



(12) FASCICULE DE BREVET

(11) N° de publication : **MA 31215 B1** (51) Cl. internationale : **B60R 25/00**

(43) Date de publication :
01.03.2010

(21) N° Dépôt :
31187

(22) Date de Dépôt :
19.08.2008

(71) Demandeur(s) :
MHADI ABDELLAH, 137 BLOC 3 QUARTIER CHOUHADA AIT MELLOUL AGADIR (MA)

(72) Inventeur(s) :
MHADI ABDELLAH

(54) Titre : **SYSTEME HYDRAULIQUE PERMETTANT LE BLOCAGE DES ROUES D'UN VEHICULE DANS UNE STATION DE SERVICE**

(57) Abrégé : LA PRÉSENTE INVENTION CONCERNE UN SYSTÈME HYDRAULIQUE PERMETTANT LE BLOCAGE DES ROUES, CARACTÉRISÉ EN CE QU'IL BLOQUE LA ROUE DE VÉHICULE PENDANT LE PAIEMENT OU PENDANT LA MISE DU CARBURANT DANS UNE STATION DU CARBURANT. L'INVENTION ARRIVE SI SOUVENT QU'UN CLIENT DÉPLACE SON VÉHICULE SANS PAIEMENT, OU IL DÉPLACE SON VÉHICULE EN OUBLIANT LE PISTOLET DE DISTRIBUTION DANS LE RÉSERVOIR, UN VOL OU UN OUBLI QUI PEUT S'AVÉRER DANGEREUX POUR LES PERSONNES ET LE MATÉRIEL. POUR EFFECTUER LE FONCTIONNEMENT DE CE SYSTÈME, LE VÉHICULE DOIT CIRCULER SUR UNE LIGNE (FIG 1. 1) INSTALLÉE AU SOL. LA DITE LIGNE (FIG 1. 1) COMPORTE DES DÉTECTEURS INFRAROUGES (FIG 1. 2) POUR DÉTECTER LES ROUES CIRCULER SUR LA LIGNE AUSSI POUR DÉTECTER LE DIAMÈTRE D'UNE ROUE CIBLÉ. A CAUSE DE LA DÉTECTION DE LA POSITION ET LES DIMENSIONS DE LA ROUE CIBLÉE, LEDIT MICROPROCESSEUR (FIG 1. 3) COMPARE LES DONNÉES DÉTECTÉES ET LES DONNÉES SAUVEGARDEES DANS LA CARTE MÉMOIRE (FIG 1. 4) À FIN DE ONCTIONNER LES CALES (FIG 1.5) APPROPRIÉES POUR CETTE POSITION DE LA ROUE.

31215

G. 417 2210

Abrégé de continue de l'invention

La présente invention **concerne** Un système hydraulique permettant le blocage des roues, **caractérisé en ce qu'il** bloque la roue de véhicule pendant le paiement ou pendant la mise du carburant dans une station du carburant. L'invention arrive si souvent qu'un client déplace son véhicule sans paiement, ou il déplace son véhicule en oubliant le pistolet de distribution dans le réservoir, Un vol ou un oubli qui peut s'avérer dangereux pour les personnes et le matériel. Pour effectuer le fonctionnement de ce système, le véhicule doit circuler sur une ligne (fig.1, 1) installée au sol. Ladite ligne (fig.1, 1) comporte des détecteurs infrarouges (fig.1, 2) pour détecter les roues circuler sur la ligne, aussi pour détecter le diamètre d'une roue ciblée. A cause de la détection de la position et les dimensions de la roue ciblée, ledit microprocesseur (fig.1, 3) compare les données détectées et les données sauvegardées dans la carte mémoire (fig.1, 4), à fin de fonctionner les cales (fig.1, 5) appropriées pour cette position de la roue.

Description

La présente invention **concerne** Un système hydraulique permettant le blocage des roues, pour bloquer la roue de véhicule pendant le paiement devant un guichet ou pendant la mise du carburant dans une station du carburant.

L'invention arrive si souvent qu'un client déplace son véhicule sans paiement, ou il déplace son véhicule en oubliant le pistolet de distribution dans le réservoir, Un vol ou un oubli qui peut s'avérer dangereux pour les personnes et le matériel.

Le système hydraulique permettant le blocage des roues **comportant** une ligne de blocage (fig.1, 1), des détecteurs infrarouges (fig.1, 2), un microprocesseur (fig.1, 3), une carte mémoire (fig.1, 4), des cales d'immobilisation (fig.1, 5), une pompe hydraulique (fig.1, 6), un bloc hydraulique (fig.1, 7), la canalisation hydraulique (fig.1, 8), et un générateur (fig.1, 9).

Pour effectuer le fonctionnement de ce système, le véhicule doit circuler sur une ligne (fig.1, 1) installée au sol. Ladite ligne (fig.1, 1) comporte des détecteurs infrarouges (fig.1, 2) pour détecter les roues circuler sur la ligne, aussi pour détecter le diamètre d'une roue ciblée.

A cause de la détection de la position et les dimensions de la roue ciblée, ledit microprocesseur (fig.1, 3) compare les données détectées et les données sauvegardées dans la carte mémoire (fig.1, 4), à fin de fonctionner les cales (fig.1, 6) appropriés pour cette position de la roue. Alors la roue bloqué à cause de microprocesseur (fig.1, 3).

Ledit microprocesseur (fig.1, 3) peut commander par un interrupteur (fig.1, 10), cet interrupteur sous commande d'une personne chargé à exécuter le paiement. A fin de paiement ou de la mise du carburant, l'employé met le véhicule en liberté.

Ledit microprocesseur (fig.1, 3) peut commander par un autre système de paiement automatique (fig.1, 11), à fin de paiement le système de paiement automatique envoie un signal électrique vers ledit microprocesseur de l'invention, dans le but de mettre le véhicule en liberté.

Lesdits détecteurs infrarouges (fig.1, 2) comprenant des photodiodes qui permettant de se diriger vers une source de lumière plus faible que l'intensité lumineuse ambiante ; alors les photodiodes détectent la position de la roue, de plus ils détectent le diamètre de la roue à partir de la surface qui la plus faible lumineuse vers les surfaces bien lumineux (fig. 2). Puis lesdites photodiodes transforment le rapport de la détection vers le microprocesseur du système.

Ladite carte mémoire (fig.1, 4) sauvegardé des données sur les plus cales appropriés à fonctionner pour chaque position ou chaque diamètre peut exister.

A partir des données envoyées par les détecteurs infrarouges et à l'aide d'une carte mémoire, ledit microprocesseur (fig.1, 3) fonctionne les cales d'immobilisation (fig.1, 5) les plus appropriées pour la position et le diamètre détectés.

Ledit microprocesseur (fig.1, 3) commande les cales d'immobilisation (fig.1, 5) par une pompe hydraulique (fig.1, 6). Ladite pompe hydraulique adapte les cales appropriées par une canalisation hydraulique (fig.1, 8) et son bloc hydraulique (fig.1, 7), alors la pompe permet de fonctionner les cales appropriées de chaque position et de chaque diamètre, sous commande du microprocesseur du système.

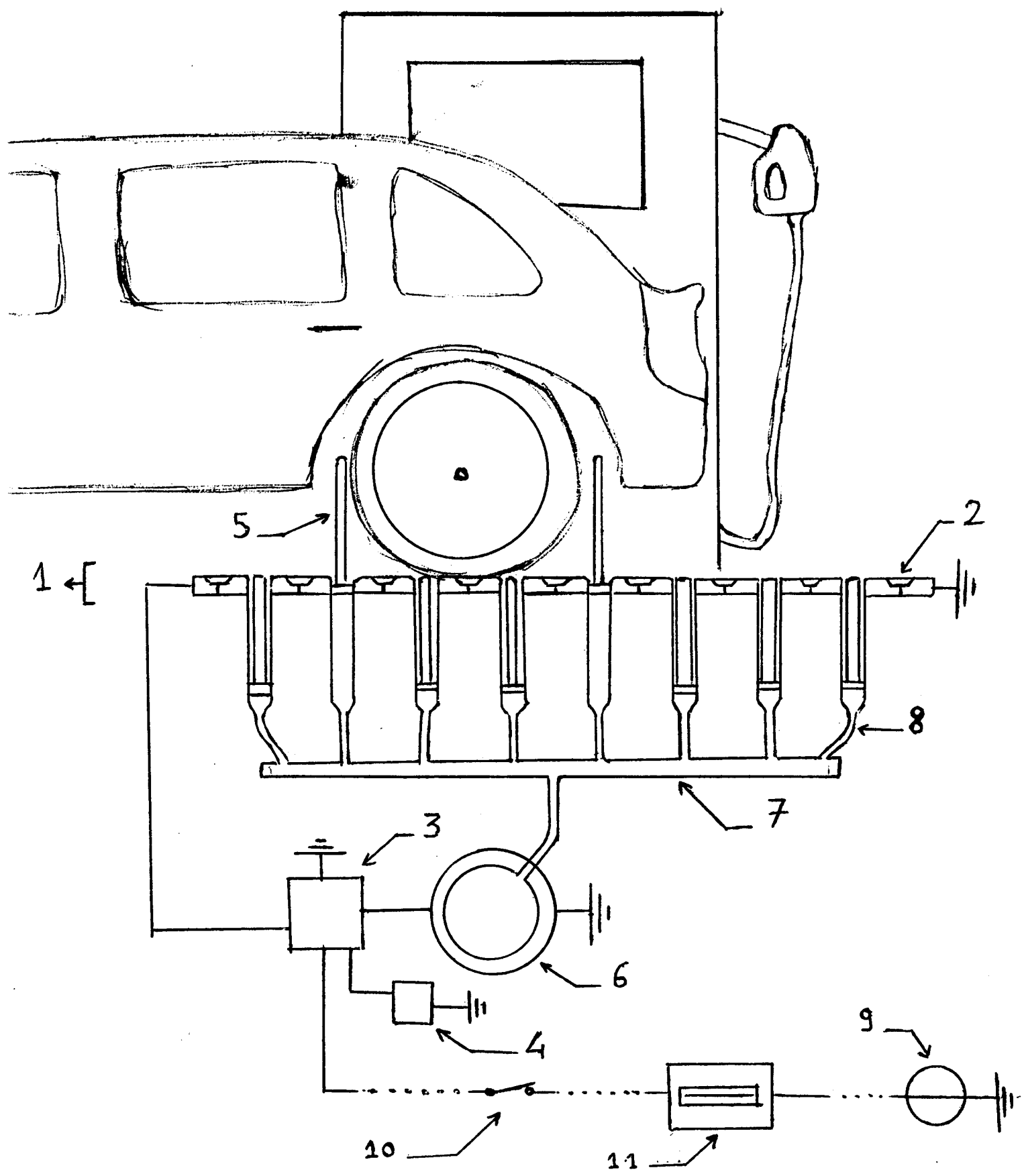
Lesdites deux cales (fig.1, 5) appropriées effectuent un angle de 90° pour l'objectif d'immobiliser la roue de véhicule, en attendant la liberté.

Le système prend l'alimentation électrique par un générateur (fig.1, 9).

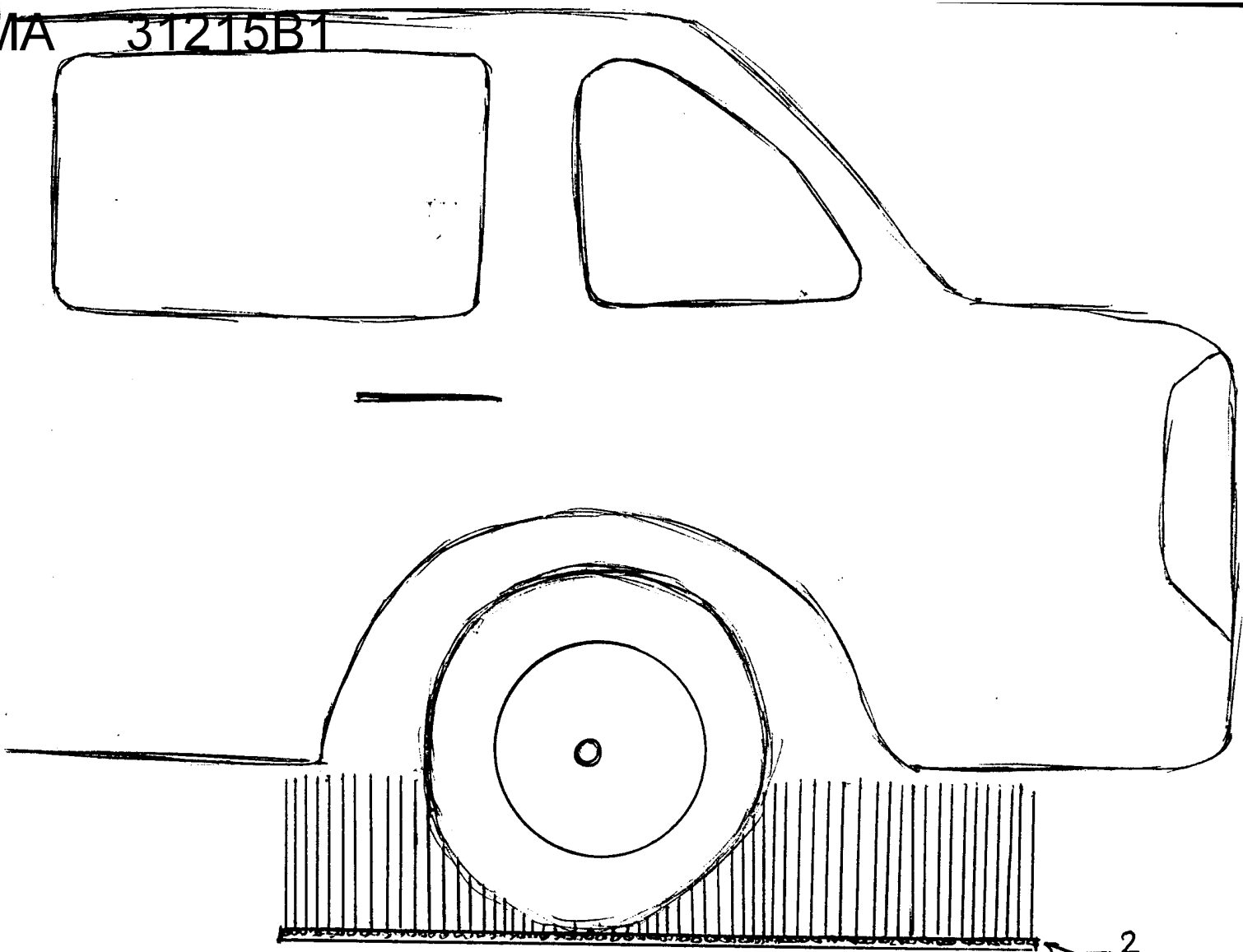
Revendications

1. le système hydraulique permettant le blocage des roues **comportant** une ligne de blocage (1), des détecteurs infrarouges (2), un microprocesseur (3), une carte mémoire (4), des cales d'immobilisation (5), une pompe hydraulique (6), un bloc hydraulique (7), la canalisation hydraulique (8), et un générateur (9).
2. le système hydraulique permettant le blocage des roues selon la revendication 1, **caractérisé en ce qu'il** bloque la roue de véhicule pendant le paiement ou pendant la mise du carburant dans une station du carburant.
3. le système hydraulique permettant le blocage des roues selon les revendications 1, 2, **caractérisé en ce que** le véhicule doit circuler sur une ligne (1) installée au sol.
4. Procédé les revendications 1 à 3, **caractérisé en ce que** ladite ligne (1) comporte des détecteurs infrarouges (2) pour détecter les roues circuler sur la ligne, aussi pour détecter le diamètre d'une roue ciblé.
5. Procédé les revendications 1 à 4, **caractérisé en ce que** ledit microprocesseur (3) compare les données détectées et les données sauvegardées dans la carte mémoire (4), à fin de fonctionner les cales (5) appropriés pour cette position de la roue.
6. Procédé les revendications 1 à 5, **caractérisé en ce que** ledit microprocesseur (3) peut commander par un interrupteur (10), cet interrupteur sous commande d'une personne chargé à exécuter le paiement.
7. Procédé les revendications 1 à 6, **caractérisé en ce que** ledit microprocesseur (3) peut commander par un autre système de paiement automatique (11), à fin de paiement le système de paiement automatique envoie un signal électrique vers ledit microprocesseur de l'invention, dans le but de mettre le véhicule en liberté.
8. Procédé les revendications 1 à 7, **caractérisé en ce que** lesdits détecteurs infrarouges (2) comprenant des photodiodes qui permettant de se diriger vers une source de lumière plus faible que l'intensité lumineuse ambiante ; alors les photodiodes détectent la position de la roue, de plus ils détectent le diamètre de la roue à partir de la surface qui la plus faible lumineuse vers les surfaces bien lumineuses.
9. Procédé les revendications 1 à 8, **caractérisé en ce que** lesdites photodiodes (2) transforment le rapport de la détection vers le microprocesseur du système.

10. Procédé les revendications 1 à 9, **caractérisé en ce que** ladite carte mémoire (4) sauvegardé des données sur les plus cales appropriés à fonctionner pour chaque position ou chaque diamètre peut exister.
11. Procédé les revendications 1 à 10, **caractérisé en ce que** ledit microprocesseur (3) commande les cales d'immobilisation (5) par une pompe hydraulique (6).
12. Procédé les revendications 1 à 11, **caractérisé en ce que** ladite pompe hydraulique (6) adapte les cales appropriées par une canalisation hydraulique (8) et son bloc hydraulique (7), alors la pompe permet de fonctionner les cales appropriées de chaque position et de chaque diamètre, sous commande le microprocesseur du système.
13. Procédé les revendications 1 à 12, **caractérisé en ce que** lesdites deux cales (5) appropriées effectuent un angle de 90° pour l'objectif d'immobiliser la roue de véhicule, en attendant la liberté.
14. Procédé les revendications 1 à 13, **caractérisé en ce que** Le système prend l'alimentation électrique par un générateur (9).



MA 31215B1



2