

REVENDICATIONS

- 5 1. Coffre latéral (20, 22) pour portillon (14) de contrôle d'accès à une zone réservée, ledit coffre latéral comprenant :
- un bâti (24) définissant un passage d'accès (26) à la zone réservée et présentant un plan de pose sur le sol,
 - au moins un obstacle mobile (28) entre une position d'obstruction et une position d'ouverture pour sélectivement obstruer ou libérer le passage,
 - 10 - un ensemble moteur (22) pour l'entraînement dudit obstacle, comprenant un moteur (64) ;
 - un arbre de sortie (62) accouplé audit obstacle et adapté pour être entraîné en rotation autour de son axe par ledit ensemble moteur pour respectivement
 - 15 maintenir l'obstacle (28) en position d'obstruction ou déplacer l'obstacle pour libérer le passage, conformément à une consigne courante parmi respectivement une consigne d'obstruction dudit passage ou de libération dudit passage ;
 - un bloc électronique de contrôle (68) adapté pour asservir le moteur en fonction de la consigne courante ;
 - 20
- ledit coffre latéral étant caractérisé en ce que, l'ensemble moteur (22) comprenant en outre un capteur de position angulaire (15) adapté pour mesurer la position angulaire de l'arbre, le bloc électronique de contrôle (68) est adapté pour, lorsque l'obstacle est maintenu en position d'obstruction conformément à une
- 25 consigne courante d'obstruction du passage, collecter les mesures angulaires effectuées par le capteur, pour calculer des variations angulaires dans le temps en fonction desdites mesures collectées et, pour, en fonction desdites variations angulaires calculées comparées à une pluralité de profils-types, déclencher une action parmi :
- 30 - une augmentation, une réduction ou une limitation d'une consigne de couple appliquée pour maintenir l'obstacle en position d'obstruction ; et
 - une consigne de libération dudit passage ;
- dans lequel le bloc électronique de contrôle (68) est adapté pour, lorsque
- 35 l'obstacle est maintenu en position d'obstruction conformément à une consigne courante d'obstruction du passage :

16

- déclencher une consigne de libération dudit passage dès lors que lesdites variations angulaires calculées dans le temps dépassent un seuil prédéterminé S1 pendant au minimum un délai seuil prédéterminé T0 et/ou

- déclencher une consigne de modification de couple dès lors que lesdites variations angulaires calculées dans le temps dépassent continument un seuil prédéterminé S2 supérieur au seuil S1 pendant au maximum un délai seuil prédéterminé T inférieur à T0.

2. Coffre latéral (20,22) pour portillon (14) de contrôle d'accès à une zone réservée selon la revendication 1, dans lequel le bloc de contrôle (68) est adapté pour déterminer les variations angulaires calculées dans le temps en comparant chaque mesure collectée avec une position de référence déterminée de l'arbre ; et le bloc de contrôle (68) est adapté pour comparer lesdites variations angulaires calculées dans le temps avec au moins un profil-type, et pour déclencher ladite action en fonction de la comparaison avec ledit profil-type.

3. Coffre latéral (20,22) pour portillon (14) de contrôle d'accès à une zone réservée selon l'une des revendications précédentes, dans lequel le bloc électronique de contrôle (68) est adapté pour, lorsque l'obstacle (28) est maintenu en position d'obstruction conformément à une consigne courante d'obstruction du passage, sélectionner ladite action en fonction d'une comparaison desdites variations angulaires calculées dans le temps avec la pluralité de profils-types.

4. Portillon automatique (14) de contrôle d'accès à une zone réservée comprenant un coffre latéral selon les revendications précédentes.

5. Procédé de contrôle dans un coffre latéral (20, 22) pour portillon (14) de contrôle d'accès à une zone réservée, ledit coffre latéral comprenant un bâti (24) définissant un passage d'accès (26) à la zone réservée et présentant un plan de pose sur le sol, au moins un obstacle mobile (28), un ensemble moteur (22) comprenant un moteur (64) et un arbre de sortie (62) accouplé audit obstacle ;

ledit procédé comprenant les étapes suivantes :

- entraîner en rotation l'arbre de sortie autour de son axe par l'ensemble moteur pour respectivement maintenir l'obstacle (28) en position d'obstruction du passage ou déplacer l'obstacle jusqu'à une position d'ouverture pour libérer le

passage, conformément à une consigne courante parmi respectivement une consigne d'obstruction dudit passage ou de libération dudit passage ;

- asservir le moteur par un bloc électronique de contrôle (68) en fonction de la consigne courante ;

5 ledit procédé étant caractérisé en ce qu'il comporte les étapes suivantes mises en œuvre par le bloc électronique de contrôle (68) :

- mesurer la position angulaire par un capteur de position angulaire (15) ;

- lorsque l'obstacle est maintenu en position d'obstruction conformément à une consigne courante d'obstruction du passage :

10 - collecter les mesures angulaires effectuées par le capteur et calculer des variations angulaires dans le temps en fonction desdites mesures collectées ; et

- en fonction desdites variations angulaires calculées, déclencher une action parmi :

15 - une augmentation, une réduction ou une limitation d'une consigne de couple appliquée pour maintenir l'obstacle en position d'obstruction ; et

- une consigne de libération dudit passage ;

ledit procédé comprenant, lorsque l'obstacle est maintenu en position d'obstruction conformément à une consigne courante d'obstruction du passage :

20 - une étape de déclenchement, par le bloc électronique de contrôle (68), d'une consigne de libération dudit passage dès lors que lesdites variations angulaires calculées dans le temps dépassent un seuil prédéterminé S1 pendant au minimum un délai seuil prédéterminé T0 ; et/ou

25 - une étape de déclenchement, par le bloc électronique de contrôle (68), d'une consigne de modification de couple dès lors que lesdites variations angulaires calculées dans le temps dépassent continuellement un seuil prédéterminé S2 supérieur au seuil S1 pendant au maximum un délai seuil prédéterminé T inférieur à T0.

30

6. Procédé de contrôle selon la revendication 5, comprenant les étapes suivantes mises en œuvre par le bloc électronique de contrôle (68) :

- déterminer les variations angulaires calculées dans le temps en comparant chaque mesure collectée avec une position de référence déterminée de l'arbre ;

35 - comparer lesdites variations angulaires calculées dans le temps avec au moins un profil-type ; et

- déclencher ladite action en fonction de la comparaison avec ledit profil-type.

5 7. Procédé de contrôle selon la revendication 5 ou 6, selon lequel lorsque l'obstacle (28) est maintenu en position d'obstruction conformément à une consigne courante d'obstruction du passage, ladite action est sélectionnée en fonction d'une comparaison desdites variations angulaires calculées dans le temps avec la pluralité de profils-types.

10 8. Procédé de contrôle selon l'une des revendications 5 à 7, comprenant, lorsque l'obstacle est maintenu en position d'obstruction conformément à une consigne courante d'obstruction du passage, une étape de déclenchement, par le bloc électronique de contrôle (68), d'une consigne de libération dudit passage dès lors que lesdites variations angulaires calculées dans le temps dépassent un seuil prédéterminé S1 pendant au minimum un délai seuil prédéterminé T0.

15