78 présentant un profil saillant sur le support 22. La barre de support transversale 78 est venue de matière avec le support 22. La carte à circuit  
15 imprimé 20 est en appui sur la barre de support transversale 78 tout le long de sa médiane transversale MT. La barre de support transversale 78 est de dimension suffisamment longue suivant la direction transversale pour être en appui sur la carte à circuit imprimé 20 tout le long de la médiane transversale MT. La barre de support transversale 78 est de hauteur, selon la direction vertical, légèrement  
20 supérieure aux quatre plots de maintien 70, 72, 74, 76.

Selon le mode de réalisation représenté à la figure 1, chaque extrémité transversale 30, 32 de la carte à circuit imprimé 20 vient en appui sur deux plots de maintien 70, 72, 74, 76, la zone médiane transversale 42 de la carte à circuit  
25 imprimé 20 vient en appui sur la barre de support transversale 78. De par la différence de hauteur entre les plots de maintien 70, 72, 74, 76 et la barre de support transversale 78, la carte à circuit imprimé 20 est agencée légèrement bombée sur le support 22. Afin de maintenir la carte à circuit imprimé 20 légèrement courbée sur le support 22, les plots de maintien 70, 72, 74, 76 peuvent  
30 comprendre des moyens d'accroche avec la carte à circuit imprimé 20. Alternativement, afin de maintenir la carte à circuit imprimé 20 légèrement courbée sur le support 22, l'ensemble de commande 16 peut être maintenu

légèrement comprimé entre le panneau de commande 10 et un fond de boîtier relié mécaniquement au panneau de commande.

Selon le mode de réalisation représenté à la figure 1 et la figure 2, la série de détecteurs de position 24 permet d'identifier la position du doigt d'un opérateur sur la zone de commande 55 et de détecter le glissement du doigt. La perception par l'opérateur de la prise en compte de la commande effectuée par glissement de son doigt est perceptible par un retour de force généré par une vibration des éléments de détection 34, 36, 38, 40. Plus particulièrement, lorsque les détecteurs de position 24 ont détecté le glissement d'un doigt d'un opérateur sur la zone de commande par glissement 55, un signal électrique est appliqué sur les éléments de détection 34, 36, 38, 40 de sorte à les faire vibrer. Les éléments de détection 34, 36, 38, 40 étant en contact sur les bras d'appui 62 de l'élément de commande, un retour de force est donc perçu par l'opérateur. De plus, les sources lumineuses 28 de l'ensemble de commande 16 permettent d'illuminer la zone de commande 55 sur laquelle le doigt de l'opérateur a glissé.

Bien qu'il soit possible de ne pas agencer les éléments de détection 34, 36, 38, 40 sur des languettes élastiques 44, 46, 48, 50 de la carte à circuit imprimé 20, l'agencement particulier des éléments de détection 34, 36, 38, 40 sur les languettes élastiques 44, 46, 48, 50 permet d'amplifier leurs vibrations et donc d'accentuer le retour de force. L'agencement de la carte à circuit imprimé 20 légèrement surélevée par rapport au support 22, permet également d'accentuer l'amplitude des vibrations des éléments de détection 34, 36, 38, 40 sur les languettes élastiques 44, 46, 48, 50.

Les éléments de détection 34, 36, 38, 40 peuvent également permettre la détermination de la force d'appui sur la zone de commande 55. Cette caractéristique peut permettre, par exemple, d'attribuer plusieurs fonctions à la touche de commande 12 par glissement.

La force avec laquelle un opérateur fait glisser son doigt sur la zone de commande 55 est transmise aux éléments de détection 34, 36, 38, 40 grâce aux bras d'appui 62. Selon le mode de réalisation des bras d'appui en 'T'inversé, cette force se répercute au niveau de la zone médiane transversale 42 de la carte à circuit imprimé 20 et donc sollicite en particulier les éléments de détection 34, 36, 38, 40 au niveau de l'extrémité libre 54 des languettes élastiques 44, 46, 48, 50.

La courbure de la carte à circuit imprimé 20 permet d'optimiser l'uniformité de la force appliquée sur les éléments de détection 34, 36, 38, 40 en fonction de la position du doigt d'un opérateur. En d'autres termes, cette courbure permet de limiter les erreurs d'acquisition de la force d'appui du doigt d'un opérateur quel  
5 que soit la position du doigt sur la zone de commande 55. Cependant il est possible de ne pas surélever la carte à circuit imprimé 20 et également de ne pas l'agencer de manière courbée, l'acquisition et la correction de la force d'appui en fonction de la position du doigt de l'opérateur pouvant être traitées par une unité de contrôle (non représentée) en liaison électrique avec l'ensemble de commande  
10 16.

Selon la figure 3 et la figure 4, un second mode de réalisation est représenté. Ce mode de réalisation ne diffère de celui de la figure 1 et de la figure 2 qu'en ce que le bras d'appui 92 et les languettes élastiques 80, 82, 84, 86 ont des formes géométriques différentes.

15 Les languettes élastiques 80, 82, 84, 86 de ce mode de réalisation diffèrent uniquement du mode de réalisation précédent en ce que leur extrémité de jonction 88 et leur extrémité libre 90 ont été interchangées. En d'autres termes, les extrémités de jonction 88 de ces languettes élastiques 80, 82, 84, 86 sont agencées directement en vis-à-vis de la médiane transversale MT de la carte à  
20 circuit imprimé 23.

Bien que cet agencement de languettes élastiques 80, 82, 84, 86 puisse convenir au mode de réalisation précédemment décrit selon la figure 1 et la figure 2, cet agencement est optimum vis-à-vis de la structure des deux bras d'appui 92 (un seul bras est visible) de la figure 3 et de la figure 4.

25 Chaque bras d'appui 92 du mode de réalisation de la figure 3 et de la figure 4 comprend une barre de transfert d'appui 94 agencée longitudinalement parallèlement à une bordure longitudinale de la plaque de commande 56 de l'élément de commande 97 et s'étendant tout le long de la plaque de commande 56. La barre de transfert d'appui 94 est agencée sous la bordure longitudinale de la  
30 plaque de commande 56 et est reliée à chacune de ses extrémités à la bordure longitudinale de la plaque de commande 56 par une partie verticale 96, 98 formant une entretoise d'espacement avec la bordure longitudinale de la plaque de commande 56. La barre de transfert d'appui 94 est donc uniformément espacée

avec la bordure longitudinale de la plaque de commande 56 de sorte à venir au plus proche de la carte à circuit imprimé 23 sans y être en contact.

Cependant, l'épaisseur, selon la direction verticale, de la barre de transfert d'appui est augmentée en vis-à-vis des éléments de détection 34, 36, 38, 40 de sorte à être en contact permanent avec les dits éléments de détection 34, 36, 38, 40. L'augmentation de l'épaisseur de la barre de transfert d'appui forme donc deux protubérances 98, 100 comprenant chacune une surface d'appui en contact permanent avec deux éléments de détection 80, 86 agencés de part et d'autre de la zone médiane transversale 42 de la carte à circuit imprimé 23.

La force avec laquelle un opérateur fait glisser son doigt sur la zone de commande 55 est transmise aux éléments de détection 34, 36, 38, 40 grâce aux bras d'appui 92. Selon le mode de réalisation des bras d'appui 92 comprenant une barre de transfert d'appui 94, cette force se répercute au niveau des parties verticales 96, 98 agencées aux extrémités des bordures longitudinales de la plaque de commande 56, et donc sollicite en particulier les éléments de détection 34, 36, 38, 40 au niveau de l'extrémité libre 90 des languettes élastiques 80, 82, 84, 86.

Selon la figure 5 et la figure 6, un troisième mode de réalisation est représenté. Ce mode de réalisation ne diffère de celui de la figure 3 et de la figure 4 qu'en ce que les éléments de détections 34, 36, 38, 40 sont agencés sur la face de dessous 37 de la carte à circuit imprimé 23, qu'en ce que l'élément de commande 110 ne comprend pas de bras d'appui, et que le support 112 ne comprend pas de barre de support transversale.

Selon ce mode de réalisation, le support 112 comprend quatre barres de support longitudinales 102, 104, 106, 108 agencées en vis-à-vis des languettes élastiques 80, 82, 84, 86 et de dimensions globalement identiques aux languettes élastiques 80, 82, 84, 86. Les quatre barres de support longitudinales 102, 104, 106, 108 présentent un profil saillant sur le support. Les quatre barres de support longitudinales 102, 104, 106, 108 sont venues de matière avec le support 112. Les éléments de détections 34, 36, 38, 40 sont agencés sur la face de dessous des languettes élastiques 80, 82, 84, 86 et sont en appui permanent sur les barres de support longitudinales 102, 104, 106, 108.

L'élément de commande 110 comprend des tiges de maintien 114 avec le support 112 et des tiges d'appui 116 de la carte à circuit imprimé contre le

support. Plus particulièrement, la plaque de commande 56 comprend, le long de ses bordures longitudinales, des tiges de maintien 114 verticales dont l'extrémité libre forme un ergot de maintien 118 avec le support 112 venant en appui contre la face inférieure du support 112. L'ergot de maintien 118 de chaque tige de maintien 114 vient s'agencer au travers d'une ouverture 120 du support 112. De plus, la plaque de commande 56 comporte à chacune de ses deux extrémités transversales, une tige d'appui 116 verticale venant en appui contre la carte à circuit imprimé 23. D'autres tiges d'appui sont également agencées entre la plaque de commande 56 et la carte à circuit imprimé 23.

10 Selon ce mode de réalisation, la carte à circuit imprimé 23 est maintenue comprimée entre la plaque de commande 56 et le support 112. La carte à circuit imprimé 23 est également agencée courbée entre ses deux extrémités transversales puisqu'elle repose également sur les barres de support longitudinales 102, 104, 106, 108 présentant un profil saillant sur le support 112. Lors du glissement d'un doigt d'un opérateur sur la zone de commande 55 de l'élément de commande 110, la contrainte de force exercée par l'élément de commande 110 et par le support 112 sur la carte à circuit imprimé 23 est modifiée et est donc détectée par les éléments de détection 34, 36, 38, 40.

Lors de l'application d'un signal électrique sur les éléments de détection 20 34, 36, 38, 40, la vibration de ceux-ci entraîne une vibration du support 112, ce dernier étant en contact direct avec l'élément de commande 110 grâce aux tiges de maintien 114. Les vibrations des éléments de détection 34, 36, 38, 40 sont donc perceptibles comme un retour de force au travers de la plaque de commande 56 par l'opérateur.

25 Selon la figure 7 et la figure 8, un quatrième mode de réalisation est représenté. Ce mode de réalisation particulier diffère du premier et du second mode de réalisation en ce que les éléments de détection 122, 124 sont agencés sur la sur la face de dessus 128 de la carte à circuit imprimé 126 sous des détecteurs de position 24. Plus particulièrement, les éléments de détections 122, 124 sont de forme annulaire et sont intercalés entre les détecteurs de position 24 de forme annulaire et la face de dessus 128 de la carte à circuit imprimé 126. Selon le mode de réalisation, la carte à circuit imprimé 126 comporte uniquement deux éléments de détections 122, 124 agencés symétriquement de part et d'autre de la médiane

transversale MT de la carte à circuit imprimé 126, et en vis-à-vis direct de la zone médiane transversale 130 de la carte à circuit imprimé 126.

L'élément de commande de commande 132 ne comporte aucun bras d'appui venu de matière avec la dite plaque de commande 56. La liaison  
5 mécanique entre la plaque de commande 56 et les éléments de détection 122, 124 permettant aux éléments de détection 122, 124 d'agir aussi bien en capteur de force d'appui qu'en actionneur haptique est réalisée par les deux détecteurs de positions 24 sous lesquels sont agencés les éléments de détection 122, 124.

Bien que la carte à circuit imprimé 126 soit représentée sans languettes  
10 élastiques, il est également possible d'agencer des découpes dans la carte à circuit imprimé 126 autour des éléments de détection 122, 124 annulaires afin de former des languettes élastiques.

Il est possible de réaliser une multitude d'autres modes de réalisation selon lesquels la forme des détecteurs de positions n'est pas annulaire et  
15 également selon lesquelles les détecteurs de positions sont de types autres que des capteurs à détection capacitive, comme par exemple des capteurs à détection résistive.

D'autres modes de réalisations sont également possible, pour lesquels l'ensemble de commande se limite à une carte à circuit imprimé comportant au  
20 minimum une série d'au moins deux détecteurs de position et un élément de détection, les détecteurs de position étant monté en appui contre l'élément de commande, et l'élément de détection étant intercalé en appui entre la carte à circuit imprimé et un organe de liaison, l'organe de liaison, tel un bras d'appui, étant en contact direct avec l'élément de commande. Les languettes élastiques,  
25 ainsi que les éléments de support de la carte à circuit imprimé permettent d'améliorer le fonctionnement des éléments de détections, c'est-à-dire d'améliorer la détection de la force d'appui lors du glissement d'un doigt d'un opérateur sur la zone de commande et d'améliorer la perception de retour de force par l'opérateur.

Tous les modes de réalisation représentés permettent d'obtenir un  
30 ensemble de commande par contact glissant de faible épaisseur selon l'axe vertical et de permettre une intégration aisée dans de nombreux modules électroniques de commandes de l'habitacle d'un véhicule. On notera plus particulièrement l'utilisation d'un tel panneau de commande pour des modules

électroniques de plafond de véhicule généralement destiné à l'éclairage de l'habitacle du véhicule ou encore à l'utilisation d'un tel panneau de commande pour les modules frontaux de commande électronique de véhicule telle que les commandes du dispositif multimédia ou encore de climatisation du véhicule.

5            Selon la figure 9, un mode réalisation d'un module électronique de plafond 200 d'habitacle de véhicule est représenté. Ce module 200 est généralement destiné à l'éclairage des places avant du véhicule. Le module électronique de plafond 200 comporte le panneau de commande 10 équipé de n'importe lequel des ensembles de commande des modes de réalisation décrit. Il  
10 comporte trois touches de commande d'éclairage et une touche de commande 12 à contact glissant. La touche de commande 12 à contact glissant comporte l'un quelconque des ensembles de commande des modes de réalisation décrit par les figures 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7 et 8. L'élément de commande 18 est agencé dans l'ouverture 14 du panneau de commande 10 permettant à un opérateur d'avoir  
15 accès à la zone de commande 55 par glissement.

Le glissement d'un doigt d'un opérateur sur la touche de commande 12 à contact glissant peut permettre l'activation de une à six sources de lumière 28 par glissement du doigt depuis une extrémité transversale 202 de la zone de commande 55 vers l'autre extrémité 204. L'intensité lumineuse peut être ajustée  
20 au regard de la force d'appui. Un acquittement de la commande effectuée est possible par un effet de retour de force sur la plaque de commande 56 de sorte à être perceptible par l'opérateur.

Selon l'invention, une méthode de commande de l'ensemble de commande 16 par contact glissant pour véhicule automobile peut comprendre  
25 plusieurs étapes, notamment une étape de détermination de l'appui d'un doigt sur la zone de commande 55 au moyen de la série de détecteurs de position 25, plus particulièrement, au moyen d'au moins un capteur à détection capacitive détectant la présence du doigt de l'opérateur. Afin de confirmer cet appui, et donc de réduire considérablement les fausses détections d'appui, la méthode comprend  
30 une étape de validation de l'appui du doigt sur la zone de commande 55 au moyen d'un élément de détection 34 différent de la série de détecteurs de position 25. Plus particulièrement, l'élément de détection 34 peut être un élément piézoélectrique dont la déformation par l'appui du doigt permet de valider le dit



appui et également de déterminer la force d'appui du doigt sur la zone de commande 55. La méthode comprend également une étape de détection du glissement du doigt de l'opérateur sur la zone de commande 55 au moyen de la série de détecteurs de position 25, plus particulièrement, au moyen de la série de capteurs à détection capacitive. La méthode comprend la génération d'un signal haptique d'acquiescement du glissement du doigt sur la zone de commande 55 au moyen de l'élément de détection 34, plus particulièrement au moyen de l'élément piézoélectrique agissant en tant qu'actionneur haptique. Enfin, la méthode comprend une étape d'activation d'une commande du véhicule en fonction de la course de glissement du doigt sur la zone de commande 55, c'est-à-dire en fonction de la distance parcourue par le doigt en glissant sur la zone de commande 55.

## REVENDEICATIONS

1. Ensemble de commande (16) par contact glissant pour véhicule automobile comprenant  
5 un support (22);  
une carte à circuit imprimé (20) agencée sur le support (22);  
un élément de commande (18) recouvrant la carte à circuit imprimé (20)  
et comprenant une zone de commande (55) par glissement d'un doigt d'un opérateur ;  
10 la carte à circuit imprimé (20) comprenant une première série de détecteurs de position (25) configurée pour déterminer la position et la direction de glissement du doigt d'un opérateur, la première série de détecteurs de position (25) étant montée en appui contre l'élément de commande (18) en vis-à-vis de la zone de commande (55) par glissement ;  
15 caractérisé en ce que  
la carte à circuit imprimé (20) comprend au moins un premier élément de détection (34) étant à la fois un capteur de force d'appui et un actionneur haptique, le premier élément de détection (34) étant intercalé en appui entre la carte à circuit imprimé (20) et un organe de liaison (61), l'organe de liaison (61) étant en contact  
20 direct avec l'élément de commande (18).
2. Ensemble de commande (16) selon la revendication précédente caractérisé en ce que la carte à circuit imprimé (20) comprend une première découpe formant une première languette (44) élastique sur laquelle est agencé le  
25 premier élément de détection (34).
3. Ensemble de commande (16) selon l'une quelconque des revendications précédentes caractérisé en ce que chaque élément de détection (34) est un élément piézoélectrique.  
30
4. Ensemble de commande (16) selon l'une quelconque des revendications précédentes caractérisé en ce que la première série de détecteurs de position (25) comprend des capteurs à détection capacitive.

5. Ensemble de commande (16) selon l'une quelconque des revendications précédentes caractérisé en ce que  
la carte à circuit imprimé (20) est globalement rectangulaire selon un axe longitudinal (L) et un axe transversal (T),
- 5 l'élément de commande (18) comprend une plaque de commande (56) globalement rectangulaire sur laquelle la zone de commande (55) s'étend longitudinalement de sorte à détecter un glissement de doigt sur la zone de commande (55) selon la direction longitudinale.
- 10 6. Ensemble de commande (16) selon la revendication 5 caractérisé en ce que la zone médiane transversale (42) de la carte à circuit imprimé (20) est agencée en appui sur une barre de support transversale (78) comprenant un profil saillant sur le support (22) et en ce que les extrémités transversales (30, 32) de la  
15 carte à circuit imprimé (20) sont plaquées sur le support (22) de sorte que la carte à circuit imprimé (20) présente un profil courbé.
7. Ensemble de commande (16) selon l'une quelconque des revendications 5 et 6 caractérisé en ce qu'il comprend une seconde série de détecteurs de position (27) agencée symétriquement à la première série de détecteurs de position (25) par  
20 rapport à la médiane transversale (MT) de la carte à circuit imprimé (20) et un second élément de détection (38) agencé symétriquement au premier élément de détection (34) par rapport à la médiane transversale (MT) de la carte à circuit imprimé (20).
- 25 8. Ensemble de commande (16) selon la revendication 7 caractérisé en ce que la carte à circuit imprimé (20) comprend une seconde découpe formant une seconde languette (48) élastique sur laquelle est agencé le second élément de détection (38).
- 30 9. Ensemble de commande (16) selon l'une quelconque des revendications 7 et 8 caractérisé en ce que l'organe de liaison (61) comprend un premier bras d'appui (62) venu de matière avec l'élément de commande (18) et agencé contre le premier élément de détection (34) et le second élément de détection (38).

10. Ensemble de commande (16) selon l'une quelconque des revendications 7 à 9 caractérisé en ce qu'il comprend un troisième élément de détection (36) et un quatrième élément de détection (40) agencés respectivement symétriquement au premier élément de détection (34) et au second élément de détection (38), par rapport à la médiane longitudinale (ML) de la carte à circuit imprimé (20).

11. Ensemble de commande (16) selon la revendication 10 caractérisé en ce que la carte à circuit imprimé (20) comprend une troisième découpe et une quatrième découpe formant une troisième languette (46) élastique et une quatrième languette (50) élastique sur lesquelles sont agencés le troisième élément de détection (36) et le quatrième élément de détection (40).

12. Ensemble de commande (16) selon l'une quelconque des revendications 10 et 11 caractérisé en ce que l'organe de liaison (61) comprend un second bras d'appui venu de matière avec l'élément de commande (18) et agencé contre le troisième élément de détection (36) et le quatrième élément de détection (40).

13. Ensemble de commande (16) selon l'une quelconque des revendications 1 à 8 caractérisé en ce que l'organe de liaison (61) comprend au moins un détecteur de position (24).

14. Ensemble de commande (16) selon l'une quelconque des revendications 1 à 8 caractérisé en ce que l'organe de liaison (61) comprend au moins une barre de support (102) ayant un profil saillant sur le support (22), chaque élément de détection (34) étant agencé sur une barre de support (102), l'élément de commande (18) comprenant des moyens de fixation (114) avec le support (22).

15. Ensemble de commande (16) selon la revendication 14 caractérisé en ce que les moyens de fixations (114) sont des tiges de maintien s'étendant depuis l'élément de commande (18) jusqu'à leur extrémité libre, chaque extrémité libre comprenant un ergot (118) venant s'agencer au travers d'ouvertures du support (120) et venant en butée contre la face inférieure du support (112) de sorte à maintenir la carte à circuit imprimé (20) comprimée entre l'élément de commande

(18) et le support (22).

16. Module électronique de plafond (200) d'habitacle de véhicule automobile comprenant l'ensemble de commande (16) selon l'une quelconque des  
5 revendications précédentes.

17. Méthode de commande d'un ensemble de commande (16) par contact glissant selon l'une quelconque des revendications précédentes comprenant les étapes de :

10 déterminer l'appui d'un doigt sur la zone de commande (55) au moyen d'un capteur à détection capacitive ;

valider l'appui du doigt sur la zone de commande (55) au moyen d'un élément piézoélectrique ;

15 déterminer la force d'appui du doigt sur la zone de commande (55) au moyen de l'élément piézoélectrique ;

détecter le glissement d'un doigt sur la zone de commande (55) au moyen d'une série de capteurs à détection capacitive ;

générer un signal haptique d'acquiescement du glissement du doigt sur la zone de commande (55) au moyen de l'élément piézoélectrique ;

20 activer une commande du véhicule en fonction de la course de glissement du doigt sur la zone de commande (55).

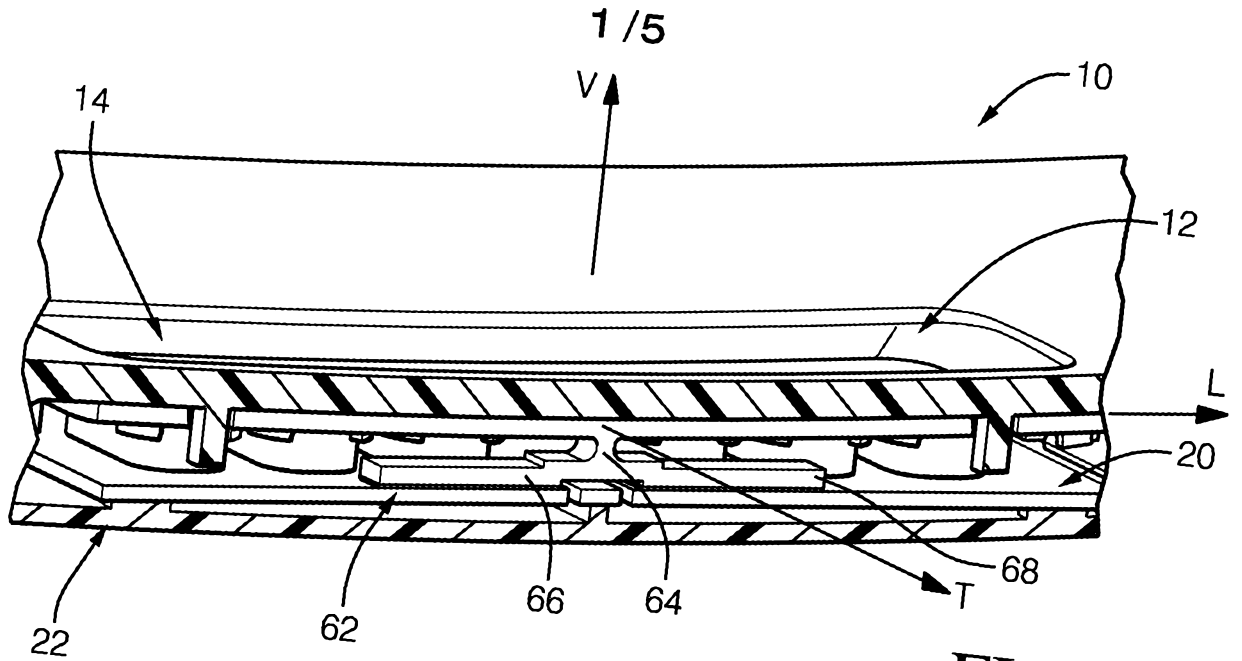


FIG. 1

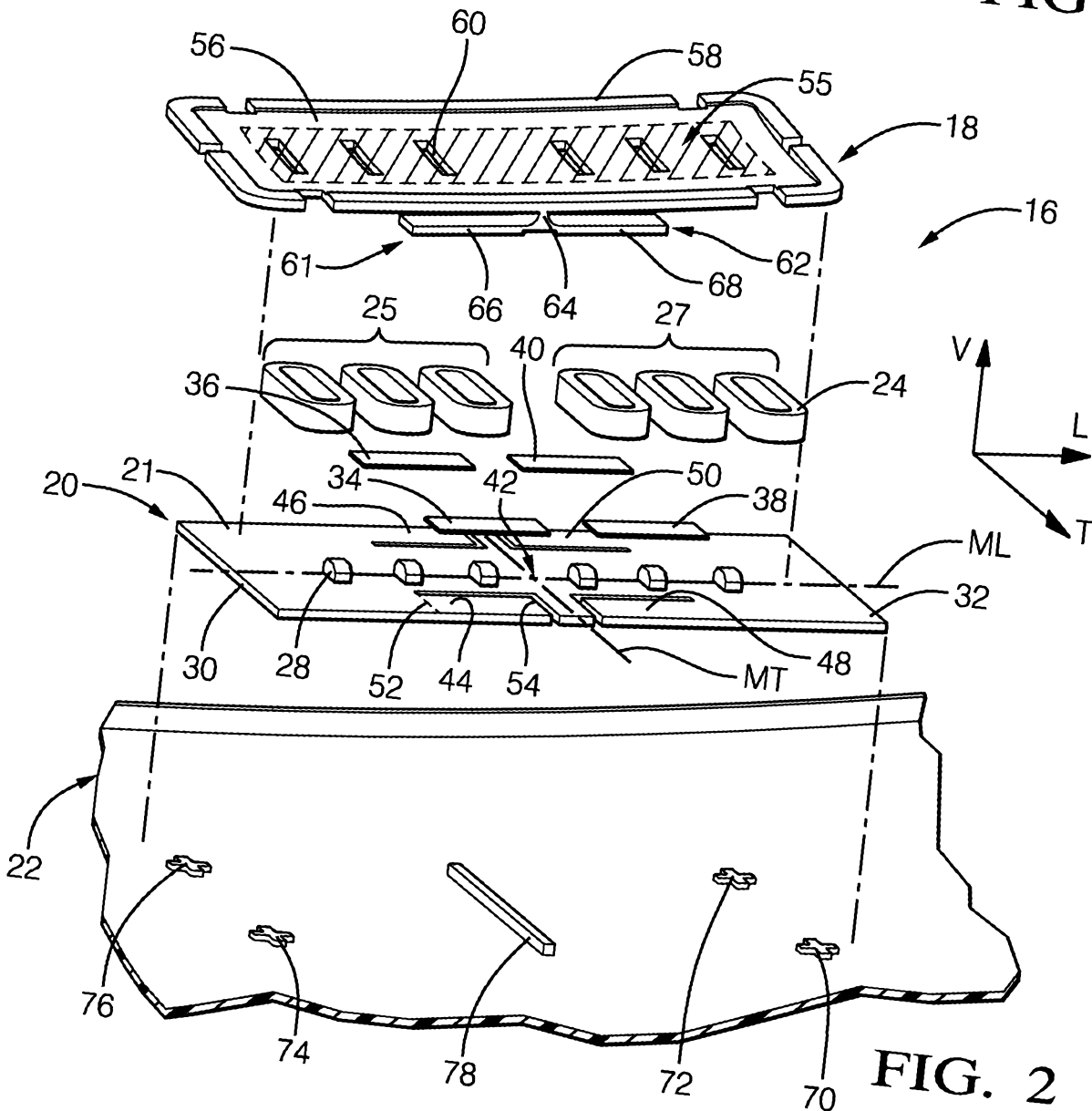
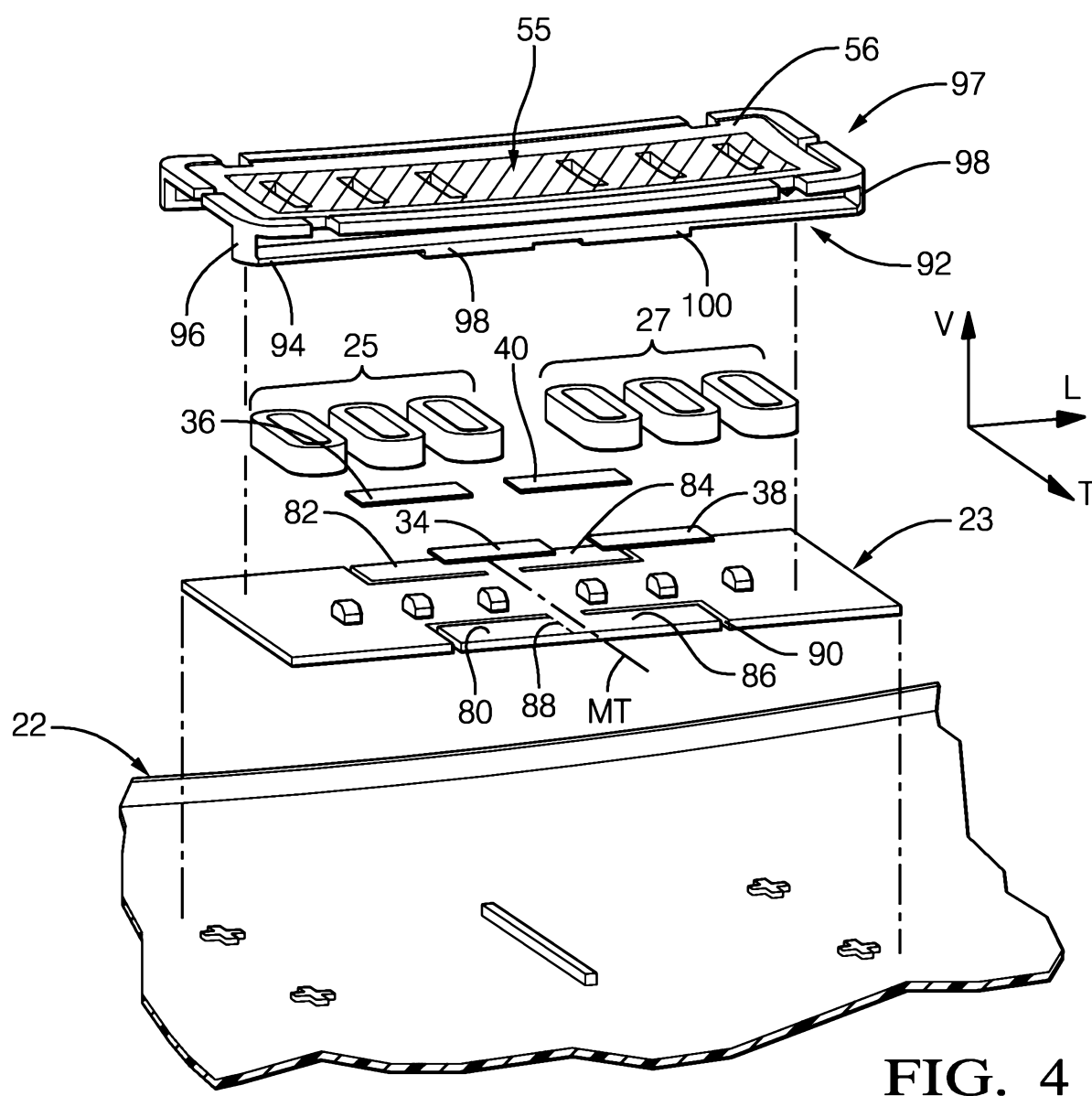
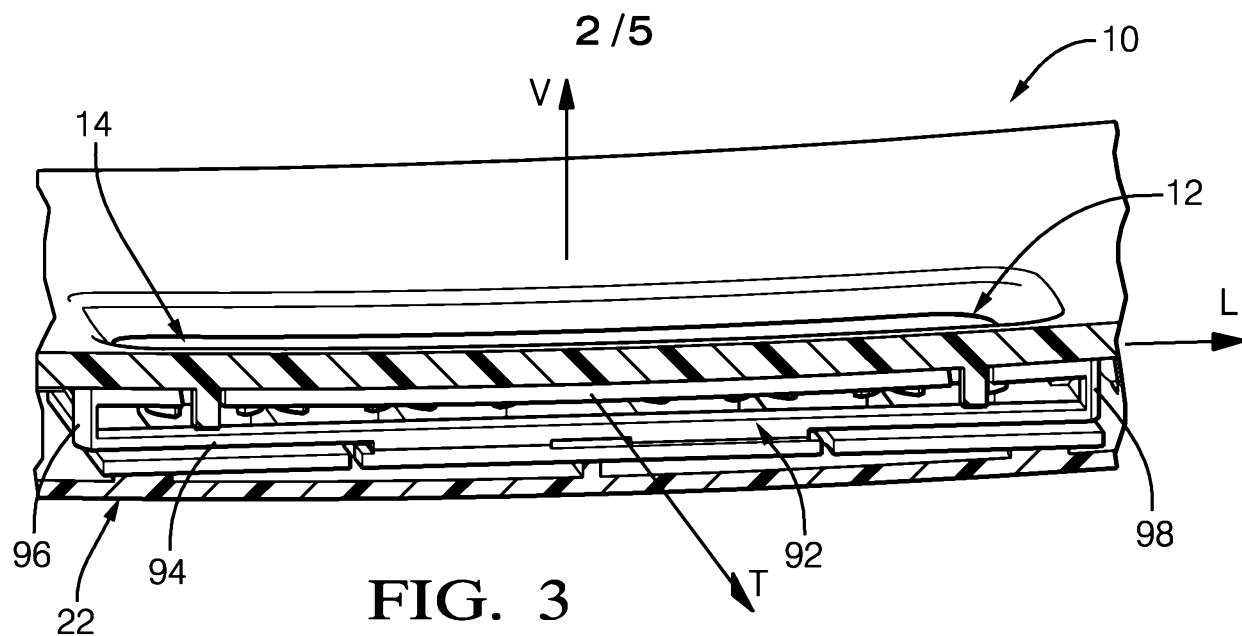
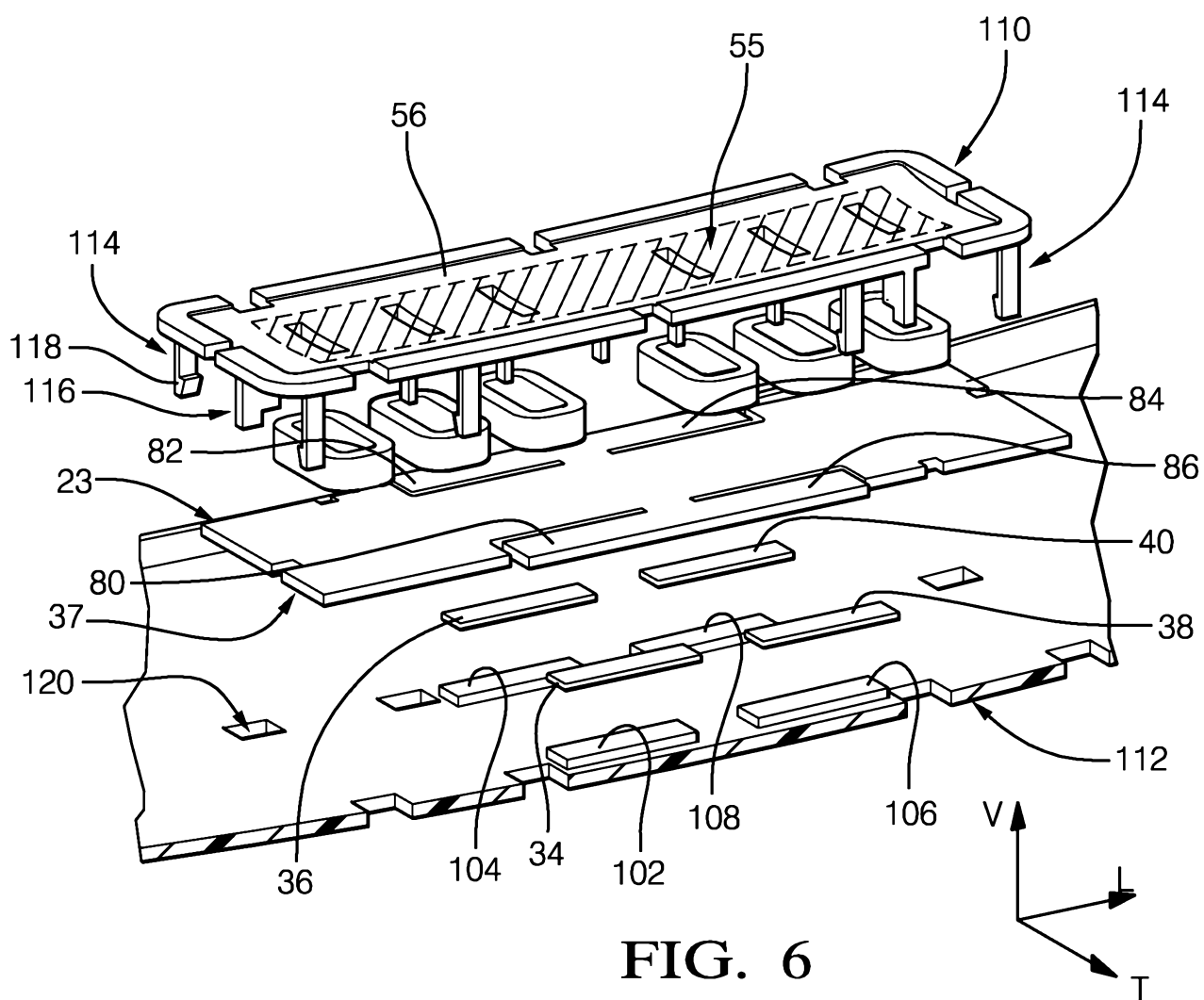
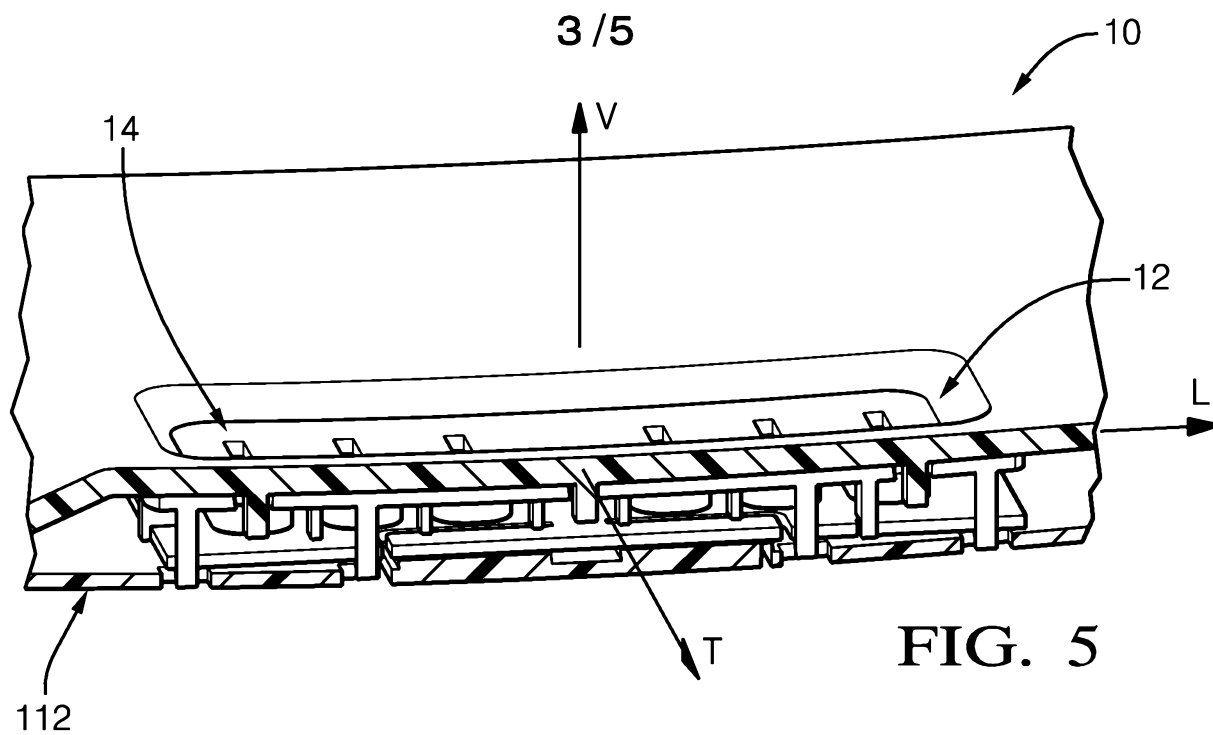
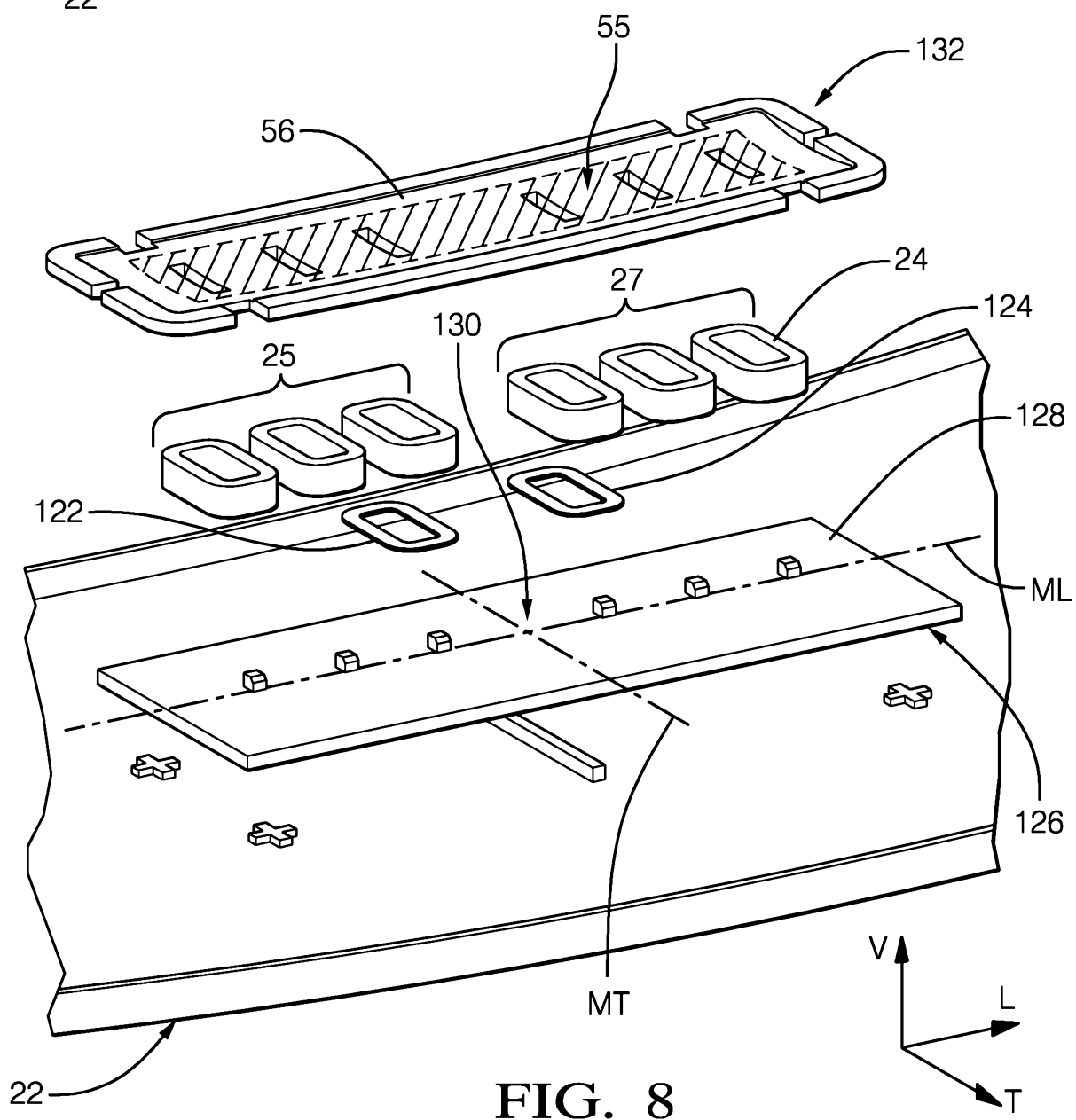
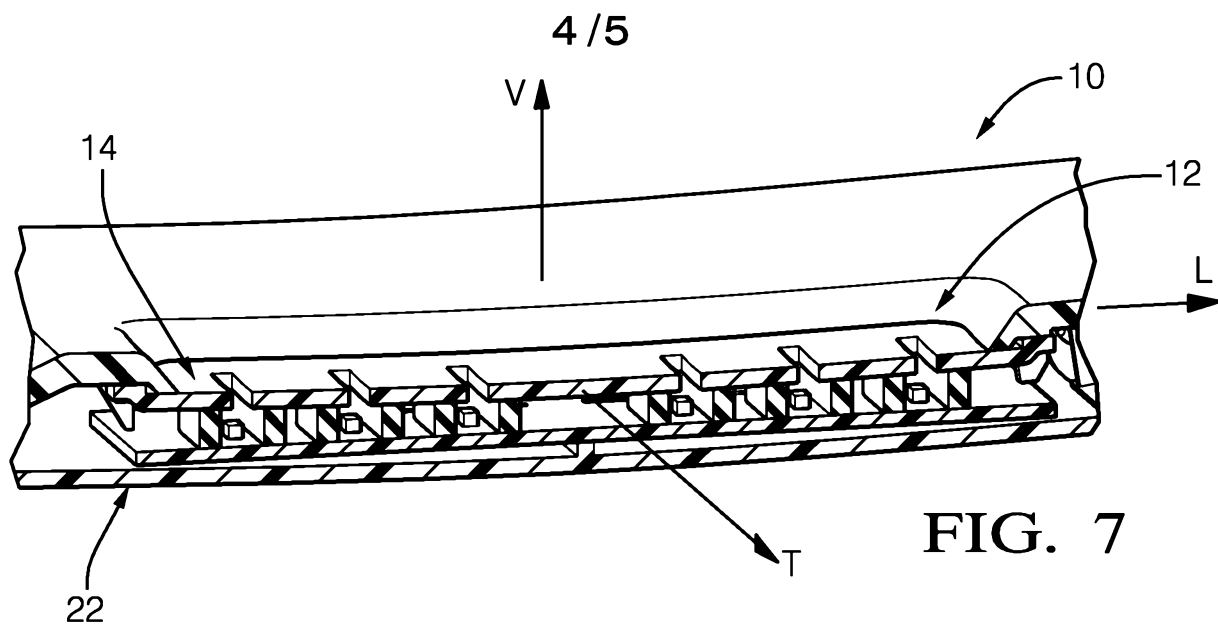


FIG. 2









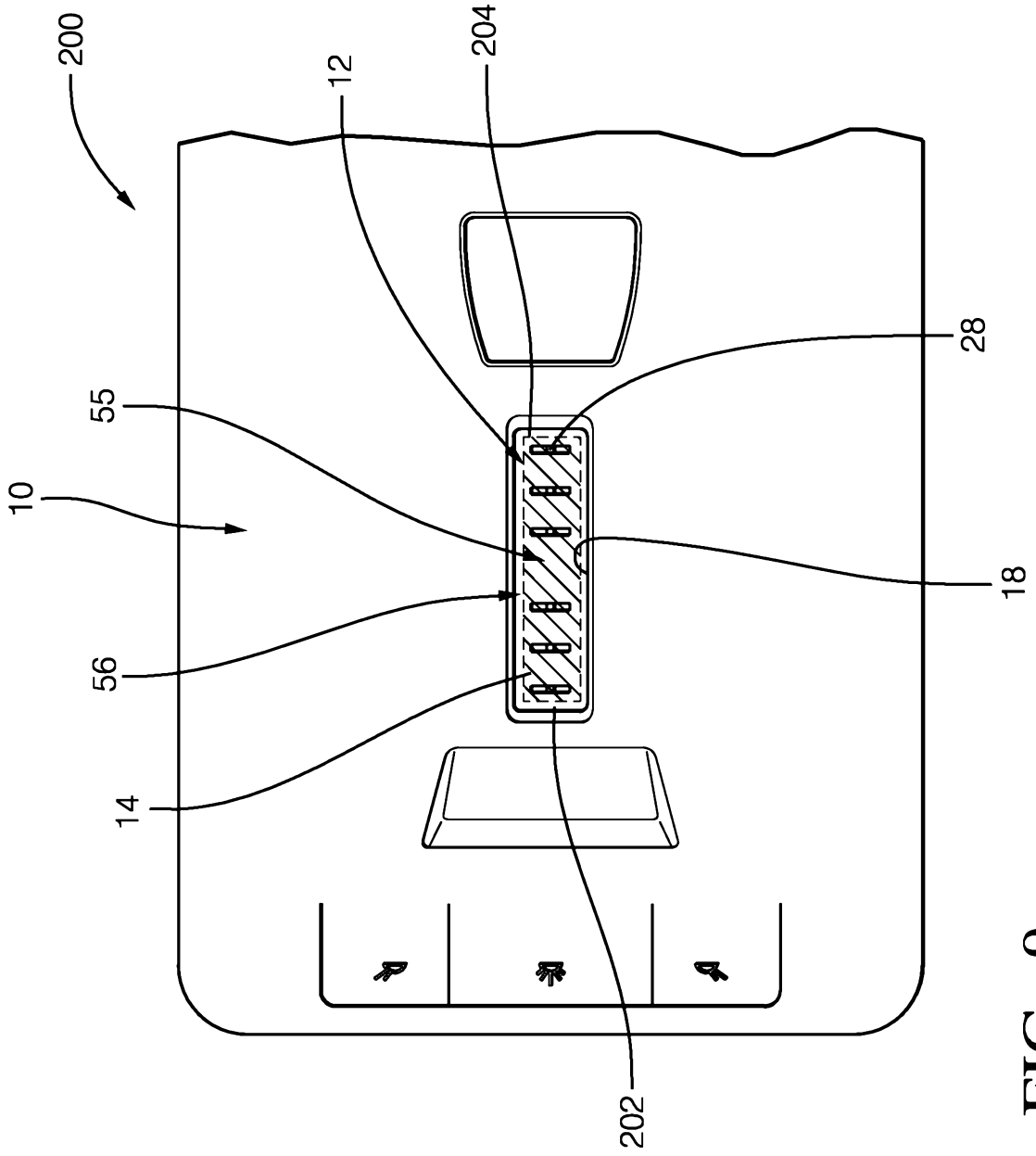


FIG. 9



**RAPPORT DE RECHERCHE  
PRÉLIMINAIRE**

N° d'enregistrement  
national

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

FA 841527  
FR 1754425

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		
Y	DE 10 2014 019006 A1 (AUDI AG [DE]) 23 juin 2016 (2016-06-23)  * alinéa [0001] * * alinéa [0010] - alinéa [0012] * * alinéa [0016] - alinéa [0019] * * alinéa [0022] * * alinéa [0025] - alinéa [0032] * * alinéa [0034] * * figure 1 *	1,3-5,7, 9,10, 12-17	H01H19/18 H01H13/00 H05K1/18 G01D5/12
Y	JP 2006 107140 A (SONY CORP) 20 avril 2006 (2006-04-20)  * alinéa [0001] * * alinéa [0064] * * alinéa [0094] - alinéa [0101] * * alinéa [0174] - alinéa [0177] * * alinéa [0186] - alinéa [0187] * * figures 6,9,10 *	1,3-5,7, 9,10, 12-17	
Y	US 2010/053087 A1 (DAI XUNHU [US] ET AL) 4 mars 2010 (2010-03-04)  * alinéa [0001] * * alinéa [0008] - alinéa [0022] * * alinéa [0024] * * alinéa [0027] - alinéa [0029] * * revendication 1 * * revendication 6 * * figures 1A-2 *	1,3-5,7, 9,10, 12-17	DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHÉS (IPC) H01H B60W B60K H03K G06F
Date d'achèvement de la recherche		Examineur	
5 janvier 2018		Hristov, Stefan	
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			

1  
EPO FORM 1503 12.99 (P04C14)



**RAPPORT DE RECHERCHE  
PRÉLIMINAIRE**

N° d'enregistrement  
national

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

FA 841527  
FR 1754425

DOCUMENTS CONSIDÉRÉS COMME PERTINENTS		Revendication(s) concernée(s)	Classement attribué à l'invention par l'INPI
Catégorie	Citation du document avec indication, des parties pertinentes		
Y	US 2010/250071 A1 (PALA SILVIU [US] ET AL) 30 septembre 2010 (2010-09-30)  * alinéa [0002] * * alinéa [0079] * * alinéa [0082] - alinéa [0086] * * alinéa [0113] - alinéa [0119] * * alinéa [0130] * * figures 6-8, 14-15,19A *	1,3-5,7, 9,10, 12-17	DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHÉS (IPC)
Y	US 2007/236450 A1 (COLGATE JAMES E [US] ET AL) 11 octobre 2007 (2007-10-11)  * alinéa [0003] * * alinéa [0065] * * alinéa [0070] * * alinéa [0076] * * alinéa [0090] * * alinéa [0094] - alinéa [0095] * * alinéa [0120] * * alinéa [0122] * * revendications 5-9 * * revendications 31,32 * * revendication 46 * * figures 1,4A, 4B,12,14,15 *	1,3-5,7, 9,10, 12-17	
Y	DE 10 2013 226922 A1 (BEHR HELLA THERMOCONTROL GMBH [DE]) 25 juin 2015 (2015-06-25) * alinéa [0001] * * alinéa [0015] * * alinéa [0018] - alinéa [0020] * * figure 1 *  ----- -/--	1,3-5,7, 9,10, 12-17	
Date d'achèvement de la recherche		Examineur	
5 janvier 2018		Hristov, Stefan	
<p>CATÉGORIE DES DOCUMENTS CITÉS</p> <p>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</p> <p>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                      &amp; : membre de la même famille, document correspondant</p>			

1  
EPO FORM 1503 12.99 (P04C14)



**RAPPORT DE RECHERCHE  
PRÉLIMINAIRE**

N° d'enregistrement national

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

FA 841527  
FR 1754425

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		
A	DE 10 2008 035907 A1 (PREH GMBH [DE]) 11 février 2010 (2010-02-11) * alinéa [0001] * * alinéa [0005] - alinéa [0007] * * alinéa [0012] - alinéa [0015] * * alinéa [0020] * * alinéa [0023] * * alinéa [0029] * * figure 1 * -----	2,6,8,11	DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHÉS (IPC)
Date d'achèvement de la recherche		Examineur	
5 janvier 2018		Hristov, Stefan	
CATÉGORIE DES DOCUMENTS CITÉS 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		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	

1  
EPO FORM 1503 12.99 (P04C14)

**ANNEXE AU RAPPORT DE RECHERCHE PRÉLIMINAIRE  
RELATIF A LA DEMANDE DE BREVET FRANÇAIS NO. FR 1754425 FA 841527**

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 **05-01-2018**

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
DE 102014019006 A1	23-06-2016	DE 102014019006 A1 WO 2016096064 A1	23-06-2016 23-06-2016
-----			
JP 2006107140 A	20-04-2006	JP 4543863 B2 JP 2006107140 A	15-09-2010 20-04-2006
-----			
US 2010053087 A1	04-03-2010	US 2010053087 A1 WO 2010027570 A2	04-03-2010 11-03-2010
-----			
US 2010250071 A1	30-09-2010	AUCUN	
-----			
US 2007236450 A1	11-10-2007	US 2007236450 A1 US 2013222303 A1 US 2014347323 A1 US 2015355714 A1 WO 2007111909 A2	11-10-2007 29-08-2013 27-11-2014 10-12-2015 04-10-2007
-----			
DE 102013226922 A1	25-06-2015	AUCUN	
-----			
DE 102008035907 A1	11-02-2010	AUCUN	
-----			