

①⑨ RÉPUBLIQUE FRANÇAISE
—
**INSTITUT NATIONAL
DE LA PROPRIÉTÉ INDUSTRIELLE**
—
COURBEVOIE
—

①① N° de publication : **3 042 660**

(à n'utiliser que pour les
commandes de reproduction)

②① N° d'enregistrement national : **15 02179**

⑤① Int Cl⁸ : **H 02 K 11/30** (2017.01), B 64 C 13/50

①②

BREVET D'INVENTION

B1

⑤④ ACTIONNEUR ELECTROMECHANIQUE POUR COMMANDES DE VOL ELECTRIQUES D'UN AERONEF.

②② Date de dépôt : 16.10.15.

③③ Priorité :

④③ Date de mise à la disposition du public
de la demande : 21.04.17 Bulletin 17/16.

④⑤ Date de la mise à disposition du public du
brevet d'invention : 06.04.18 Bulletin 18/14.

⑤⑥ Liste des documents cités dans le rapport de
recherche :

Se reporter à la fin du présent fascicule

⑥⑥ Références à d'autres documents nationaux
apparentés :

○ Demande(s) d'extension :

⑦① Demandeur(s) : AIRBUS HELICOPTERS — FR.

⑦② Inventeur(s) : ESTIVAL PIERRE, GROHMANN
BORIS et MARGER THIBAUT.

⑦③ Titulaire(s) : AIRBUS HELICOPTERS.

⑦④ Mandataire(s) : GPI & ASSOCIES.

FR 3 042 660 - B1



Actionneur électromécanique pour commandes de vol
électriques d'un aéronef

La présente invention est du domaine des actionneurs électromécaniques. Elle concerne un actionneur électromécanique destiné plus particulièrement à être utilisé dans le cas des commandes de vol électriques des aéronefs. La présente invention concerne également un dispositif de commandes de vol électriques comprenant un tel actionneur électromécanique pilotant un actionneur hydraulique.

Un actionneur électromécanique transforme de l'énergie électrique en énergie mécanique. Les actionneurs électromécaniques sont des systèmes complexes regroupant diverses fonctions pour assurer cette transformation. Un actionneur électromécanique est composé d'un organe de conversion électromécanique, d'un moyen de traitement d'ordres de commande, d'un moyen électronique de puissance, d'un moyen électronique de commande et de surveillance, de capteurs afin d'assurer un pilotage correct de l'organe de conversion électromécanique et d'un étage de conditionnement de l'alimentation électrique.

Cette énergie mécanique est généralement fournie par un déplacement angulaire d'un arbre et caractérisée par une vitesse de rotation et un couple. Il s'agit alors plus précisément d'un organe de conversion électromécanique tournant. L'arbre peut avoir un débattement angulaire limité à quelques dizaines de degrés. L'arbre peut également avoir un débattement angulaire illimité et réaliser ainsi plusieurs rotations complètes. L'organe de conversion électromécanique est alors généralement désigné par l'expression « moteur électrique ». Dans ce cas, l'actionneur électromécanique peut comporter un étage de transformation

mécanique afin de transformer le mouvement de rotation de l'organe de conversion électromécanique en mouvement de translation.

Cette énergie mécanique peut toutefois être fournie par un déplacement linéaire d'un axe et caractérisée par une vitesse de translation et une force, il s'agit alors plus précisément d'un organe de conversion électromécanique linéaire désigné également par l'expression « glissière électrique ». Le débattement linéaire de cet axe est limité par les dimensions de cet actionneur électromécanique linéaire.

L'énergie électrique alimentant un actionneur électromécanique, et plus précisément l'étage de conditionnement de l'alimentation électrique, peut être fournie par un courant électrique continu ou bien un courant électrique alternatif monophasé ou polyphasé, tel un courant électrique triphasé. En outre, un courant électrique alternatif triphasé peut être obtenu à partir d'une source de tension continue qui est découpée ou « hachée » par un moyen électronique de puissance pilotée par un moyen électronique de commande afin de créer une tension alternative et, par suite, un courant alternatif. Les tensions alimentant le moteur électrique sont déphasées l'une par rapport à l'autre de 120° afin de créer une alimentation triphasée.

Un organe de conversion électromécanique tournant comporte au moins un stator généralement fixe, au moins un rotor tournant par rapport à ce stator et qui peut être placé à l'intérieur ou à l'extérieur du stator ainsi qu'un entrefer séparant un stator d'un rotor. La rotation de ce rotor est générée par l'interaction entre deux champs magnétiques attachés respectivement à ce stator et à ce rotor, créant un couple magnétique au rotor. On parle alors respectivement d'un « champ magnétique statorique » et d'un « champ magnétique rotorique ».

L'entrefer est formé par un volume d'air dans lequel transitent les flux magnétiques entre le rotor et le stator. La longueur de l'entrefer est une caractéristique ayant une influence sur les performances de l'organe de conversion électromécanique.

5 En effet, il est connu que l'augmentation du couple moteur d'un organe de conversion électromécanique est obtenue par la réduction de la distance entre le rotor et le stator, cette distance correspondant à la longueur de son entrefer.

10 On connaît cependant le document FR 1149195 qui décrit des perfectionnements pour des moteurs électriques utilisés principalement dans l'horlogerie. Un des perfectionnements est l'augmentation de l'entrefer entre le rotor et le stator ce qui permet, contrairement aux règles connues à l'époque, l'augmentation de la puissance magnétique lorsque les flux
15 magnétiques sont réduits. Cela permet aussi de réduire les flux antagonistes dus aux variations de la reluctance des circuits magnétiques. De plus, l'augmentation de l'entrefer permet une fabrication plus facile.

L'actionneur électromécanique selon l'invention est
20 particulièrement destiné à être utilisé dans le cas de commandes de vol électriques d'un aéronef. Dans cette application particulière désignée en langue anglaise par l'expression « Fly-By-Wire », un débattement angulaire de l'arbre d'un actionneur électromécanique est généralement transformé en mouvement de translation par une
25 chaîne de transmission mécanique afin de piloter un actionneur hydraulique. Par suite, l'arbre de l'actionneur électromécanique n'a pas besoin de faire plusieurs tours autour de son axe de rotation, son débattement angulaire peut donc être limité. De fait, dans un souci de simplification, on utilisera plus simplement pour la suite
30 de cette description l'expression « actionneur électromécanique » pour désigner un tel actionneur électromécanique tournant. De

même, l'expression « organe de conversion électromécanique » est utilisée pour désigner un tel organe de conversion électromécanique tournant.

Le document EP 2543589 décrit des commandes de vol
5 primaires pour un rotor principal et pour un rotor de queue d'un
aéronef à voilure tournante avec une interface électromécanique
entre les commandes électriques et les actionneurs
d'asservissement hydraulique afin de commander la force
d'amplification pilotant le rotor principal et/ou le rotor de queue.
10 L'interface électromécanique comporte un moteur électrique et un
système d'embellage mécanique permettant au moteur électrique
de piloter une servocommande hydraulique et, par suite, les
actionneurs d'asservissement hydraulique pour chaque axe de
contrôle du rotor principal et du rotor de queue. Ce système est
15 applicable sur les avions existants pour remplacer les dispositifs
électromécaniques utilisés. De plus, grâce à un système
d'embellage mécanique sans organe de réduction de vitesse entre
le moteur électrique et la servocommande hydraulique, le moteur
électrique peut être déplacé et déporté, facilitant ainsi son
20 intégration dans l'avion. Des organes de réduction de vitesse
utilisés traditionnellement sont par exemple un réducteur à
engrenages et un train épicycloïdal.

Parmi les organes de conversion électromécanique les plus
utilisés, on connaît le moteur sans balai, également dénommé
25 « moteur brushless » ou bien désigné par l'acronyme « BLDC ».

Le rotor d'un moteur sans balai comporte un ou plusieurs
aimants permanents alors que le stator comporte des aimants non
permanents, appelés plus communément électro-aimants. Ces
électro-aimants sont constitués généralement par un ou plusieurs
30 enroulements de conducteurs électriques autour d'un matériau
ferromagnétique alimentés en courant électrique continu. On

utilisera par la suite le terme « bobinage » pour désigner un tel ensemble d'un ou plusieurs enroulements de conducteurs électriques. Un moteur sans balai dispose généralement d'un capteur permettant de connaître la position du rotor ainsi que d'un système électronique de commande assurant la commutation du courant électrique alternatif alimentant les bobinages du stator. Ainsi, le système électronique de commande permet d'assurer l'orientation et le sens du champ magnétique statorique par rapport au champ magnétique rotorique, et par suite la rotation du rotor par rapport au stator.

De plus, au sein de chaque bobinage du stator, un ou plusieurs enroulements peuvent être regroupés afin de former différentes phases du stator. Chaque phase du stator est alimentée par une phase d'un courant électrique alternatif polyphasé et génère respectivement un champ magnétique statorique. Les champs magnétiques statoriques, lorsqu'ils sont issus d'un même courant électrique polyphasé, s'additionnent pour former un unique champ magnétique statorique tournant, appelé résultante statorique. Cette résultante statorique entraîne alors en rotation le champ rotorique et, par suite, crée une rotation et un couple du rotor par rapport au stator.

Parmi les actionneurs électromécaniques à courant électrique alternatif, on peut distinguer les machines synchrones et asynchrones.

Les machines synchrones, dont fait partie le moteur sans balai, utilisent un décalage de quatre-vingt-dix degrés (90°) magnétique entre le champ tournant et le champ fixe. De cette manière, la position du rotor est toujours assurée précisément. Par ailleurs, la fréquence de rotation du rotor d'une machine synchrone est proportionnelle à la fréquence du courant électrique alternatif alimentant le stator.

Les machines asynchrones disposent d'un rotor comportant un bobinage dont les enroulements sont en court-circuit et un stator comportant un bobinage constituant des aimants non permanents. De fait, lorsque le bobinage de ce stator est traversé par un courant électrique alternatif, il crée un champ magnétique statorique tournant dont la résultante statorique entraîne l'apparition d'une variation de flux magnétique. Une force électromotrice induite apparaît et crée des courants rotoriques dans le bobinage du rotor. Ces courants sont responsables de l'apparition d'un couple. Un décalage entre le champ statorique qui est tournant par rapport au stator et le champ rotorique qui est fixe par rapport à l'arbre de rotation du rotor apparaît. L'inconvénient d'une machine asynchrone est le décalage en position, également appelé glissement, créé entre le champ statorique et le champ rotorique. La précision de positionnement de l'arbre du rotor est donc soumise au couple résistant appliqué sur l'arbre de la machine. De plus, la fréquence de rotation du rotor d'une machine asynchrone n'est pas obligatoirement proportionnelle à la fréquence du courant électrique alternatif, une vitesse de glissement pouvant apparaître entre le rotor et le champ magnétique statorique. Ce type de machine asynchrone est en général utilisé pour des applications à vitesse constante et couple quasi constant.

Par ailleurs, les moteurs électriques sans balai à aimants permanents synchrones peuvent se classer dans deux grandes catégories, les moteurs à flux trapézoïdal et les moteurs à flux sinusoïdal.

Un moteur à flux trapézoïdal possède une force électromotrice de type trapézoïdal lorsqu'il est utilisé comme générateur électrique. Cette forme trapézoïdale de la force électromotrice est obtenue par l'utilisation d'un rotor à pôles lisses,

la longueur de l'entrefer étant constante. Cette longueur de l'entrefer ne variant pas, l'induction d'entrefer reste constante le long d'un pôle et s'inverse lorsque le pôle magnétique change. La pente du trapèze est due à la distance entre deux pôles magnétiques.

Un moteur à flux sinusoïdal possède une force électromotrice de type sinusoïdal lorsqu'il est utilisé comme générateur électrique. Cette forme sinusoïdale est obtenue par la mise en place d'un rotor à pôles magnétiques saillants dont la forme se rapproche d'une fonction sinusoïdale. La longueur d'entrefer qui est alors variable est un acteur important de l'induction d'entrefer qui induit la forme de la force électromotrice. Ainsi, afin de créer un couple maximum en fonctionnement moteur, les courants électriques utilisés sont de formes sinusoïdales. De plus, un tel moteur à flux sinusoïdal possède généralement un faible couple d'encoche.

On connaît notamment le document WO 2014/056773 qui décrit un actionneur électromécanique équipé d'un rotor dont les pôles sont formés par des aimants permanents. Les pôles du rotor comportent au moins quatre zones ayant des propriétés magnétiques différentes disposées symétriquement vis-à-vis d'un centre du pôle. La surface des aimants permanents est configurée afin que le bord d'un pôle soit moins haut que le milieu de ce pôle. Par suite, un flux magnétique de distribution sensiblement sinusoïdale apparaît dans l'actionneur électromécanique.

De même, le document EP 2378634 décrit un actionneur électromécanique, tel un générateur d'électricité, comportant des aimants permanents dont la section dans un plan perpendiculaire à l'axe de rotation de l'actionneur électromécanique est de forme sinusoïdale. Par suite, cette forme sinusoïdale de l'aimant permanent permet de créer une induction d'entrefer sinusoïdale et

l'apparition d'une distribution du flux magnétique sensiblement sinusoïdale.

En outre, plusieurs architectures de bobinages sont possibles pour des moteurs sans balai synchrones.

5 Tout d'abord, le bobinage peut être distribué ou bien concentrique. Avec un bobinage concentrique, chaque dent bobinée du stator est entourée par un conducteur électrique dans lequel circule une seule phase du courant électrique alimentant ce
10 est entourée par au moins deux conducteurs électriques dans lesquels circulent au moins deux phases de ce courant électrique. Un bobinage concentrique présente des avantages de sécurité évitant qu'une surchauffe d'un conducteur d'une phase ne se répande à d'autres phases. Par contre, un bobinage distribué
15 permet la création d'un champ magnétique statorique spécifique en fonction du nombre de spire par encoche, et, par suite, la création un champ statorique total sinusoïdale.

Ensuite, les bobinages concentriques peuvent être à simple couche ou bien à double couche. Un bobinage à simple couche
20 utilise seulement la moitié des dents du stator, un bobinage entourant une dent alors que les dents adjacentes sont laissées libres, c'est-à-dire sans bobinage. A contrario, un bobinage à double couche utilise toutes les dents qui sont bobinées. Un bobinage à simple couche permet d'avoir une section d'encoche
25 faible pour un nombre de conducteurs important. Un bobinage à simple couche permet également d'éloigner les bobinages entre eux, limitant ainsi leurs interactions. Par contre, les bobinages à double couche comportent un nombre de spires deux fois plus faible par dent pour créer le même couple qu'un bobinage simple
30 couche. Chaque dent est ainsi plus facile à bobiner pur un coût plus faible. En revanche, les bobinages à double couche entraînent

un effet d'inductance mutuelle entre les différentes phases de la machine et un risque de propagation d'un défaut d'une dent sur une dent adjacente.

Enfin, il est connu que les matériaux ferromagnétiques
5 utilisés dans les organes de conversion électromécanique
présentes trois caractéristiques distinctes dans leur utilisation
comme porteur de flux magnétique. Ces trois caractéristiques sont
définies par une courbe de variation de l'induction magnétique de
ce matériau en fonction de son champ magnétique coercitif. Cette
10 courbe se compose d'une première partie linéaire caractérisée par
la perméabilité magnétique de ce matériau ferromagnétique, une
deuxième partie formée par un coude de saturation et une
troisième partie linéaire caractérisée par la perméabilité
magnétique de l'air.

15 Dans la grande majorité des cas, le matériau ferromagnétique
est utilisé dans la première partie linéaire de cette courbe afin
d'éviter toute saturation du matériau. En effet, en cas de saturation
magnétique du matériau, le flux magnétique atteint sa valeur
maximum et ne peut plus augmenter, le couple fourni par l'organe
20 de conversion électromécanique ne peut plus augmenter non plus.

Toutefois, on connaît le document US 2015/0054380 qui
décrit un actionneur électromécanique destiné en particulier à
équiper un véhicule hybride ou un véhicule électrique. Cet
actionneur électromécanique comporte des fentes ou bien des
25 trous entre chaque dent de son stator et/ou à proximité de chaque
pôle magnétique de son rotor. Une saturation du flux magnétique
circulant dans cet actionneur électromécanique apparaît alors au
niveau de ces fentes permettant de réduire les ondulations du
couple fourni par cet actionneur électromécanique.

Dans le cadre d'une application pour les commandes de vol, les actionneurs électromécaniques sont soumis à plusieurs contraintes de fonctionnement. Une première contrainte est une sécurisation du fonctionnement des commandes de vol en cas de panne sur un actionneur électromécanique alors qu'une seconde contrainte est un volume et une masse réduite pour permettre son intégration dans un aéronef. Pour répondre à cette première contrainte de sécurisation, la redondance des équipements est une voie mise en œuvre aujourd'hui. Le cœur d'un actionneur électromécanique, pour la partie puissance, réside dans le couple rotor-stator. Toutefois, la mise en place d'une redondance de ce couple rotor-stator impose un encombrement et une pénalité de masse qui est alors contraire à la seconde contrainte.

Une redondance est également possible au niveau des bobinages du stator, comme décrit dans le document FR 2493059. Ce moteur électrique comporte un rotor avec des aimants permanents, un stator avec des bobinages redondants et quatre pôles magnétiques. Les bobinages étant redondants, le moteur peut fonctionner malgré une panne sur un enroulement. Ce moteur peut servir aussi bien à des jouets qu'à déplacer des gouvernes d'un aéronef.

La présente invention a alors pour objet de proposer un actionneur électromécanique permettant de s'affranchir des limitations mentionnées ci-dessus afin de garantir une sécurisation de son fonctionnement tout en optimisant sa masse et son encombrement.

Selon l'invention, un actionneur électromécanique comporte un arbre de transmission muni d'un axe de rotation, au moins un organe de conversion électromécanique, muni d'un stator et d'un rotor solidaire de l'arbre de transmission et tournant autour de cet axe de rotation, et au moins une chaîne de pilotage. Le stator est

muni de dents et de bobinages, chaque bobinage entourant au moins une dent, alors que le rotor est muni d'aimants permanents ayant respectivement un pôle magnétique nord et un pôle magnétique sud.

- 5 Le rotor tourne de préférence à l'intérieur du stator afin de limiter l'encombrement de chaque organe de conversion électromécanique et, par suite, de l'actionneur électromécanique. Cependant, le rotor peut être situé à l'extérieur du stator.

10 Chaque chaîne de pilotage comporte tous les éléments permettant l'alimentation, la commande et le pilotage d'un organe de conversion électromécanique.

15 Chaque chaîne de pilotage comporte par exemple un moyen de traitement d'ordres de commande, un moyen électronique de puissance, un moyen électronique de commande et de surveillance, des capteurs et un étage de conditionnement de l'alimentation électrique.

20 L'actionneur électromécanique selon l'invention est notamment destiné aux dispositifs de commandes de vol électriques des aéronefs et notamment des aéronefs à voilures tournantes.

25 L'actionneur électromécanique selon l'invention est remarquable en ce qu'il comporte au moins trois organes de conversion électromécanique et au moins trois chaînes de pilotage, une chaîne de pilotage étant reliée à un seul organe de conversion électromécanique et alimentant l'organe de conversion avec un courant électrique alternatif.

Chaque chaîne de pilotage alimente ainsi un seul organe de conversion avec un courant électrique alternatif qui peut être monophasé ou bien polyphasé.

L'actionneur électromécanique selon l'invention assure de cette façon une redondance d'une part au niveau des organes de conversion électromécanique et d'autre part au niveau des chaînes de pilotage, une chaîne de pilotage étant dédiée à un seul organe
5 de conversion électromécanique.

L'aspect de redondance est primordial pour assurer une continuité de fonctionnement des organes de conversion électromécanique en cas de pannes d'un ou plusieurs organes de conversion électromécanique. Ainsi, en cas d'une panne affectant
10 un organe de conversion ou bien une chaîne de pilotage, l'actionneur peut toujours fonctionner grâce aux autres organes de conversion électromécanique et aux autres chaînes de pilotage qui sont non impactés par cette panne et restent donc fonctionnels.

En outre, afin de réduire l'encombrement et la masse de
15 l'actionneur électromécanique selon l'invention, au moins deux organes de conversion électromécanique peuvent comporter un rotor commun. Le rotor commun coopère ainsi avec les stators de ces au moins deux organes de conversion électromécanique.

Par exemple, deux organes de conversion électromécanique,
20 alimentés par un courant électrique alternatif triphasé, comporte un rotor commun et leur stators respectifs, constitués chacun de trois phases, coopèrent avec ce rotor commun. Ainsi, ces deux stators sont assemblés pour former avec ce rotor commun une architecture hexaphasée.

En outre, les stators coopérant avec un rotor commun
25 peuvent être isolés magnétiquement par une séparation radiale amagnétique. La mise en place de cette zone fortement amagnétique au sein de la culasse statorique des stators permet un découplage magnétique important entre ces stators évitant ainsi
30 toute perturbation entre eux. Cette séparation radiale amagnétique

peut se trouver entre deux dents des stators sous la forme d'un morceau de la culasse statorique, cette culasse statorique supportant notamment les dents des deux stators. Une telle séparation radiale amagnétique entraîne une baisse non
5 significative des performances des organes de conversion électromécanique.

De plus, afin d'optimiser l'encombrement et la masse de l'actionneur électromécanique selon l'invention, chaque organe de conversion électromécanique comporte de préférence un rotor avec
10 des aimants permanents à concentration de flux. Les aimants permanents sont disposés de telle sorte qu'ils fournissent une concentration de flux dans l'entrefer, permettant ainsi de maximiser le couple de cet organe de conversion électromécanique. En conséquence, pour un couple prédéterminée à fournir par l'organe
15 de conversion électromécanique, l'utilisation d'aimants permanents à concentration de flux permet d'optimiser les dimensions de l'organe de conversion électromécanique et, par suite, son encombrement et sa masse. L'utilisation d'aimants permanents à concentration de flux peut également permettre d'utiliser des
20 aimants permanents moins performants et, par suite, moins coûteux.

Par ailleurs, afin de limiter les risques de pannes de l'actionneur électromécanique selon l'invention, chaque organe de conversion électromécanique utilise de préférence des bobinages
25 concentriques simple couche. De la sorte, les interactions entre les bobinages sont limitées. En conséquence, un incident sur un de ces bobinages, telle une surchauffe d'un conducteur, ne se propagera pas aux autres bobinages limitant ainsi l'effet de cet incident.

30 Une autre cause de pannes est le grippage d'un organe de conversion électromécanique par l'apparition par exemple d'un

corps étranger entre le rotor et le stator. L'utilisation d'un entrefer important, par rapport à l'entrefer généralement utilisé sur des machines électriques équivalentes, permet d'inhiber ce risque de grippage et de garantir ainsi une continuité de fonctionnement de l'organe de conversion électromécanique. Par exemple, l'entrefer est compris entre 1 et 2 millimètres (mm).

Avantageusement, l'utilisation d'un entrefer important permet également de diminuer les couples parasites, tels qu'un couple d'encoche et un couple réductant, qui peuvent créer des perturbations sur le couple développé par l'organe de conversion électromécanique. De plus, l'utilisation d'un entrefer important permet de réduire les tolérances de fabrication des composants du rotor et du stator, entraînant une baisse du coût de fabrication de ces composants.

En outre, les pôles magnétiques de chaque organe de conversion électromécanique peuvent être fractionnés ou bien intégraux. L'utilisation de pôles magnétiques fractionnés permet de diminuer le couple d'encoche présent dans l'organe de conversion électromécanique, mais en contre partie, crée des perturbations, notamment sur le courant électrique. L'utilisation de pôles magnétiques intégraux permet au contraire de réduire l'apparition de telles perturbations.

Un organe de conversion électromécanique est à pôles magnétiques fractionnés lorsque le rapport $\frac{N_d \cdot N_{ph}}{N_p}$ est différent d'un nombre entier, N_p étant le premier nombre total de paires de pôles magnétiques, N_d étant le second nombre total des dents et N_{ph} étant le nombre de phases du courant électrique alternatif alimentant l'organe de conversion électromécanique.

A contrario, un organe de conversion électromécanique est à pôles magnétiques intégraux lorsque ce rapport $\frac{N_d \cdot N_{ph}}{N_p}$ est égal à un nombre entier.

On parle alors de machines à bobinage fractionnaire pour les
5 organes de conversion électromécanique à pôles magnétiques fractionnés et machines à bobinage intégral pour les organes de conversion électromécanique à pôles magnétiques intégraux.

Par ailleurs, les pôles magnétiques du rotor peuvent être saillants et avoir une forme sinusoïdale afin qu'un flux magnétique
10 sinusoïdal circule dans chaque organe de conversion électromécanique.

Dans le cas particulier d'une panne de type court-circuit sur un bobinage, un couple résistant important, appelé « couple de court-circuit » apparaît dans l'organe de conversion
15 électromécanique subissant cette panne jusqu'à ce que l'alimentation de cette organe de conversion électromécanique soit coupée. Ce couple de court-circuit bloque ainsi la rotation du rotor de cet organe de conversion électromécanique. Des dispositifs de débrayage peuvent être utilisés afin désolidariser cet organe de
20 conversion électromécanique en panne des autres organes de conversion électromécanique de l'actionneur électromécanique et d'éviter ainsi un blocage de l'actionneur électromécanique et, par suite, une perte de fonction.

Cependant, l'utilisation de tels dispositifs de débrayage au
25 sein d'un actionneur électromécanique augmente alors l'encombrement et la masse de l'actionneur électromécanique.

Afin d'éviter l'utilisation de dispositifs de débrayage au sein d'un actionneur électromécanique selon l'invention, les dents de chaque stator sont dimensionnées afin que chaque organe de

conversion électromécanique fonctionne proche de sa zone de saturation. En particulier, chaque organe de conversion électromécanique fonctionne de préférence au niveau du coude de saturation de la courbe de variation de l'induction magnétique du matériau ferromagnétique constituant ces dents.

En effet, un organe de conversion électromécanique fonctionne généralement loin de sa zone de saturation. Ainsi, le flux magnétique circulant dans chaque dent du stator et dans les pôles magnétiques du rotor peut augmenter permettant également une augmentation du couple fourni par cet organe de conversion électromécanique. Par contre, en cas de court-circuit sur un bobinage de cet organe de conversion électromécanique, le couple de court-circuit consécutif à ce court-circuit est beaucoup plus important que le couple nominal de cet organe de conversion électromécanique.

Par contre, pour chaque organe de conversion électromécanique de l'actionneur électromécanique selon l'invention fonctionnant proche de sa zone de saturation, le couple nominal fourni ne peut pas beaucoup augmenter, le flux magnétique atteignant rapidement sa circulation maximum dès qu'il y a saturation au niveau du rotor et/ou du stator. En conséquence, le couple de court-circuit d'un organe de conversion électromécanique subissant une panne de type court-circuit est alors faiblement supérieur au couple nominal de cet organe de conversion électromécanique. Ce couple de court-circuit d'un organe de conversion électromécanique représente par exemple 125% de son couple nominal.

Avantageusement, deux organes de conversion électromécanique permettent alors de pallier une panne de type court-circuit d'un organe de conversion électromécanique, un des deux organes de conversion électromécanique compensant la

majorité, voire la totalité, du couple de court-circuit de l'organe de conversion électromécanique en panne alors que l'autre fournit le couple nominal nécessaire au fonctionnement de l'actionneur électromécanique.

5 Un tel fonctionnement de chaque organe de conversion électromécanique permet ainsi d'exploiter au maximum l'induction du matériau ferromagnétique constituant les dents et la culasse statorique et/ou du matériau ferromagnétique constituant les pôles magnétiques du rotor. Ces matériaux ferromagnétiques sont alors
10 utilisés dans l'ensemble de la première partie linéaire ainsi que dans le coude de saturation de leur courbe de variation de l'induction magnétique. Une valeur maximum de cette induction, située dans ce coude de saturation, est fixée afin d'éviter d'atteindre une saturation totale de ce matériau ferromagnétique.

15 Le dimensionnement de chaque organe de conversion électromécanique est déduit des valeurs d'induction souhaitées dans les lieux clés du stator, au niveau des dents et de la culasse statorique, ou bien du rotor, ces valeurs d'induction souhaitées étant les plus proches possibles du coude de saturation de la
20 courbe de variation de l'induction magnétique.

Ainsi, les dimensions du stator peuvent être définies afin que la saturation apparaisse au niveau du stator. Dans ce but, les dimensions du stator sont réduites vis-à-vis d'un organe de conversion électromécanique fonctionnant traditionnellement,
25 réduisant avantageusement l'encombrement et la masse de chaque organe de conversion électromécanique.

De même, les dimensions du rotor peuvent également être définies afin que la saturation apparaisse au niveau du rotor, principalement pour un rotor à concentration de flux ou bien un
30 rotor à aimants enterrés.

En conséquence, les dimensions importantes au niveau du stator sont les dimensions des dents ou bien celles de la culasse statorique afin que la saturation apparaisse respectivement au niveau de ces dents ou bien au niveau de la culasse statorique.

- 5 Les dimensions importantes au niveau du rotor à optimiser sont les dimensions des pôles magnétiques ou bien celles de l'armature du rotor afin que la saturation apparaisse respectivement au niveau de ces pôles magnétiques ou bien au niveau de l'armature du rotor.

Par exemple, dans le cas où la culasse statorique est réalisée à partir de tôles laminées et empilées, la largeur l_d des dents et la hauteur h_{cs} de la culasse statorique sont définies par les

10 formules suivantes : $l_d = \frac{B_g \cdot T_d}{B_{max} \cdot K_{fe}}$ et $h_{cs} = \frac{\Phi_g}{B_{max} \cdot L_{st} \cdot K_{st}}$,

T_d étant la longueur axiale d'une dent exprimée en mètre (m), B_g étant l'induction d'entrefer en fonctionnement nominal exprimée en Tesla (T), K_{fe} étant un coefficient de foisonnement, B_{max} étant la valeur maximum de cette induction d'entrefer exprimée en Tesla, Φ_g étant le flux d'entrefer sur un pôle rotorique en fonctionnement nominal exprimée en Weber (Wb), L_{st} étant la longueur axiale de l'organe de conversion électromécanique exprimée en mètre et K_{st} étant un coefficient de tôles laminées.

15
20

Le coefficient de foisonnement est un coefficient qui tient compte de l'espace entre les tôles laminées avec lesquelles est fabriqué le stator et de prendre en compte une incertitude sur la longueur complète de l'organe de conversion électromagnétique due à la précision de fabrication. Le coefficient de tôles laminées, désigné en langue anglaise par l'expression « stacking factor », permet de prendre en compte la variation de l'aire de l'ensemble des tôles pour le calcul des flux magnétiques.

25

Par exemple, dans le cas où le matériau ferromagnétique utilisé pour fabriquer la culasse statorique et les dents est un alliage Fer-Silicium, la valeur maximum B_{max} de cette induction est égale à 2.1 T. Ainsi, dans un mode de réalisation préféré de l'invention, la largeur l_d des dents est égale à 4.4 mm et leur hauteur h_{cs} est égale à 4 mm pour une longueur axiale T_d d'une dent de 8.8mm, une induction d'entrefer B_g de 1.09 T, un coefficient de foisonnement K_{fe} de 1.04, un flux d'entrefer Φ_g de 0.000248 Wb et une longueur axiale L_{st} de l'organe de conversion électromécanique de 33 mm et étant un coefficient de tôles laminées K_{st} de 0.9.

Par ailleurs, il est possible de déterminer le premier nombre total N_p de paires de pôles magnétiques du rotor et le second nombre total N_d des dents du stator qui permettent d'une part de répondre aux contraintes de fabrication d'un tel organe de conversion électromécanique et d'autre part d'optimiser le fonctionnement de cet organe de conversion électromécanique.

Ce calcul est effectué pour un mode de réalisation préféré d'un actionneur électromécanique selon l'invention dont chaque organe de conversion électromécanique est un moteur « brushless » synchrone triphasé à rotor à aimants permanents et à concentration de flux, à pôle fractionnaire, à bobinages concentriques simple couche et de périodicité de rang deux.

Ce mode de réalisation préféré impose les hypothèses suivantes.

Tout d'abord, chaque bobinage est à simple couche. De fait, une dent sur deux étant non bobinée, chaque organe de conversion électromécanique comporte au moins deux dents par phase du courant électrique d'alimentation ou bien est proportionnel à deux

fois le nombre de phases, tel que $N_d = 2 \cdot q \cdot N_{ph}$, q étant un nombre entier positif.

Le courant électrique d'alimentation étant triphasé, $N_{ph} = 3$, et par suite, le second nombre total N_d des dents est tel que
 5 $N_d = 2 \cdot 3 \cdot q = 6 \cdot q$.

De plus, chaque bobinage est concentrique à simple couche qui se traduit par le fait que l'entier le plus proche du résultat du rapport $\frac{N_d}{2 \cdot N_p}$, désigné par exemple $round\left(\frac{N_d}{2 \cdot N_p}\right)$, est un nombre impair. En effet, chaque bobinage entoure une dent située entre une
 10 encoche paire et une encoche impaire, une encoche étant l'espace situé entre deux dents adjacentes.

Chaque organe de conversion électromécanique est à pôles fractionnés, ce qui correspond à un rapport $\frac{N_d \cdot N_{ph}}{N_p}$ différent d'un nombre entier, donc $\frac{N_d \cdot N_{ph}}{N_p} \notin \mathbb{N}$.

15 Chaque organe de conversion électromécanique a une périodicité de rang deux.

La périodicité d'une machine permet de décomposer la machine en une machine élémentaire et à son concepteur d'étudier simplement la machine élémentaire, puis d'appliquer la périodicité.
 20 Dans le cas d'une machine électrique, le schéma magnétique et électrique de la machine se répète selon cette périodicité, le premier nombre total N_p de paires de pôles magnétiques du rotor et le second nombre total N_d des dents du stator étant liés par le rang de cette périodicité.

25 De fait, pour un rang deux, on peut étudier une moitié de chaque organe de conversion électromécanique suivant un axe de symétrie. On en déduit que le plus grand diviseur commun aux

premier nombre de pôles et au second nombre de dents est ce rang de périodicité tel que $PGCD\left(\frac{N_d}{2}, N_p\right) = 2$

On en déduit $N_d = 4.x$ et $N_p = 2.y$, x et y étant des entiers positifs. Ces équations signifient que l'on peut trouver deux axes
5 de symétrie pour chaque organe de conversion électromécanique qui peut donc être séparé en quatre machines élémentaires.

On prend également comme hypothèses que le premier nombre total N_p de paires de pôles magnétiques du rotor est inférieur au second nombre total N_d des dents du stator et que le
10 premier nombre total N_p de paires de pôles magnétiques du rotor est inférieur ou égal à 20. Ces hypothèses s'expriment alors telles que $N_p < N_d$ et $N_p \leq 20$.

En posant ensuite que $q = 2.z$ pour z entier positif, ce qui traduit l'aspect fractionnaire de chaque organe de conversion
15 électromécanique qui veut que le nombre de dents par pôle et par phase $\frac{N_d \cdot N_{ph}}{N_p}$ soit non entier, on peut écrire $N_d = 2.2.3.z$ et en déduire que :

$$\frac{N_d \cdot N_{ph}}{N_p} = \frac{2.2.3.3.z}{2.y} \notin \mathbb{N}.$$

En sachant par ailleurs que $N_d = 4.x = 2.3.q$, on peut écrire :

$$z = \frac{x}{3}.$$

On en déduit que $y \notin \{1; 2; 3; 6; 9; 18; z; 2.z; 3.z; 6.z; 9.z; 18.z\}$,
20 $N_p \notin \{2; 4; 6; 12; 18; 2.z; 4.z; 6.z; 18.z\}$ et $N_d \notin \{N_p; 2.N_p; 3.N_p; 6.N_p; 9.N_p\}$.

On peut alors conclure que $N_p \in \{8; 10; 14; 16; 20\}$ et que N_d est un multiple de 12, le courant électrique d'alimentation étant triphasé.

Par ailleurs, on sait que l'entier le plus proche du rapport $\frac{N_d}{2.N_p}$, est un nombre impair.

On pose $(2n-1)$ comme étant un nombre impair pour tout entier positif n et la différence

$$\frac{N_d}{2.N_p} - (2.n - 1)$$

5 est alors comprise dans un intervalle fixé entre $-\frac{1}{2}$ et $\frac{1}{2}$.

On peut alors écrire

$$-\frac{1}{2} < \frac{N_d}{2.N_p} - (2.n - 1) < \frac{1}{2},$$

puis en conclure que $(4n - 3).N_p < N_d < (4n - 1).N_p$.

En conséquence, le premier nombre total N_p de paires de pôles magnétiques du rotor doit d'une part appartenir à l'intervalle
 10 {8; 10; 14; 16; 20} et résoudre simultanément le second nombre total N_d des dents du stator l'inéquation $(4n - 3).N_p < N_d < (4n - 1).N_p$, n étant un entier positif et le second nombre total N_d des dents étant un multiple de 12.

Nous présentons ci-dessous un tableau récapitulatif en
 15 fonction des hypothèses prises, les croix correspondant aux couples formés par le premier nombre total N_p de paires de pôles magnétiques et le second nombre total N_d satisfaisant les conditions précédentes énoncées.

23

		N_p				
		8	10	14	16	20
N_d	12	x	x	-	-	-
	24	-	x	x	x	x
	36	-	-	x	x	x
	48	-	-	-	-	x
	60	-	-	-	-	-
	72	-	-	x	-	-
	84	x	-	-	-	-
	96	-	x	x	-	-

On choisit de préférence pour notre application, le premier nombre total N_p de paires de pôles magnétiques égale à 10 et le second nombre total N_d des dents du stator égale à 24.

- 5 Selon une autre hypothèse, chaque organe de conversion électromécanique est à pôles intégraux à bobinage concentrique simple couche, ce qui correspond alors à un rapport $\frac{N_d \cdot N_{ph}}{N_p}$ égal à un nombre entier, donc $\frac{N_d \cdot N_{ph}}{N_p} \in \mathbb{N}$.

On peut alors en déduire que $N_p \in \{2; 4; 6; 8; 10; 12; 14; 16; 18; 20\}$.

- 10 On a alors le tableau récapitulatif suivant pour les couples formés par un premier nombre total N_p de paires de pôles magnétiques et un second nombre total N_d .

		N_p									
		2	4	6	8	10	12	14	16	18	20
N_d	12	x	-	x	-	-	-	-	-	-	-
	24	-	x	-	-	-	x	-	-	x	-
	36	x	-	x	-	-	-	-	-	x	-
	48	-	-	-	x	-	-	-	-	x	-
	60	x	-	x	-	x	-	-	-	-	-
	72	-	x	-	-	-	x	-	-	-	-
	84	x	-	x	-	-	-	x	-	-	-
	96	-	-	-	-	-	-	-	x	x	-

Par ailleurs une telle inéquation peut être déterminée d'autres modes de réalisation d'un actionneur électromécanique selon l'invention en modifiant certaines hypothèses.

- 5 Par exemple, dans le cas d'une machine triphasé double couche à pôles intégraux ou fractionnaires, on obtient l'inéquation $\left(\frac{4}{3}n - 1\right) \cdot N_p < N_d < \left(\frac{4}{3}n - \frac{2}{6}\right) \cdot N_p$ que doivent respecter les couples formés par le premier nombre total N_p de paires de pôles magnétiques et le second nombre total N_d de dents.
- 10 De manière analogue, dans le cas d'une machine biphasé simple couche à pôles intégraux ou fractionnaires, l'inéquation devient $(2n - 3) \cdot N_p < N_d < (2n - 1) \cdot N_p$.

- 15 La présente invention a aussi pour objet un dispositif de commandes de vol électriques pour un aéronef, par exemple un aéronef à voilure tournante, comportant un actionneur électromécanique, un actionneur hydraulique et une chaîne de transmission mécanique pour chaque axe de pilotage de l'aéronef.

Chaque actionneur électromécanique a la charge de transformer un ordre électrique émanant d'un dispositif de contrôle de vol de l'aéronef en un ordre mécanique. Cet ordre mécanique de faible puissance est transmis, via une chaîne de transmission
5 mécanique, vers les servocommandes hydrauliques et transformé en ordre mécanique de forte puissance.

Chaque actionneur électromécanique comporte au moins trois organes de conversion électromécanique et au moins trois chaînes de pilotage, chaque chaîne de pilotage pilotant l'alimentation et le
10 fonctionnement d'un organe de conversion électromécanique.

Chaque chaîne de pilotage comporte tous les éléments permettant l'alimentation, la commande et le pilotage d'un organe de conversion électromécanique.

Chaque chaîne de pilotage comporte par exemple un moyen
15 de traitement d'ordres de commande électrique du dispositif de contrôle de vol, un moyen électronique de puissance, un moyen électronique de commande et de surveillance de l'organe de conversion électromécanique, des capteurs et un étage de conditionnement de l'alimentation électrique.

20 Afin de réduire son encombrement et sa masse, la chaîne de transmission mécanique ne comporte aucun organe de réduction de vitesse. La chaîne de transmission mécanique est par exemple un système bielle-manivelle de faible masse comportant une bielle et une manivelle et permettant de transmettre les mouvements d'un
25 actionneur électromécanique vers un levier d'entrée d'un actionneur hydraulique. L'actionneur électromécanique peut ainsi être installé sur un emplacement ségrégué de l'actionneur hydraulique, par exemple dans un environnement peu ou pas agressif pour l'actionneur électromécanique tel que sous un
30 plancher ou dans une cabine de l'aéronef.

L'invention et ses avantages apparaîtront avec plus de détails dans le cadre de la description qui suit avec des exemples de réalisation donnés à titre illustratif en référence aux figures annexées qui représentent :

- 5 - la figure 1, un dispositif de commandes de vol électriques pour un aéronef,
- la figure 2, un premier mode de réalisation des organes de conversion électromécanique d'un actionneur électromécanique selon l'invention,
- 10 - la figure 3, une vue partielle d'un organe de conversion électromécanique,
- les figures 4 et 5, un second mode de réalisation d'un organe de conversion électromécanique, et
- la figure 6, des courbes de variation de l'induction magnétique dans un matériau ferromagnétique en fonction
- 15 de son champ magnétique coercitif.

Les éléments présents dans plusieurs figures distinctes sont affectés d'une seule et même référence.

La figure 1 représente un dispositif de commandes de vol électriques 50 pour aéronef permettant de commander chaque axe de pilotage de l'aéronef. Un tel dispositif de commandes de vol électriques 50 est notamment destiné à piloter les variations de pas collectif et cyclique des pales d'un rotor principal d'un aéronef à voilure tournante ainsi que les variations notamment du pas collectif des pales de son rotor anticouple.

Ce dispositif de commandes de vol électriques 50 comporte un actionneur électromécanique 1, un actionneur hydraulique 4 et une chaîne de transmission mécanique 30. La chaîne de transmission mécanique 30 est un système bielle-manivelle

30 comportant une bielle 31 et une manivelle 32 qui permet de

transmettre les mouvements de l'actionneur électromécanique 1 vers un levier d'entrée de l'actionneur hydraulique 4, ce levier d'entrée étant solidaire de la manivelle 32.

Chaque actionneur électromécanique 1 reçoit un ordre de
5 commande électrique émanant d'un dispositif de contrôle de vol 7 de l'aéronef et le transforme en un ordre de commande mécanique de faible puissance qui est transmis par l'intermédiaire de la chaîne de transmission mécanique 30 à l'actionneur hydraulique 4. L'actionneur hydraulique 4 peut alors fournir un ordre de
10 commande mécanique de forte puissance par l'intermédiaire des déplacements de la tige 9 vers un axe de pilotage de l'aéronef.

Chaque actionneur électromécanique 1 comporte quatre organes de conversion électromécanique 5 et quatre chaînes de pilotage 6, chaque chaîne pilotage 6 pilotant l'alimentation
15 électrique et le fonctionnement d'un organe de conversion électromécanique 5. Ainsi, une redondance aussi bien au niveau de la chaîne pilotage 6 qu'au niveau de l'organe de conversion électromécanique 5 permet de pallier tout type de pannes pouvant affecter l'actionneur électromécanique 1 et garantit ainsi une
20 fiabilité de fonctionnement de l'actionneur électromécanique 1.

Chaque chaîne de pilotage 6 comporte un moyen de traitement 41 des ordres de commande électriques du dispositif de contrôle de vol 7, un moyen électronique de commande et de surveillance 42 de l'organe de conversion électromécanique 5, un
25 moyen électronique de puissance 44, des capteurs 45,46,47 et un étage de conditionnement 43 de l'alimentation électrique. Par ailleurs, l'actionneur électromécanique 1 est relié à un dispositif d'alimentation électrique 8 qui fournit une tension continue. Le moyen électronique de puissance 44 permet de transformer la
30 tension continue en une tension alternative triphasée. Toutefois, le moyen électronique de puissance 44 peut également être un circuit

purement résistif passe bas, filtrant par exemple les hautes fréquences, le dispositif d'alimentation électrique 8 fournissant directement une tension électrique alternative triphasée.

La figure 2 représente un premier mode de réalisation des quatre organes de conversion électromécanique 5 de l'actionneur électromécanique 1. Les organes de conversion électromécanique 5 comportent un axe de rotation 2 et un arbre de transmission 3 communs. De plus, chaque organe de conversion électromécanique 5 comporte un stator 10 et un rotor 20, le rotor 20 tournant autour de l'axe de rotation 2 et à l'intérieur du stator 10.

La figure 3 représente une vue partielle d'un organe de conversion électromécanique 5.

Le rotor 20, solidaire de l'arbre de transmission 3, comporte des aimants permanents 23 dont respectivement les pôles nord se font face deux à deux et les pôles sud se font face deux à deux. Cette disposition particulière des aimants permanents 23 caractérise un rotor 20 à concentration de flux. Un pôle magnétique nord 24 apparaît ainsi entre deux aimants 23 dont les pôles nord se font face. De même, un pôle magnétique sud 25 apparaît entre deux aimants 23 dont les pôles sud se font face.

Le stator 10 comporte des dents 14, une culasse statorique 18 et des bobinages 12. Une dent 14 sur deux est entourée par un bobinage 12, caractérisant un bobinage à simple couche. Ainsi, chaque dent 14 bobinée est encadrée par deux dents sans bobinage.

Les dents 14, la culasse statorique 18 ainsi que les pôles magnétiques 24,25 sont réalisées en matériau ferromagnétique, par exemple en tôles en alliage Fer-Silicium laminées et empilées.

En outre, les pôles magnétiques 24,25 du rotor 20 sont saillants et ont une forme sensiblement sinusoïdale qui fait face aux dents 14 du stator 10. Les organes de conversion électromécanique 5 sont ainsi à flux magnétique sinusoïdal.

5 L'entrefer de chaque organe de conversion électromécanique 5 est ainsi variable entre une dent 14 d'un stator 10 et un pôle magnétique 24,25 d'un rotor 20. Cet entrefer varie par exemple d'une valeur minimale e , égale à 1 mm, à une valeur maximale e' , égale à 2 mm. Cet entrefer important permet avantageusement de

10 garantir une fiabilité de fonctionnement de l'actionneur électromécanique 1 en réduisant, voire éliminant, le risque de blocage de chaque organe de conversion électromécanique 5 par l'apparition d'un corps étranger dans cet entrefer.

Par ailleurs, les dents 14 du stator 10 ont été dimensionnées

15 afin que, selon les caractéristiques magnétiques du matériau ferromagnétique constituant ces dents 14, chaque organe de conversion électromécanique 5 fonctionne proche de sa limite de saturation.

Une courbe de variation de l'induction magnétique d'un

20 matériau ferromagnétique en fonction de son champ magnétique coercitif est représentée sur la figure 6. L'induction magnétique du matériau ferromagnétique, désignée généralement par « B » et exprimée en Tesla (T), est en ordonnée alors que le champ magnétique coercitif, désigné généralement par « $H(B)$ » et

25 exprimé en Ampère par mètre (A/m), est en abscisse.

Cette courbe est spécifique pour chaque matériau et comporte trois caractéristiques distinctes caractérisant trois comportements différents de ce matériau.

Une première partie linéaire A correspond à la zone

30 d'utilisation habituelle d'un matériau ferromagnétique dans un

organe de conversion électromécanique. Cette première partie linéaire A est une droite de coefficient directeur égal à la perméabilité magnétique de ce matériau ferromagnétique.

5 Une deuxième partie coudée B correspondant à un début de saturation du matériau. Cette deuxième partie coudée B constitue un coude de saturation de ce matériau ferromagnétique.

10 Une troisième partie linéaire C correspond à une zone de saturation totale du matériau ferromagnétique. Cette troisième partie linéaire C est une droite de coefficient directeur égal à la perméabilité magnétique de l'air. Cette troisième partie linéaire C est donc de direction identique quelque soit le matériau. Cette troisième partie linéaire C ne constitue pas une zone de fonctionnement nominal d'un organe de conversion électromécanique. Cependant, suite à une panne de type court-circuit de cet organe de conversion électromécanique, il y a 15 saturation magnétique du matériau et le flux circulant dans ce matériau est déterminé par cette troisième partie linéaire C.

Avantageusement, chaque organe de conversion électromécanique 5 fonctionnant proche ou au niveau du coude de 20 saturation B de cette courbe de variation de l'induction magnétique, il n'y a qu'une faible augmentation du flux magnétique et, par suite, du couple de l'organe de conversion électromécanique 5, en cas d'une panne de type court-circuit.

25 De la sorte, parmi les quatre organes de conversion électromécanique 5 que comporte l'actionneur électromécanique 1, un organe de conversion électromécanique 5 permet de compenser le couple de court-circuit qui apparaît au niveau d'un organe de conversion électromécanique 5 subissant une panne de type court-circuit. En conséquence, deux organes de conversion

électromécanique 5 restent disponibles pour fournir le couple nécessaire au fonctionnement de l'actionneur mécanique 1.

Par ailleurs, ce couple de court-circuit disparaît dès que, suite à la détection de cette panne, l'alimentation de l'organe de conversion électromécanique 5 subissant cette panne est coupée par la chaîne de pilotage 6 correspondante.

Les dimensions des dents 14 ont donc été définies afin que, selon les caractéristiques magnétiques du matériau ferromagnétique constituant ces dents 14, chaque organe de conversion électromécanique 5 fonctionne proche de ce coude de saturation B, voire dans ce coude de saturation B. Dans le cas où les dents 14 et la culasse statorique 18 sont réalisées à partir de tôles laminées et empilées, la largeur l_d des dents 14 et la hauteur h_{cs} de la culasse statorique 18 sont définies respectivement par les

$$15 \quad \text{formules } l_d = \frac{B_g \cdot T_d}{B_{max} \cdot K_{fe}} \quad \text{et} \quad h_{cs} = \frac{\Phi_g}{B_{max} \cdot L_{st} \cdot K_{st}},$$

T_d étant la longueur axiale d'une dent exprimée en mètre (m), B_g étant l'induction d'entrefer en fonctionnement nominal exprimée en Tesla (T), K_{fe} étant un coefficient de foisonnement, B_{max} étant la valeur maximum de cette induction exprimée en Tesla, Φ_g étant le flux d'entrefer sur un pôle rotorique en fonctionnement nominal exprimée en Weber (Wb), L_{st} étant la longueur axiale de l'organe de conversion électromécanique exprimée en mètre et K_{st} étant un coefficient de tôles laminées.

Enfin, le premier nombre total N_p de paires de pôles magnétiques 24,25 du rotor 20 et le second nombre total N_d des dents 14 du stator 10 d'un organe de conversion électromécanique 5 répondent à la formule $(4n - 3) \cdot N_p < N_d < (4n - 1) \cdot N_p$, n étant un nombre entier positif. Cette formule correspond notamment à un organe de conversion électromécanique de type moteur

« brushless » à aimants permanents à concentration de flux et à bobinage simple couche à courant électrique triphasé.

Un second mode de réalisation des quatre organes de conversion électromécanique 5 de l'actionneur électromécanique 1 est représenté sur les figures 4 et 5. Les quatre organes de conversion électromécanique 5 sont assemblés par paire et chaque paire d'organes de conversion électromécanique 5a,5b comporte un rotor 20 commun. De plus, afin d'obtenir un fonctionnement équilibré, chaque organe de conversion électromécanique 5a,5b comporte un stator 10a,10b en deux parties, ces deux parties étant diamétralement opposées comme représenté sur la figure 5.

Le rotor 20 commun coopère ainsi simultanément avec les deux stators 10a,10b que comportent respectivement les deux organes de conversion électromécanique 5a,5b.

Par ailleurs, chaque chaîne de pilotage 6 alimentant un organe de conversion électromécanique 5 avec un courant électrique alternatif triphasé, chaque paire d'organes de conversion électromécanique 5a,5b constitue alors avec le rotor 20 commun une architecture hexaphasée formée par l'assemblage de deux organes de conversion électromécanique 5a,5b triphasés.

Cette architecture hexaphasée a été conçue dans le but de maintenir un équilibre magnétique. Elle peut alors être pilotée par un système triphasé classique comme une commande par « Modulation de Largeur d'Impulsion » désignée par l'acronyme « MLI », cette commande pouvant être pilotée par un autopilotage des courants statoriques dans le plan de Park.

En outre, des séparations radiales amagnétiques 11 permettent d'isoler magnétiquement entre eux les stators 10a,10b de cette architecture hexaphasée. Ces séparations radiales

amagnétiques 11 permettent ainsi d'éviter l'apparition de fuites magnétiques entre ces stators 10a,10b ainsi que toute perturbation magnétique entre eux.

Naturellement, la présente invention est sujette à de
5 nombreuses variations quant à sa mise en œuvre. Bien que plusieurs modes de réalisation aient été décrits, on comprend bien qu'il n'est pas concevable d'identifier de manière exhaustive tous les modes possibles. Il est bien sûr envisageable de remplacer un
10 moyen décrit par un moyen équivalent sans sortir du cadre de la présente invention.

REVENDEICATIONS

1. Actionneur électromécanique (1) pour commandes de vol électriques d'un aéronef comportant :

- un arbre de transmission (3) muni d'un axe de rotation (2),
- 5 - au moins trois organes de conversion électromécanique (5) munis respectivement d'un stator (10) et d'un rotor (20) solidaire dudit arbre de transmission (3) et tournant autour dudit axe de rotation (2), chaque stator (10) étant muni de dents (14) et de bobinages (12), chaque bobinage (12) entourant au moins une dent (14), chaque rotor (20) étant muni d'aimants permanents (23) ayant respectivement un pôle magnétique nord (24) et un pôle magnétique sud (25), et
- 10 - au moins trois chaînes de pilotage (6), chaque chaîne de pilotage (6) assurant l'alimentation et la commande d'un organe de conversion électromécanique (5), chaque chaîne de pilotage (6) étant reliée à un seul organe de conversion électromécanique (5) et alimentant ledit organe de conversion (5) avec un courant électrique alternatif
- 15
- 20 caractérisé en ce que chaque organe de conversion électromécanique (5) est à concentration de flux magnétique.

2. Actionneur électromécanique (1) selon la revendication 1, caractérisé en ce que chaque bobinage (12) est simple couche, lesdites dents (14) adjacentes à une dent (14) entourée par un bobinage (12) n'étant pas entourées par un bobinage (12).

25

3. Actionneur électromécanique (1) selon l'une quelconque des revendications 1 à 2,

caractérisé en ce que chaque chaîne de pilotage (6) alimentant un organe de conversion avec un courant électrique polyphasé, chaque bobinage (12) est concentrique, chaque dent (14) étant entourée par un bobinage (12) dans lequel circule une seule phase dudit courant électrique polyphasé.

4. Actionneur électromécanique (1) selon l'une quelconque des revendications 1 à 3,

caractérisé en ce que, chaque chaîne de pilotage (6) alimentant un organe de conversion électromécanique (5) avec un courant électrique alternatif triphasé, deux organes de conversion électromécanique (5a,5b) comporte un rotor (20) commun, ledit rotor (20) commun coopérant avec les stators (10a,10b) desdits deux organes de conversion électromécanique (5a,5b), lesdits stators (10a,10b) desdits deux organes de conversion électromécanique (5a,5b) étant assemblés pour constituer avec ledit rotor (20) commun une architecture hexaphasée.

5. Actionneur électromécanique (1) selon l'une quelconque des revendications 1 à 3,

caractérisé en ce qu'au moins deux organes de conversion électromécanique (5) comportent un rotor (20) commun, ledit rotor (20) commun coopérant avec lesdits stators (10) desdits au moins deux organes de conversion électromécanique (5).

6. Actionneur électromécanique (1) selon l'une quelconque des revendications 4 à 5,

caractérisé en ce que lesdits stators (10) coopérant avec ledit rotor (20) commun sont isolés magnétiquement l'un de l'autre par une séparation radiale amagnétique (11).

7. Actionneur électromécanique (1) selon l'une quelconque des revendications 1 à 6,

caractérisé en ce que chaque stator (10) est séparé d'un rotor (20) par un entrefer compris entre 1 mm et 2 mm.

5 8. Actionneur électromécanique (1) selon l'une quelconque des revendications 1 à 7,

caractérisé en ce que lesdits pôles magnétiques (24,25) ont une forme sinusoïdale afin qu'un flux magnétique sinusoïdal circule dans chaque organe de conversion électromécanique (5).

10 9. Actionneur électromécanique (1) selon l'une quelconque des revendications 1 à 8,

caractérisé en ce que le premier nombre total N_p de paires de pôles magnétiques (24,25) et le second nombre total N_d desdites dents (14) sont tels que $(4n - 3) \cdot N_p < N_d < (4n - 1) \cdot N_p$, n étant un

15 nombre entier positif.

10. Actionneur électromécanique (1) selon l'une quelconque des revendications 1 à 9,

caractérisé en ce que lesdites dents (14) sont dimensionnées afin que chaque organe de conversion électromécanique (5) fonctionne

20 proche de sa zone de saturation.

11. Actionneur électromécanique (1) selon la revendication 10,

caractérisé en ce que chaque organe de conversion électromécanique (5) fonctionne au niveau d'un coude de saturation d'une courbe de variation de l'induction magnétique du

25 matériau ferromagnétique constituant lesdites dents (14).

12. Actionneur électromécanique (1) selon l'une quelconque des revendications 10 à 11,

caractérisé en ce que, dans le cas où chaque culasse statorique est réalisée à partir de tôles laminées empilées, la largeur l_d desdites dents et la hauteur h_{cs} de ladite culasse statorique sont
5 définies par les formules suivantes $l_d = \frac{B_g \cdot T_d}{B_{max} \cdot K_{fe}}$ et $h_{cs} = \frac{\Phi_g}{B_{max} \cdot L_{st} \cdot K_{st}}$,

T_d étant une longueur axiale d'une dent (14), B_g étant l'induction d'entrefer en fonctionnement nominal exprimée, K_{fe} étant un coefficient de foisonnement, B_{max} étant une valeur maximum de
10 ladite induction, Φ_g étant un flux d'entrefer sur un pôle (24,25) en fonctionnement nominal, L_{st} étant une longueur axiale dudit organe de conversion électromécanique et K_{st} étant un coefficient de tôles laminées.

13. Dispositif de commandes de vol électriques (50)
15 comportant :

- au moins un actionneur électromécanique (1),
- au moins un actionneur hydraulique (4),
- au moins une chaîne de transmission mécanique (30),
chaque chaîne de transmission mécanique (30) permettant à
20 un actionneur électromécanique (1) de piloter un actionneur hydraulique (4),

caractérisée en ce que chaque actionneur électromécanique (1) est selon l'une quelconque des revendications 1 à 12.

14. Dispositif de commandes de vol électriques (50) selon la
25 revendication 13,

caractérisé en ce que chaque chaîne de transmission mécanique (30) ne comporte aucun organe de réduction de vitesse.

15. Dispositif de commandes de vol électriques (50) selon l'une quelconque des revendications 13 à 14,

caractérisé en ce que chaque chaîne de transmission mécanique (30) est un système bielle-manivelle comportant une bielle (31) et
5 une manivelle (32).

1/2

Fig.1

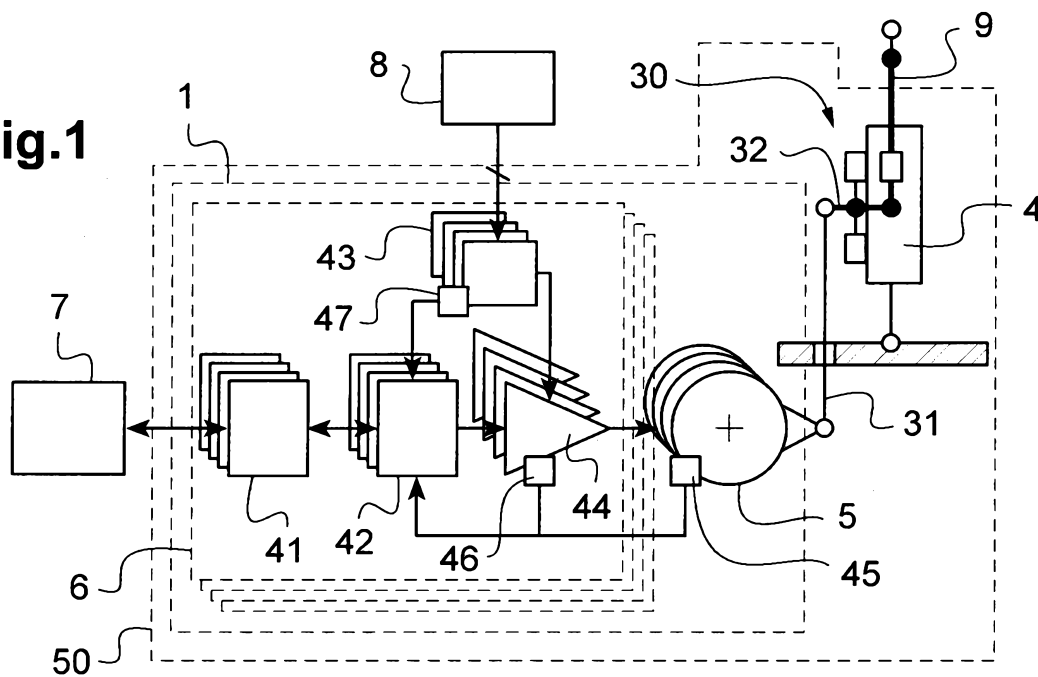


Fig.2

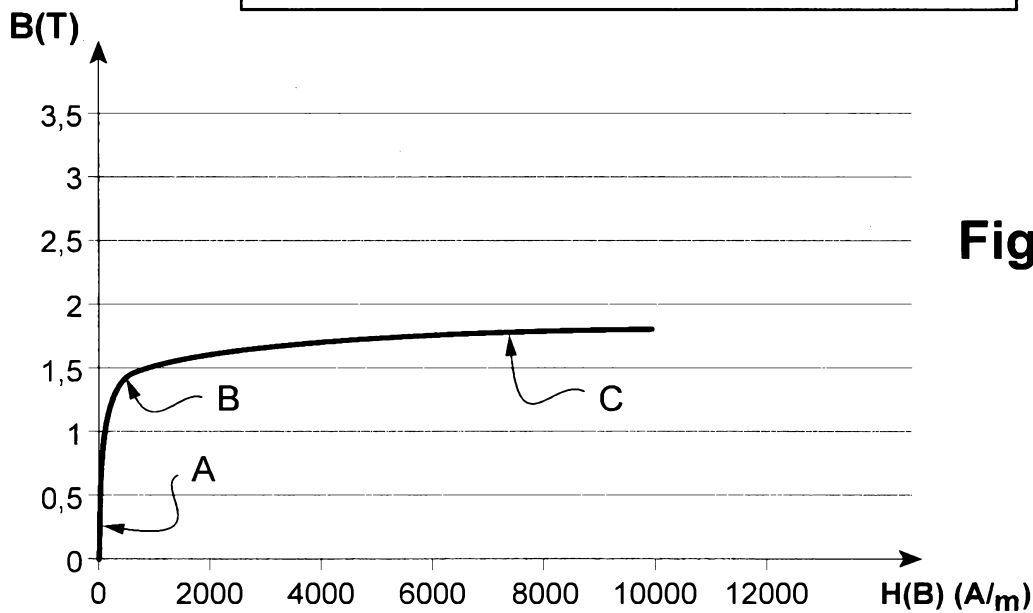
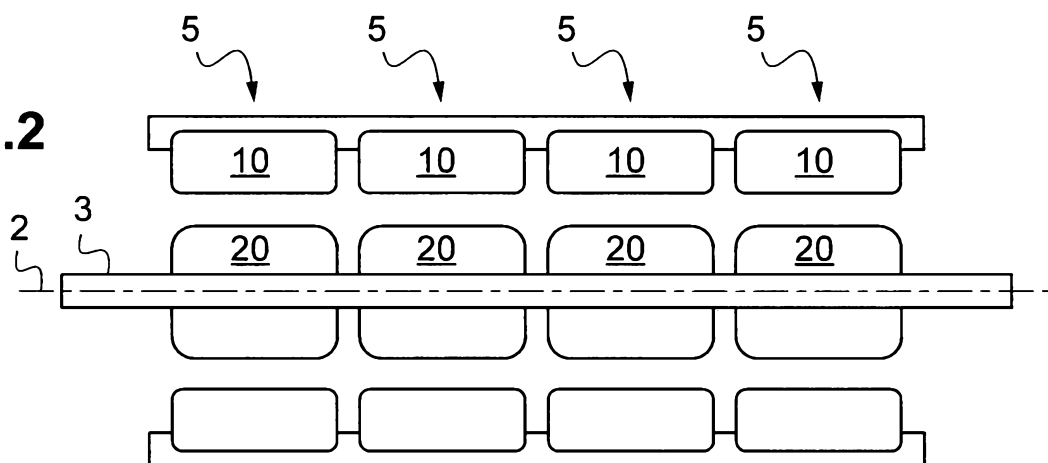
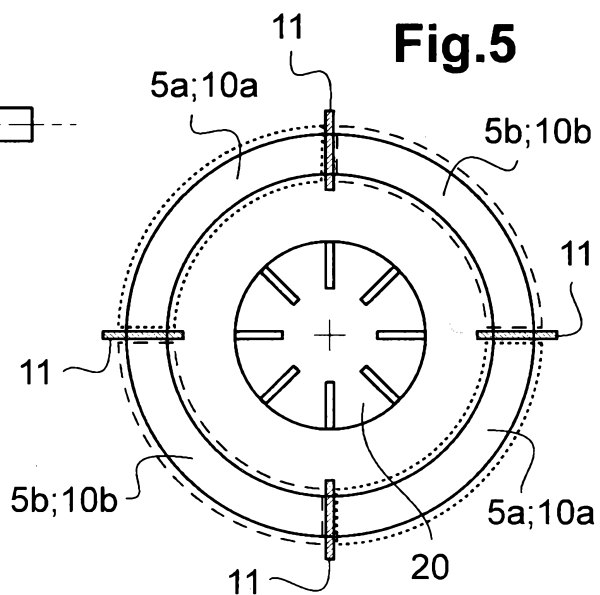
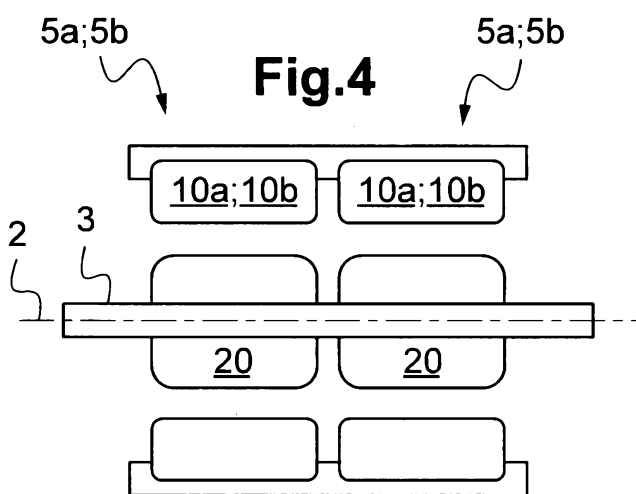
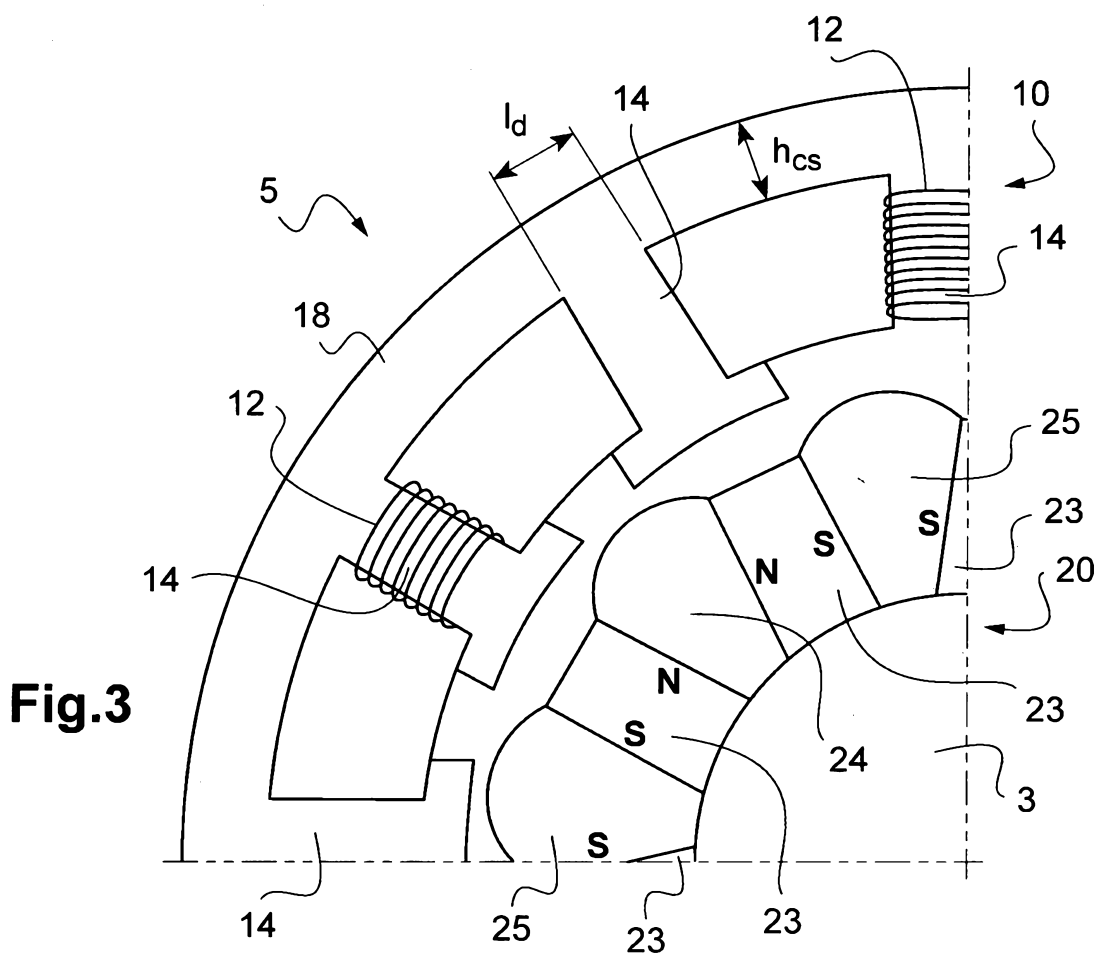


Fig.6



RAPPORT DE RECHERCHE

articles L.612-14, L.612-17 et R.612-53 à 69 du code de la propriété intellectuelle

OBJET DU RAPPORT DE RECHERCHE

L'I.N.P.I. annexe à chaque brevet un "RAPPORT DE RECHERCHE" citant les éléments de l'état de la technique qui peuvent être pris en considération pour apprécier la brevetabilité de l'invention, au sens des articles L. 611-11 (nouveau) et L. 611-14 (activité inventive) du code de la propriété intellectuelle. Ce rapport porte sur les revendications du brevet qui définissent l'objet de l'invention et délimitent l'étendue de la protection.

Après délivrance, l'I.N.P.I. peut, à la requête de toute personne intéressée, formuler un "AVIS DOCUMENTAIRE" sur la base des documents cités dans ce rapport de recherche et de tout autre document que le requérant souhaite voir prendre en considération.

CONDITIONS D'ÉTABLISSEMENT DU PRÉSENT RAPPORT DE RECHERCHE

- Le demandeur a présenté des observations en réponse au rapport de recherche préliminaire.
- Le demandeur a maintenu les revendications.
- Le demandeur a modifié les revendications.
- Le demandeur a modifié la description pour en éliminer les éléments qui n'étaient plus en concordance avec les nouvelles revendications.
- Les tiers ont présenté des observations après publication du rapport de recherche préliminaire.
- Un rapport de recherche préliminaire complémentaire a été établi.

DOCUMENTS CITÉS DANS LE PRÉSENT RAPPORT DE RECHERCHE

La répartition des documents entre les rubriques 1, 2 et 3 tient compte, le cas échéant, des revendications déposées en dernier lieu et/ou des observations présentées.

- Les documents énumérés à la rubrique 1 ci-après sont susceptibles d'être pris en considération pour apprécier la brevetabilité de l'invention.
- Les documents énumérés à la rubrique 2 ci-après illustrent l'arrière-plan technologique général.
- Les documents énumérés à la rubrique 3 ci-après ont été cités en cours de procédure, mais leur pertinence dépend de la validité des priorités revendiquées.
- Aucun document n'a été cité en cours de procédure.

1. ELEMENTS DE L'ETAT DE LA TECHNIQUE SUSCEPTIBLES D'ETRE PRIS EN CONSIDERATION POUR APPRECIER LA BREVETABILITE DE L'INVENTION

DE 10 2013 112525 A1 (ZF LENKSYSTEME GMBH [DE])
21 mai 2015 (2015-05-21)

US 2011/290581 A1 (NEUBAUER ACHIM [DE] ET AL)
1 décembre 2011 (2011-12-01)

2. ELEMENTS DE L'ETAT DE LA TECHNIQUE ILLUSTRANT L'ARRIERE-PLAN TECHNOLOGIQUE GENERAL

US 2005/052080 A1 (MASLOV BORIS A [US] ET AL)
10 mars 2005 (2005-03-10)

WO 2009/082808 A1 (CLEAN CURRENT POWER SYSTEMS INC [CA]; PLATON MIHAI C [CA])
9 juillet 2009 (2009-07-09)

EP 2 543 589 A1 (EUROCOPTER FRANCE [FR]; EUROCOPTER DEUTSCHLAND [DE])
9 janvier 2013 (2013-01-09)

3. ELEMENTS DE L'ETAT DE LA TECHNIQUE DONT LA PERTINENCE DEPEND DE LA VALIDITE DES PRIORITES

NEANT