

Title (en)

Operating device for a control system with two Bowden cables or with balls.

Title (de)

Betätigungseinrichtung für eine Steueranlage mit zwei Bowdenzüge oder mit Kugeln.

Title (fr)

Dispositif de manoeuvre pour système de commande à deux câbles sous gaines ou à billes.

Publication

**EP 0486361 A1 19920520 (FR)**

Application

**EP 91402985 A 19911107**

Priority

FR 9014081 A 19901113

Abstract (en)

Operating device (1) for a control system with two cables (3a, 3b) comprising a pivoting lever (6), mechanical links between the lever (6) and the cables, each cable being linked to a control stem (7a, 7b) and each stem being extended by a rack gear (8a, 8b) interacting with a toothed sector (9a, 9b) linked to the said lever (6) by meshing with the said rack gear, characterised in that the mechanical link between the lever (6) and the first cable (3a) comprises a shaft (10) pivoting around its axis (10a) and linked operationally to a first toothed sector (9a) meshing with the rack gear (8a) of the first stem (7a) and a coupling member (12) articulated onto the said shaft and in that the mechanical link between the lever (6) and the second cable (3b) comprises a pivoting fork (14) linked functionally to a second toothed sector (9b) meshing with the rack gear (8b) of the second stem (7b) and between the branches (14', 14'') of which is movably engaged a spherical ball joint (15) integral with the said coupling member. <IMAGE>

Abstract (fr)

Dispositif (1) de manoeuvre pour système de commande à deux câbles (3a, 3b) comprenant un levier (6) pivotant, des liaisons mécaniques entre le levier (6) et les câbles, chaque câble étant relié à une tige (7a, 7b) de commande et chaque tige étant prolongée par une crémaillère (8a, 8b) coopérant avec un secteur denté (9a, 9b) relié audit levier (6) en engrenement avec ladite crémaillère, caractérisé en ce que la liaison mécanique entre le levier (6) et le premier câble (3a) comprend un arbre pivotant (10) autour de son axe (10a) et relié fonctionnellement à un premier secteur denté (9a) engrenant avec la crémaillère (8a) de la première tige (7a) et un organe d'accouplement (12) articulé sur ledit arbre et en ce que la liaison mécanique entre le levier (6) et le second câble (3b) comprend une fourche pivotante (14) reliée fonctionnellement à un second secteur denté (9b) engrenant avec la crémaillère (8b) de la seconde tige (7b) et entre les branches (14', 14'') de laquelle est engagée de façon mobile une rotule sphérique (15) solidaire dudit organe d'accouplement. <IMAGE>

IPC 1-7

**G05G 9/04**

IPC 8 full level

**G05G 9/04** (2006.01)

CPC (source: EP)

**G05G 9/04** (2013.01)

Citation (search report)

- [Y] US 4543842 A 19851001 - KATAYAMA NOBUAKI [JP]
- [Y] EP 0053215 B1 19840606
- [A] JP H02138572 A 19900528 - TOYOTA MOTOR CORP, et al
- [A] DE 3431433 A1 19860306 - STEUERUNGSTECHN GMBH GES FUER [DE]
- [A] EP 0079089 A2 19830518 - SKF NOVA AB [SE]
- [A] US 3308675 A 19670314 - MATTIAS JONSSON OLOV

Cited by

EP2525119A1

Designated contracting state (EPC)

DE ES GB IT

DOCDB simple family (publication)

**EP 0486361 A1 19920520**; FR 2669130 A1 19920515; FR 2669130 B1 19930416

DOCDB simple family (application)

**EP 91402985 A 19911107**; FR 9014081 A 19901113