

12

DEMANDE DE BREVET D'INVENTION

A1

22 Date de dépôt : 17.07.13.

30 Priorité :

43 Date de mise à la disposition du public de la demande : 23.01.15 Bulletin 15/04.

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) : THALES Société anonyme — FR.

72 Inventeur(s) : BARAL BARON GREGORY, LACON-DEMINE XAVIER, LAHALLE ELISABETH et FLEURY GILLES.

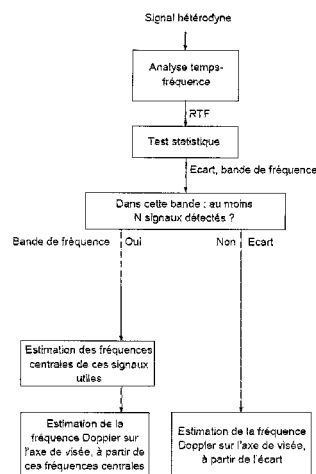
73 Titulaire(s) : THALES Société anonyme.

74 Mandataire(s) : MARKS & CLERK FRANCE Société en nom collectif.

54 PROCÉDE ET DISPOSITIF DE MESURE DE LA VITESSE D'UN AERONEF PAR EFFET DOPPLER.

57 L'invention concerne la mesure de vitesse d'un aéronef par anémométrie laser Doppler, l'aéronef étant équipé d'un LiDAR à détection cohérente. Selon l'invention, le procédé de mesure comporte les étapes suivantes :

- émission par le lidar d'un faisceau laser (1),
 - réception par le lidar d'un signal rétrodiffusé par des particules (5) présentes sur le trajet du faisceau émis et obtention du signal hétérodyne correspondant,
 - traitement du signal hétérodyne par l'unité de traitement qui comporte les sous-étapes suivantes :
 - analyse temps-fréquence du signal hétérodyne,
 - estimation de la vitesse de l'aéronef à partir de l'analyse temps-fréquence,
- caractérisé en ce que l'étape de traitement du signal hétérodyne comporte une sous-étape de test statistique avec :
- estimation d'une fonction statistique de la RTF du signal hétérodyne,
 - estimation d'une fonction statistique de référence de la RTF du bruit associé au signal hétérodyne,
 - calcul d'un écart entre la fonction statistique de la RTF du signal hétérodyne et la fonction statistique de référence de la RTF du bruit.



PROCEDE ET DISPOSITIF DE MESURE DE LA VITESSE D'UN AERONEF PAR EFFET DOPPLER

Le domaine de l'invention est celui de la mesure de vitesse d'un aéronef par anémométrie laser Doppler, l'aéronef étant équipé d'un LiDAR à détection cohérente.

5 Le principe de l'anémométrie laser Doppler est de mesurer le décalage de fréquence entre le faisceau laser émis et le faisceau rétrodiffusé par les particules (ou aérosols) naturellement présentes dans l'atmosphère, ce décalage de fréquence étant directement proportionnel à la composante radiale (c'est-à-dire selon l'axe de visée du laser) de la vitesse relative du
10 porteur par rapport à l'air. Dans la suite la vitesse selon l'axe de visée du laser est désignée plus simplement vitesse.

Le procédé de mesure de la vitesse de l'aéronef comporte de manière classique les étapes suivantes :

- émission par le lidar d'un faisceau laser,
- 15 - réception par le lidar de l'onde rétrodiffusée par des particules présentes sur le trajet du faisceau émis et obtention, en sortie du photodétecteur, du signal hétérodyne résultant du battement entre l'onde rétrodiffusée et une fraction de l'onde émise, aussi appelée oscillateur local,
- 20 - traitement du signal hétérodyne par une unité de traitement installée à bord de l'aéronef pour obtenir la vitesse.

Dans certaines conditions atmosphériques, notamment à haute altitude, le coefficient de rétrodiffusion atmosphérique peut, du fait de la
25 raréfaction des aérosols, se révéler insuffisamment élevé pour produire un signal LiDAR exploitable. En effet, le signal hétérodyne est, du fait de la nature quantique de la lumière, entaché d'un bruit de mesure appelé indifféremment bruit de Schottky ou bruit de photons auquel peuvent s'ajouter d'autres contributeurs tels que le bruit d'intensité du laser, le bruit
30 d'obscurité du photodétecteur ou encore le bruit thermique. Aussi, malgré l'amplification apportée par le procédé de détection cohérente, le rapport Signal sur Bruit demeure potentiellement problématique. Le régime de fonctionnement mono-particule répond à ces situations. Il consiste à

concentrer la puissance laser dans un volume très faible ($\sim 0.1 \text{ mm}^3$) en utilisant un faisceau fortement focalisé. Lorsque les particules « cibles » traversent le faisceau à proximité de son point de focalisation, elles produisent alors un signal détectable individuellement.

5 Les traitements existants dont un exemple est illustré figure 1a, consistent à détecter individuellement dans le signal hétérodyne, les signaux utiles issus du passage des particules dans le faisceau laser afin d'estimer leur fréquence centrale. Les signaux utiles sont analysés à partir d'une représentation temps-fréquence (RTF), bien adaptée aux signaux non
10 stationnaires, dont un exemple est illustré figure 1b. Un signal utile est détecté si son amplitude sur la représentation temps-fréquence est supérieure à un seuil de détection défini en fonction de la probabilité de fausse alarme maximale visée. Puis la fréquence centrale de chaque signal détecté est estimée. La fréquence Doppler sur un axe de visée est alors
15 estimée à partir des fréquences centrales des signaux mono-particules détectés sur une période de temps donnée.

Afin d'estimer la fréquence Doppler – et par voie de conséquence la vitesse - avec une précision suffisante, il est nécessaire de maintenir une faible probabilité de fausses alarmes ce qui contraint à adopter un seuil de
20 détection suffisamment élevé. Pour obtenir par exemple une précision ayant un écart-type σ d'environ 0.2 MHz en fréquence Doppler, qui équivaut à une précision ayant un écart-type σ d'environ 0.15 m/s en vitesse, pour une longueur d'onde de $\lambda \sim 1.5 \mu\text{m}$, il faut adopter un seuil d'environ 12.5 à 13 dB au-dessus du niveau moyen du bruit sur la RTF.

25 Un tel traitement permet d'atteindre un niveau de performances satisfaisant dans un grand nombre de cas mais il n'offre pas les marges suffisantes pour garantir la disponibilité, la précision et l'intégrité de la mesure en toute situation, comme le requièrent des domaines d'emploi tels que l'aéronautique.

30 En conséquence, il demeure à ce jour un besoin pour un procédé de mesure de vitesse d'un aéronef donnant simultanément satisfaction à l'ensemble des exigences précitées, en termes de disponibilité, de précision et d'intégrité, y compris en situation locale et ponctuelle de très faible ensemencement de l'atmosphère en particules.

35

Plus précisément l'invention a pour objet un procédé de mesure de la vitesse d'un aéronef équipé d'un lidar à détection cohérente et d'une unité de traitement du signal détecté, qui comporte les étapes suivantes :

- émission par le lidar d'un faisceau laser,
- 5 - réception par le lidar d'un signal rétrodiffusé par des particules présentes sur le trajet du faisceau émis et obtention du signal hétérodyne correspondant,
- traitement du signal hétérodyne par l'unité de traitement qui comporte les sous-étapes suivantes :
- 10 - analyse temps-fréquence du signal hétérodyne, pour obtenir une représentation temps-fréquence de ce signal ou RTF,
- estimation de la vitesse de l'aéronef à partir de l'analyse temps-fréquence.

Il est principalement caractérisé en ce que l'étape de traitement du signal hétérodyne comporte une sous-étape de test statistique avec :

- estimation d'une fonction statistique de la RTF du signal hétérodyne, dans une plage de valeurs correspondant à une plage de vitesses de l'aéronef prédéterminée,
- un bruit de mesure étant associé au signal hétérodyne, estimation d'une fonction statistique de référence de la RTF de ce bruit,
- 20 - calcul d'un écart entre la fonction statistique de la RTF du signal hétérodyne et la fonction statistique de référence de la RTF du bruit, la vitesse de l'aéronef étant en outre estimée à
- 25 partir de cet écart.

Il s'agit d'une approche statistique ne nécessitant aucun a priori sur les signaux recherchés mais seulement de connaître la fonction statistique de la RTF du bruit. Cette fonction peut être estimée en temps-réel à partir d'un échantillon de bruit seul.

Ce procédé permet d'améliorer la disponibilité de la mesure de vitesse en situation de faible concentration de l'atmosphère en particules accessibles à la mesure LiDAR, et ce grâce à l'exploitation des signaux de plus faible rapport signal à bruit.

L'implémentation est peu coûteuse en temps de calcul et parfaitement compatible avec une application temps-réel. Le calcul de la fonction de répartition n'est qu'un simple cumul, de complexité $O(N)$ alors qu'avec un procédé tel que décrit en préambule, le calcul de la RTF a une
5 complexité $O(N \log_2(N))$ supérieure ; or ce calcul selon l'art antérieur peut d'ores et déjà être implémenté en temps-réel avec les composants électroniques programmables actuels.

Selon une caractéristique de l'invention, le test statistique
10 comporte en outre :

- une sélection d'une bande de fréquence à partir de l'écart et d'un seuil prédéterminé,
- une détection de signaux utiles dans la RTF du signal hétérodyne, dans cette bande de fréquence,
- 15 - une estimation de la fréquence centrale pour chaque signal utile, l'étape d'estimation de la vitesse de l'aéronef étant alors réalisée à partir de ces fréquences centrales.

Le calcul de la RTF peut être obtenu par transformation temps-
20 fréquence, en utilisant par exemple une Transformée de Fourier Court Terme (TFCT) ou par transformation temps-échelle. Nous pouvons, par exemple, utiliser une fenêtre gaussienne pour la TFCT ou une ondelette de Morlet pour la transformée temps-échelle.

La fonction statistique est typiquement une fonction de répartition
25 ou une loi de distribution.

Le bruit est de préférence stationnaire sur la durée d'estimation de la fonction de répartition, associée à ladite plage de vitesses.

L'écart calculé est par exemple un écart quadratique moyen pondéré ou calculé par un test du χ^2 ou de Kolmogorov-Smirnov.

30 Le laser est par exemple un laser Infra-Rouge (IR).

L'invention a aussi pour objet, un produit programme d'ordinateur, ledit programme d'ordinateur comprenant des instructions de code permettant d'effectuer les étapes du procédé tel que décrit, lorsque ledit
35 programme est exécuté sur un ordinateur.

L'invention concerne également un dispositif de mesure de la vitesse d'un aéronef, qui comporte associée à un lidar à détection cohérente, une unité de traitement du signal détecté comprenant des moyens de mise en œuvre du procédé tel que décrit, ces moyens pouvant être ce programme
5 d'ordinateur.

D'autres caractéristiques et avantages de l'invention apparaîtront à la lecture de la description détaillée qui suit, faite à titre d'exemple non limitatif et en référence aux dessins annexés dans lesquels :

10 la figure 1a déjà décrite représente un organigramme montrant des étapes d'un procédé de mesure de la vitesse d'un aéronef selon l'état de la technique, avec en figure 1b un exemple de RTF obtenue par TFCT, aussi désigné spectrogramme,

la figure 2 illustre schématiquement des particules présentes
15 autour d'un faisceau laser,

la figure 3a représente un organigramme montrant des étapes d'un exemple de procédé de mesure de la vitesse d'un aéronef selon l'invention, avec en figure 3b un exemple de fonctions de répartition des RTF respectivement issues du signal détecté et du bruit de mesure,

20 les figures 4 montrent les résultats obtenus en utilisant un procédé tel que décrit en préambule et un exemple de procédé selon l'invention,

la figure 5 représente schématiquement un exemple de dispositif de mesure de la vitesse d'un aéronef selon l'invention.

D'une figure à l'autre, les mêmes éléments sont repérés par les
25 mêmes références.

On rappelle tout d'abord le calcul permettant d'obtenir l'amplitude d'un signal sur le spectrogramme.

On considère un faisceau laser gaussien 1 de rayon ω_0 au point
30 de focalisation et de longueur d'onde λ . Soit une particule sphérique 5 de rayon r , animée d'une vitesse V et coupant le faisceau à une distance z_0 du point de focalisation comme illustré figure 2. La surface de rétrodiffusion S_{eff} détermine la portion de l'onde émise rétrodiffusée par la particule. Cette surface est fonction de la taille de la particule, du milieu et de la longueur
35 d'onde du laser.

La vitesse de cette particule peut être décomposée en une composante radiale (c'est-à-dire selon l'axe de propagation du faisceau laser) et une composante transversale (c'est-à-dire dans le plan orthogonal à l'axe de propagation du faisceau laser).

5

Le signal électrique résultant du passage de la particule dans le faisceau laser est un signal modulé linéairement en fréquence d'enveloppe gaussienne dont l'expression simplifiée est donnée ci-dessous :

$$u(t) = s(t) + w(t)$$

$$s(t) = A_0 \exp\left(-\frac{8}{D^2}(t - t_0)^2\right) \cos\left(2\pi\left(f_0 t + \frac{Ve}{2}(t - t_0)^2\right) + \phi_0\right)$$

où :

10 $D = f(V, z_0)$ est la durée du signal $Ve = f(V, z_0)$ la vitesse d'évolution de la fréquence instantanée, $f_0 = f(V)$ est la fréquence Doppler du signal, $A_0 = f(S_{eff}, z_0)$ est l'amplitude du signal, Φ_0 est une constante,15 t_0 est l'instant auquel la particule coupe l'axe z. $w(t)$ est un bruit de densité spectrale de puissance $\sigma_w^2(f)$.

Pour l'application visée, le Rapport Signal à Bruit (RSB) est défini selon :

$$RSB = \frac{A_0^2}{\int \sigma_w^2(f) df}$$

Pour des particules de petite taille, $RSB < 1$.

20 Afin d'améliorer le RSB, on considère une analyse temps-fréquence pour obtenir une RTF, qui peut elle-même être obtenue par une transformation temps-fréquence ou par une transformation temps-échelle.

25 On choisit dans notre exemple, une transformation temps-fréquence basée sur une décomposition par transformée de Fourier Court-Terme (TFCT) avec une fenêtre temporelle gaussienne ; le spectrogramme (carré du module de la transformée de Fourier Court Terme) est donc défini selon :

$$S(t, f) = |TFCT(t, f)|^2$$

avec :

$$TFCT(t, f) = \int_{-\infty}^{+\infty} u(\tau) h(\tau - t) \exp(-2i\pi f\tau) d\tau$$

$$h(t) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma_h} \exp\left(-\frac{t^2}{\sigma_h^2}\right)$$

σ_h étant une largeur temporelle prédéterminée pour fixer la largeur de l'enveloppe gaussienne de $h(t)$.

5 Le spectrogramme $S(t,f)$ du signal $s(t)$ s'exprime :

$$S(t,f) = CNR \exp\left(-\frac{A(t-t_0)^2 + B(f-f_0)^2 - C(t-t_0)(f-f_0)}{Y}\right)$$

avec :

$$CNR = RSB \frac{\sqrt{\pi}}{2\sigma_h\sqrt{Y}}$$

$$A = \frac{1}{\sigma_h^2} \left(\frac{16}{D^2} \left(\frac{16}{D^2} + \frac{1}{\sigma_h^2} \right) + 4\pi^2 V e^2 \right)$$

$$B = 4\pi^2 \left(\frac{16}{D^2} + \frac{1}{\sigma_h^2} \right)$$

$$C = \frac{8\pi^2 V e}{\sigma_h^2}$$

$$Y = \left(\frac{16}{D^2} + \frac{1}{\sigma_h^2} \right)^2 + 4\pi^2 V e^2$$

10 L'amplitude maximale du spectrogramme d'un signal vaut donc :

$$S(t_0, f_0) = CNR = RSB \frac{\sqrt{\pi}}{2\sigma_h \sqrt{\left(\frac{16}{D^2} + \frac{1}{\sigma_h^2} \right)^2 + 4\pi^2 V e^2}}$$

L'amplitude du spectrogramme d'un signal est amplifiée d'un facteur :

15

$$\frac{\sqrt{\pi}}{2\sigma_h \sqrt{\left(\frac{16}{D^2} + \frac{1}{\sigma_h^2} \right)^2 + 4\pi^2 V e^2}}$$

Ce facteur vaut environ 15-20 dB pour les signaux utiles issus de particules croisant le faisceau laser en un point proche du point de focalisation. Lorsque le signal temporel est entâché d'un bruit gaussien, le spectrogramme est entâché d'un bruit de distribution exponentielle, ce qui conduit au choix d'un

20 seuil de détection de 12.5-13 dB au-dessus de la valeur moyenne du

spectrogramme du bruit de manière à obtenir de l'ordre de une à quelques fausses alarmes par période d'observation du signal, le nombre attendu de particules détectées sur la même période d'observation étant au minimum de quelques dizaines ; le spectrogramme du bruit est obtenu par la même
5 analyse temps-fréquence (représentation temps-fréquence ou temps-échelle) que celle utilisée pour le signal détecté.

Ces valeurs numériques ainsi que celles données par la suite sont établies en prenant comme exemple un aéronef en situation (haute altitude : fond stratosphérique) de faible concentration de l'atmosphère en particules
10 accessibles à la mesure de son LiDAR de longueur d'onde $\lambda \sim 1.5 \mu\text{m}$, et dont la vitesse air est comprise entre 0 et 300 m/s.

Comme indiqué en préambule, dans certaines conditions atmosphériques, les particules rencontrées peuvent être de très petites tailles (population de fond stratosphérique) ou le milieu peut être modifié
15 (baisse du taux d'humidité). Dans ces cas, la surface de rétrodiffusion des particules va diminuer, entraînant une baisse de l'amplitude du spectrogramme des signaux. Il peut alors résulter qu'aucun signal issu de particule ne soit détecté pendant plusieurs dizaines de millisecondes.

20 L'invention décrite en relation avec la figure 3a, est basée sur une estimation d'une fonction statistique de l'amplitude de la représentation temps-fréquence (ou temps-échelle) du signal analysé, pour chaque fréquence (ou pour chaque échelle) ; cette fonction statistique est typiquement la fonction de répartition ou la loi de distribution. Cette fonction
25 est comparée à une fonction statistique (fonction de répartition ou loi de distribution) de référence de la RTF du bruit comme montré figure 3b. La RTF utilisée pour la caractérisation du bruit est la même que celle utilisée pour le signal analysé ; la RTF du bruit de mesure est par exemple déterminée par calcul ou déterminée a priori. L'objectif est de déterminer si
30 les observations issues du signal rétrodiffusé suivent la fonction statistique issue du bruit. Dans le cas contraire, cela signifie que la statistique issue du bruit a été modifiée par des signaux utiles. Cette comparaison aussi désignée test statistique ou test d'adéquation, est effectuée pour chaque fréquence de la RTF et on définit une bande de fréquence des signaux utiles

qui est composée des fréquences auxquelles il n'y a pas adéquation entre les observations et la loi de distribution issue du bruit.

Dans la suite on prend comme exemple de fonction statistique, la
5 fonction de répartition.

Le calcul de la fonction de répartition de l'amplitude du spectrogramme $F_{obs}(f,x)$ se fait pour :

- toutes les fréquences f_j , $f_j \in [0, F_e/2]$, F_e étant la fréquence d'échantillonnage prédéterminée en fonction de la vitesse maximale de l'aéronef,
10
- tous les instants t_i , $t_i \in [0, T_{obs}]$, où T_{obs} est la période d'observation prédéterminée de manière à ce que la vitesse de l'aéronef soit stable sur cette période d'observation ; il s'agit d'un intervalle de temps très important par rapport à celui de la période d'échantillonnage,
- et N_{obs} le nombre d'observations pendant T_{obs} , sur une plage d'amplitude x_k , $x_k \in [0, x_{max}]$, x_{max} étant prédéterminé et correspondant à la valeur à partir de laquelle la fonction de répartition du bruit est quasiment égale à 1. Les signaux utiles étant rares dans certaines conditions, les variations engendrées sur la fonction de répartition du signal sont faibles. Afin de détecter ces variations, la variance de l'estimateur de la fonction de répartition doit être suffisamment faible. L'estimation de la fonction de répartition nécessite donc un grand nombre d'observations N_{obs} afin de diminuer l'incertitude.
15
20

25 Elle est calculée de la manière suivante.

Pour $i = 0 : T_{obs}$

Pour $j = 0 : F_e/2$

Pour $k = 0 : x_{max}$

30 si $S(t_i, f_j) < x_k$:

$$\hat{F}_{obs}(f_j, x_k) = \hat{F}_{obs}(f_j, x_k) + \frac{1}{N_{obs}}.$$

Fin si

Fin pour ; Fin pour ; Fin pour ;

Si l'on prend comme exemple de bruit, un bruit considéré comme blanc gaussien sur toute la largeur d'une case fréquentielle de la RTF, la fonction de répartition de son spectrogramme vaut :

$$F(f, x) = 1 - \exp(-a(f).x)$$

5 avec $a(f) = 1/E[x]$, E étant l'espérance mathématique.

Le test d'adéquation est alors réalisé pour chaque fréquence afin de déterminer si les observations proviennent de la fonction de répartition issue du bruit ou non. Ce test consiste à comparer la fonction de répartition empirique à celle issue du bruit. Différentes méthodes peuvent être utilisées, telles que les tests du χ^2 , de Kolmogorov-Smirnov ou Cramer-Von Mises. D'autres critères, comme la moyenne ou la moyenne quadratique des écarts entre les deux fonctions de répartition sont également envisageables.

Dans notre exemple on a utilisé la méthode suivante pour comparer les deux fonctions de répartition pour chaque fréquence, c'est-à-dire pour calculer l'écart $C_f(f)$:

$$C_f(f) = \sum_x \frac{(F(f, x) - \hat{F}_{obs}(f, x))^2}{1 - F(f, x)}$$

Si $C_f(f) \geq \alpha$, les observations ne correspondent pas à la fonction de répartition issue du bruit ; cela signifie donc que la répartition est modifiée par la présence de signal utile.

Pour le calcul du seuil α , nous avons :

$$\alpha = \sum_x \frac{(F(f, x) - \hat{F}_{obs}(f, x))^2}{1 - F(f, x)} = \sum_x \frac{(\exp(-ax) - \exp(-\hat{a}_{obs}x))^2}{\exp(-ax)}$$

25
$$\hat{a}_{obs} = \frac{1}{\hat{\mu}} = \frac{1}{\mu \pm k\sigma_x}$$

où $\mu = E[x]$, k un paramètre prédéterminé en fonction d'un nombre de fausses alarmes accepté, σ_x représente l'incertitude sur $\hat{\mu}$, σ_x dépend du nombre d'observations utilisées pour l'estimation de $E[x]$ selon :

$$\sigma_x = \sqrt{\frac{D_{eq}}{D_{obs}}}$$

D_{eq} est la durée équivalente, c'est à dire la largeur d'une fenêtre rectangulaire dont l'aire est identique à celui de la fenêtre gaussienne $h(t)$.

5 La représentation temps-fréquence s'étend sur une large bande de fréquence Doppler correspondant à toute la plage de vitesse relative possible entre un aéronef et la masse d'air au cours d'un vol. Cette bande de fréquence doit couvrir un domaine de vitesse allant typiquement de 0 à 300 m/s (pour un avion). Or, à chaque instant, les vitesses des particules utiles
10 sont réparties selon une distribution gaussienne, centrée sur la vitesse de la masse d'air et dont la largeur, correspondant à la dispersion de vitesse entre les particules résultant de la turbulence de l'air, est de l'ordre de 0.2 m/s. Les fréquences des signaux utiles issus des particules sont donc contenues dans une bande de fréquence très inférieure à celle de la RTF. Au contraire, les
15 fausses alarmes sont réparties sur toute la bande de la RTF selon une fonction de répartition dépendant de la nature du bruit. Pour un bruit blanc, la loi est uniforme.

Réduire la bande de fréquence analysée permet de diminuer fortement le nombre de fausses alarmes tout en conservant les signaux
20 utiles. Le seuil de détection peut ainsi être diminué afin de détecter des signaux d'amplitude plus faible, issus de particules plus petites ou croisant le faisceau laser plus loin du point de focalisation.

On sélectionne donc cette bande de fréquence dans laquelle les signaux utiles sont contenus. Il s'agit des fréquences f telles que $Cf(f) \geq \alpha$. La
25 probabilité de détection de cette bande de fréquence des signaux utiles, à partir du test statistique, augmente quand la durée d'observation croît alors que le nombre de fausses alarmes reste constant. Dans notre exemple, d'après les résultats de la figure 4a, une durée d'observation comprise entre 100 et 250 ms semble judicieuse car les variations du vecteur vitesse air sont
30 suffisamment faibles sur cette période pour pouvoir considérer que la fréquence Doppler reste dans la même bande de fréquence. Au-delà de 250 ms, le gain apporté par une augmentation de la durée d'observation est faible et ce d'autant plus que la fréquence Doppler peut varier dans des

proportions importantes sur cette période. On sélectionne donc une bande de fréquence dont la largeur est de l'ordre de 50 fois inférieure à celle de la représentation temps-fréquence.

5 Lorsque la bande de fréquence a été sélectionnée, on détecte les signaux utiles dans cette bande, en sélectionnant les points du spectrogramme $S(t,f)$ qui sont supérieurs à un seuil de détection prédéterminé en fonction de la valeur moyenne du spectrogramme du bruit.

10 Ce seuil de détection peut être déterminé de manière expérimentale. Il peut aussi être déterminé en fonction de différents paramètres : durée d'observation T_{obs} , nombre de fausses alarmes accepté, puissance émise par le laser du LiDAR, rayon des particules susceptibles de traverser le faisceau laser.

15 - Si la durée d'observation T_{obs} augmente, la fonction de répartition empirique est évaluée à partir d'un plus grand nombre d'échantillons et l'incertitude diminue. Ainsi, le seuil de détection, qui est fonction de la durée d'observation, peut être diminué tout en conservant une probabilité de fausse alarme constante. La quantité moyenne
20 d'information provenant des signaux utiles n'augmente pas mais sa variance diminue. Pour une durée d'observation plus longue, le résultat du procédé selon l'invention n'est pas modifié aux fréquences contenant des signaux utiles. Au contraire, la variance du bruit diminue, ce qui permet d'abaisser le seuil de détection et donc
25 d'augmenter la probabilité de détection de la bande de signal utile.

 - Cette approche statistique avec estimation de la plage de fréquence Doppler dans laquelle les signaux utiles doivent être recherchés, permet avantageusement de diminuer de plusieurs décibels le seuil de détection tout en conservant le taux de fausse alarme souhaité. On
30 considère par exemple qu'il est nécessaire de détecter au moins cinq signaux utiles pour obtenir une estimation précise et intègre de la fréquence Doppler. Ce nombre 5 n'est pas un minimum absolu dans la mesure où cela dépend de la dispersion de vitesse entre les
35 particules résultant de la turbulence atmosphérique. En outre, le nombre de fausses alarmes doit être inférieur au nombre de signaux

utiles. Le nombre de fausses alarmes détectées durant la période T_{obs} est un processus de Poisson :

$$P(X = k) = \exp(-\Lambda) \frac{\Lambda^k}{k!}$$

avec Λ le nombre moyen de fausses alarmes détectées durant la période T_{obs} .

5

Pour une période $T_{\text{obs}} = 50$ ms, nous fixons Λ de manière à obtenir $P(X \geq 5) \leq 0.01$. D'où $\Lambda = 1.28$.

On a représenté figure 4b le nombre de signaux utiles détectés par période de 50 ms en fonction du nombre de fausses alarmes par période de 50 ms selon l'art antérieur (courbe a) et selon l'invention (courbe b). On constate que le procédé selon l'invention permet, pour une même probabilité de fausse alarme, d'augmenter le nombre de signaux utiles détectés. Pour $\Lambda = 1.28$, nous avons :

10

- 6.6 signaux utiles détectés par 50 ms et un seuil de détection de 12.9 dB selon l'art antérieur tel que décrit en préambule,

15

- 9.0 signaux utiles détectés par 50 ms et un seuil de détection de 11.7 dB selon l'invention.

Le procédé selon l'invention permet donc de diminuer le seuil de détection de 1.2 dB et de détecter en moyenne 2.4 signaux utiles de plus par période de 50 ms dans le cas du fond stratosphérique. De plus, les fausses alarmes détectées avec le procédé selon l'invention auront un impact limité sur l'estimation puisque leur fréquence est dans la bande des signaux utiles et donc proche de la fréquence recherchée.

20

25

- A puissance laser donnée, le procédé selon l'invention permet d'augmenter le nombre moyen de particules détectées par rapport au procédé décrit en préambule. Comme montré sur la figure 4c, avec un laser de 1 W, on augmente le nombre moyen de particules détectées pendant 50 ms de près de 40%. Ou pour un nombre moyen de particules donné, on peut diminuer la puissance du laser en utilisant le procédé selon l'invention.

30

- L'amplitude du signal rétrodiffusé par une particule n'est pas directement fonction du rayon de la particule mais de la surface efficace de rétrodiffusion. Pour les particules dont le rayon est du même ordre de grandeur que la longueur d'onde du laser, la surface

35

de rétrodiffusion est calculée à partir de la théorie de Mie. On a constaté que selon le procédé de l'art antérieur, le rayon minimal d'une particule pouvant produire un signal détectable est d'environ 0.18 μm . Avec le procédé selon l'invention, le seuil est diminué de 1.2 dB et un signal issu du passage d'une particule d'un rayon supérieur à 0.165 μm peut être détecté, ce qui est avantageux : le nombre de particules détectables augmente de 30 %.

Si moins de N signaux ont été sélectionnés, N étant prédéterminé, alors on calcule la vitesse radiale de la manière suivante.

$$V_R = \frac{\lambda \sum_{f(C_f(f) > \alpha)} f \cdot C_f(f)}{2 \sum_{f(C_f(f) > \alpha)} C_f(f)}$$

On a typiquement N déterminé pour que σ_{V_r} , l'incertitude sur V_r soit inférieure à une incertitude prédéterminée expérimentalement. On a par exemple :

$$\sigma_{V_r} \leq 0.15 \text{ m/s}$$

Ce mode de calcul peut éventuellement être réalisé directement après le calcul de l'écart, sans sélectionner une bande de fréquence réduite.

Sinon, au moins N signaux ayant été sélectionnés, on estime la fréquence centrale pour chaque signal utile détecté et on estime la vitesse à partir de ces fréquences centrales.

$$V_r = \frac{\lambda \sum_{n=1}^{N_{sig}} f_0(n)}{2 N_{sig}}$$

N_{sig} : nombre de signaux détectés

f_0 : fréquence centrale d'un signal

Ce procédé de mesure de la vitesse d'un aéronef peut notamment s'implémenter à partir d'un produit programme d'ordinateur, ce programme d'ordinateur comprenant des instructions de code permettant d'effectuer les étapes du procédé de reconstruction. Il est enregistré sur un support lisible par l'unité de traitement 20 d'un ordinateur, reliée au LiDAR 30 de l'aéronef comme on peut le voir figure 5, l'ordinateur étant de préférence embarqué à bord de l'aéronef mais pas nécessairement. Le support peut être électronique, magnétique, optique, électromagnétique ou être un support de

diffusion de type infrarouge. De tels supports sont par exemple, des mémoires à semi-conducteur (Random Access Memory RAM, Read-Only Memory ROM), des bandes, des disquettes ou disques magnétiques ou optiques (Compact Disk – Read Only Memory (CD-ROM), Compact Disk –
5 Read/Write (CD-R/W) et DVD).

REVENDICATIONS

1. Procédé de mesure de la vitesse d'un aéronef équipé d'un lidar à
5 détection cohérente (30) et d'une unité (20) de traitement du signal
détecté, qui comporte les étapes suivantes :
- émission par le lidar d'un faisceau laser (1),
 - réception par le lidar d'un signal rétrodiffusé par des particules (5)
10 présentes sur le trajet du faisceau émis et obtention du signal
hétérodyne correspondant,
 - traitement du signal hétérodyne par l'unité de traitement qui
comporte les sous-étapes suivantes :
 - analyse temps-fréquence du signal hétérodyne pour obtenir
une représentation temps-fréquence ou RTF de ce signal hétérodyne,
 - 15 - estimation de la vitesse de l'aéronef à partir de l'analyse
temps-fréquence,caractérisé en ce que l'étape de traitement du signal hétérodyne
comporte une sous-étape de test statistique avec :
 - estimation d'une fonction statistique de la RTF du signal
20 hétérodyne, dans une plage de valeurs correspondant à une
plage de vitesses de l'aéronef prédéterminée,
 - un bruit de mesure étant associé au signal hétérodyne,
estimation d'une fonction statistique de référence de la RTF de
ce bruit,
 - 25 - calcul d'un écart entre la fonction statistique de la RTF du
signal hétérodyne et la fonction statistique de référence de la
RTF du bruit, la vitesse de l'aéronef étant en outre estimée à
partir de cet écart.
- 30 2. Procédé de mesure de la vitesse d'un aéronef selon la revendication
précédente, caractérisé en ce que le test statistique comporte en
outre :
- une sélection d'une bande de fréquence à partir de l'écart et d'un
seuil prédéterminé,
 - 35 - une détection de signaux utiles dans la RTF du signal hétérodyne,
dans cette bande de fréquence,

- une estimation de la fréquence centrale pour chaque signal utile, et en ce que l'étape d'estimation de la vitesse de l'aéronef est réalisée à partir de ces fréquences centrales.

- 5 3. Procédé de mesure de la vitesse d'un aéronef selon l'une des revendications précédentes, caractérisé en ce que la RTF est obtenue par transformation temps-fréquence ou par transformation temps-échelle.
- 10 4. Procédé de mesure de la vitesse d'un aéronef selon la revendication précédente, caractérisé en ce que la transformation temps-fréquence est une Transformée de Fourier Court Terme.
- 15 5. Procédé de mesure de la vitesse d'un aéronef selon l'une des revendications précédentes, caractérisé en ce que la fonction statistique est une fonction de répartition ou une loi de distribution.
- 20 6. Procédé de mesure de la vitesse d'un aéronef selon l'une des revendications précédentes, caractérisé en ce que le bruit est stationnaire sur la durée d'estimation de la fonction de répartition, associée à ladite plage de vitesses.
- 25 7. Procédé de mesure de la vitesse d'un aéronef selon l'une des revendications précédentes, caractérisé en ce que l'écart calculé est un écart quadratique moyen pondéré ou calculé par un test du χ^2 ou de Kolmogorov-Smirnov.
- 30 8. Procédé de mesure de la vitesse d'un aéronef selon l'une des revendications précédentes, caractérisé en ce que le laser est un laser IR.
- 35 9. Un produit programme d'ordinateur, ledit programme d'ordinateur comprenant des instructions de code permettant d'effectuer les étapes du procédé selon l'une quelconque des revendications précédentes, lorsque ledit programme est exécuté sur un ordinateur.

10. Dispositif de mesure de la vitesse d'un aéronef, qui comporte associée à un lidar à détection cohérente, une unité de traitement du signal détecté comprenant des moyens de mise en œuvre du procédé selon l'une quelconque des revendications 1 à 8.

1/5

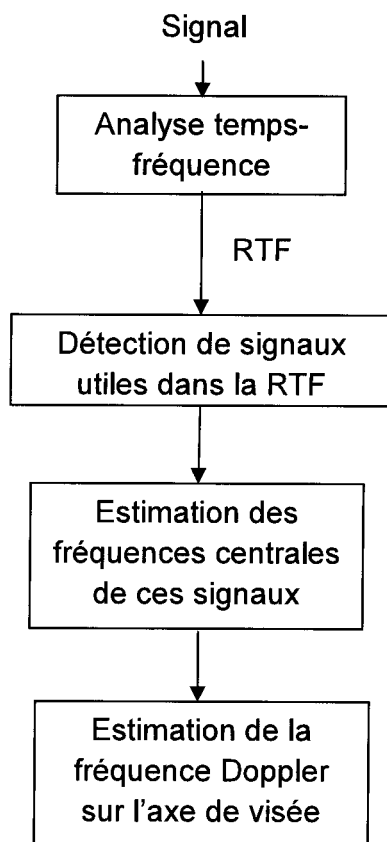


FIG.1a

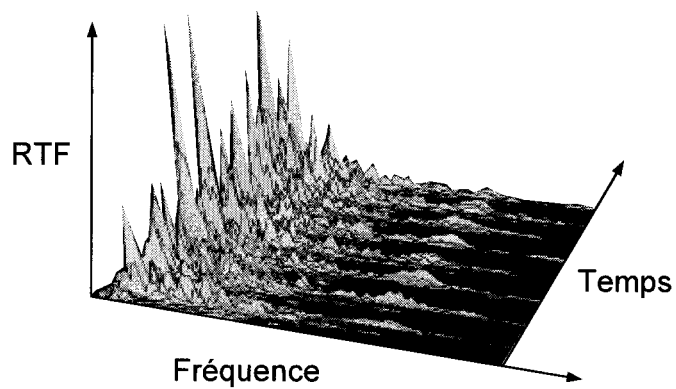


FIG.1b

2/5

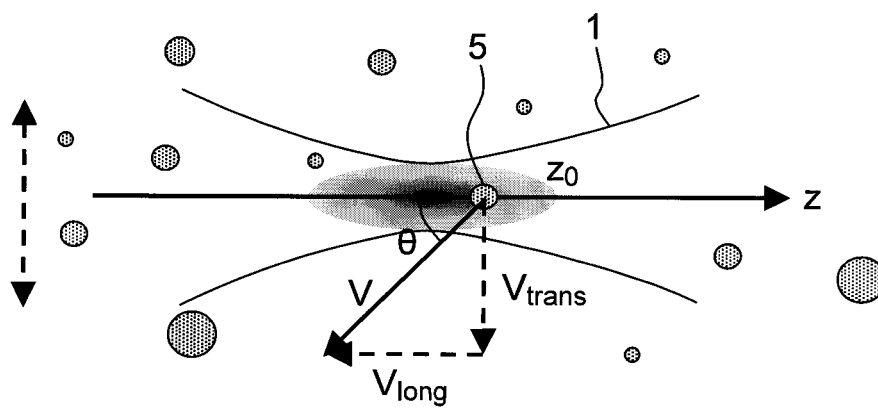


FIG.2

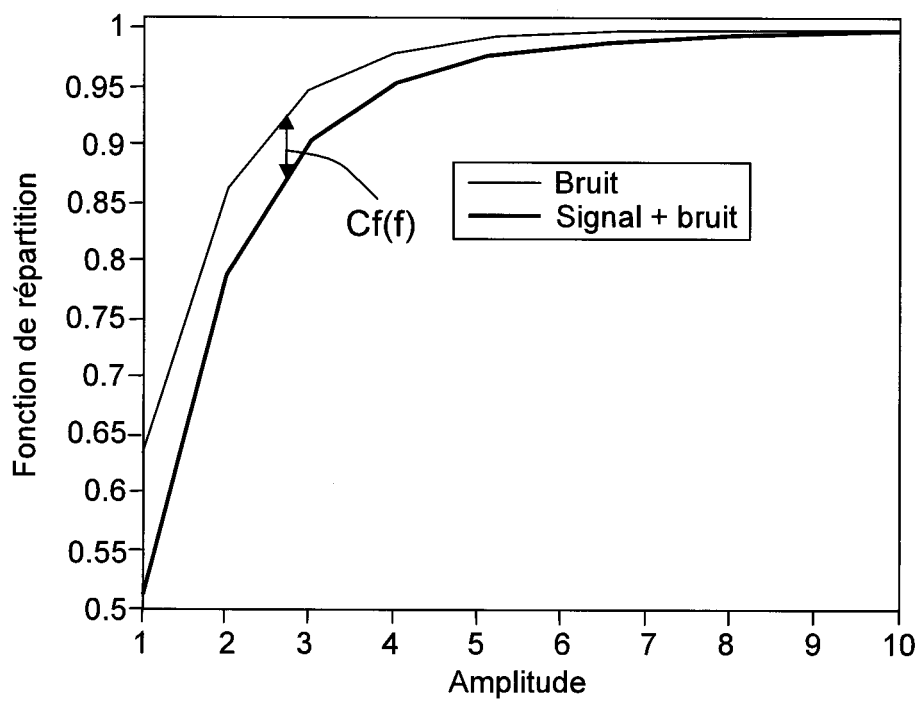


FIG.3b

3/5

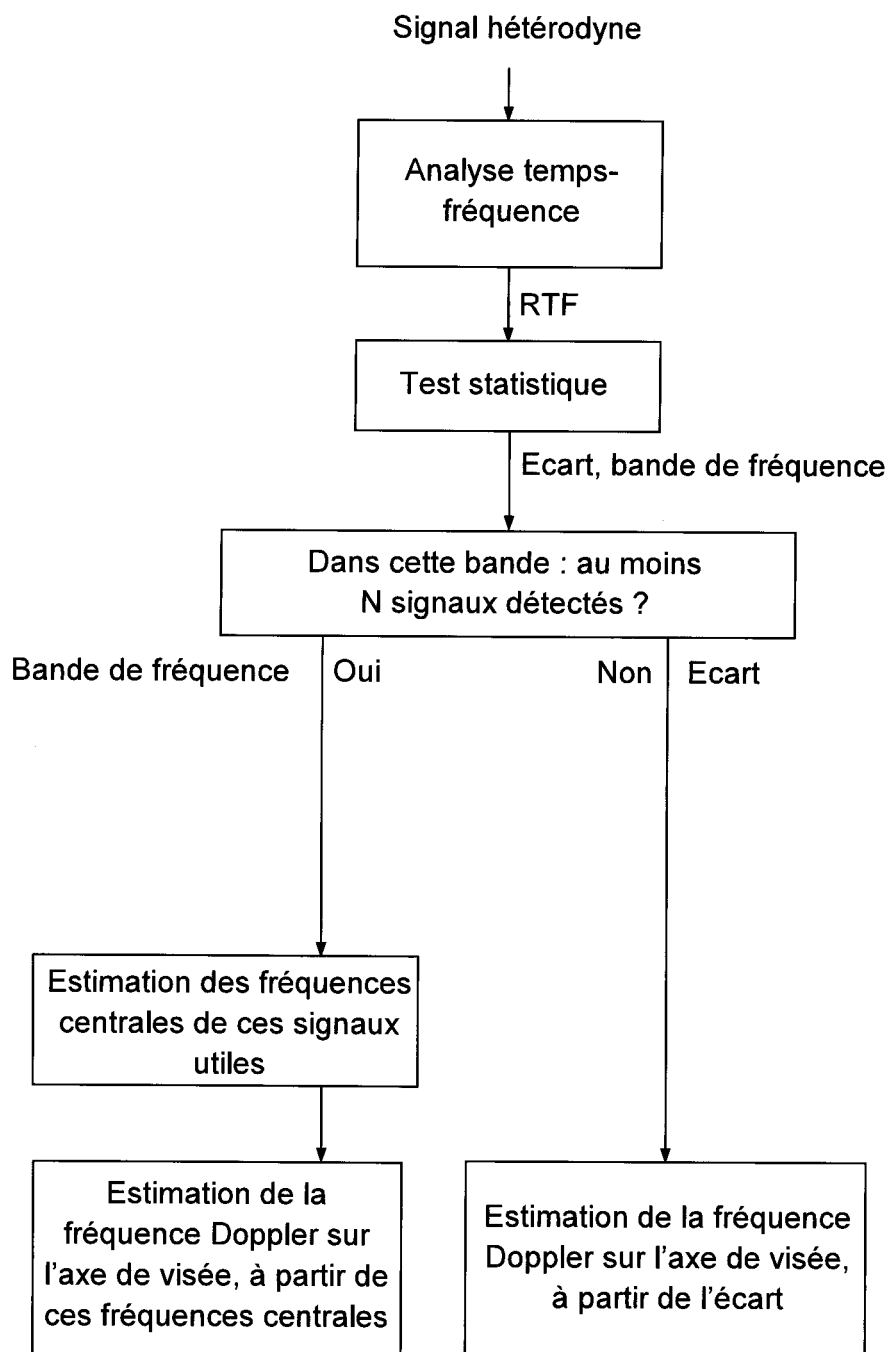


FIG.3a

4/5

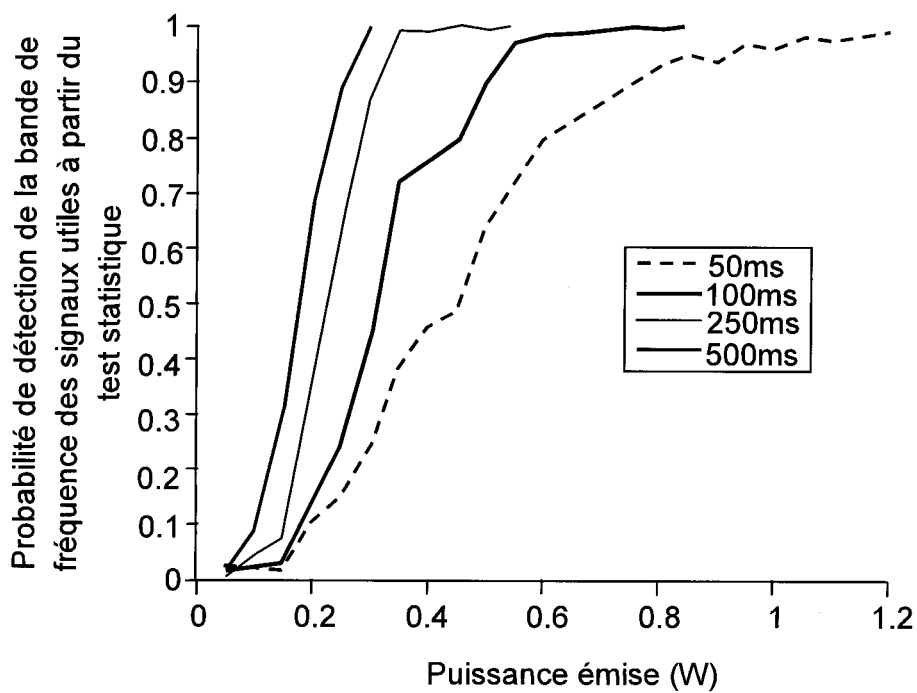


FIG.4a

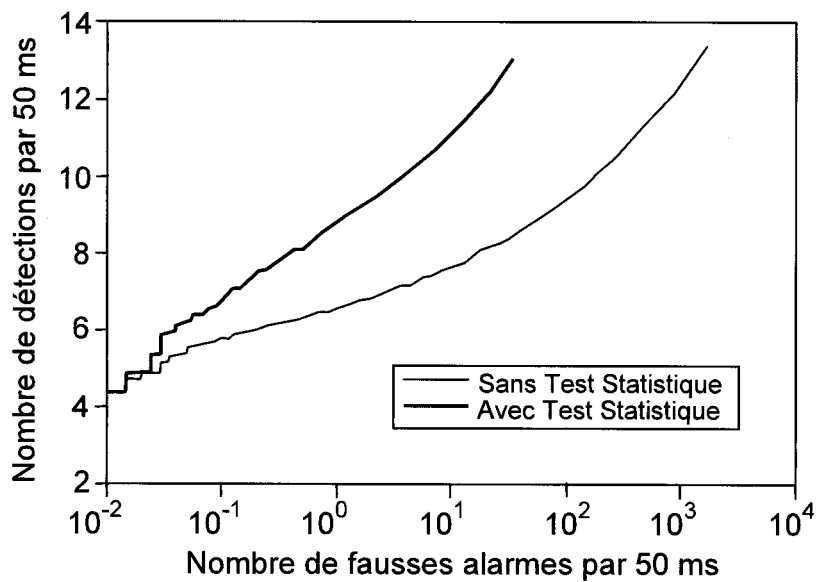


FIG.4b

5/5

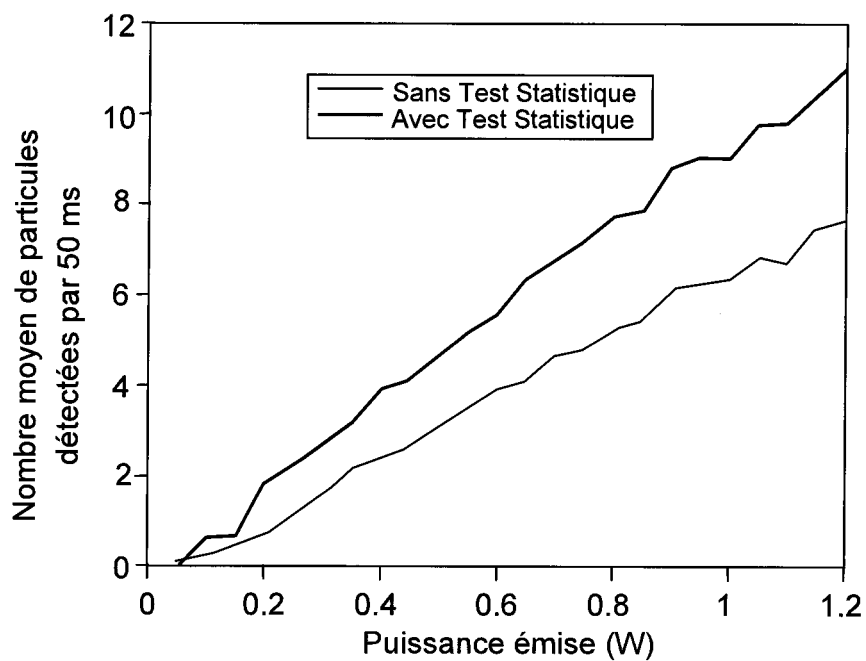


FIG.4c

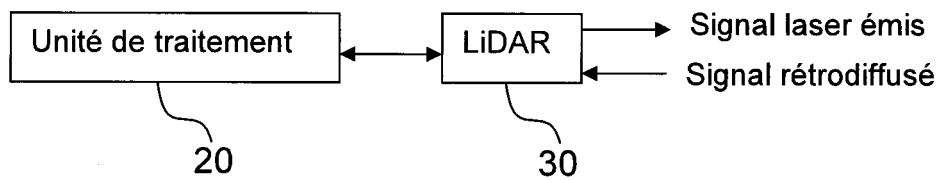


FIG.5



**RAPPORT DE RECHERCHE
PRÉLIMINAIRE**

N° d'enregistrement national

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

FA 787098
FR 1301691

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	EP 2 282 216 A2 (THALES SA [FR]) 9 février 2011 (2011-02-09) * abrégé * * alinéas [0008], [0010], [0014], [0020], [0022], [0025], [0031], [0037], [0044] * -----	1-10	G01S17/88 G06F17/14 G06F17/18
A	NICOLAS CEZARD: "Development of a short-range 355-nm Rayleigh-Mie Ldar using Michelson interferometer for wind speed measurements", SPIE, PO BOX 10 BELLINGHAM WA 98227-0010 USA, 1 mai 2007 (2007-05-01), XP040247277, * abrégé *	1-10	
A	EP 2 325 655 A2 (ONERA (OFF NAT AEROSPATIALE) [FR]) 25 mai 2011 (2011-05-25) * abrégé * * alinéas [0001], [0003], [0005]; revendication 1 * -----	1-10	
			DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHÉS (IPC)
			G01S
Date d'achèvement de la recherche		Examineur	
7 avril 2014		Mercier, Francois	
CATÉGORIE DES DOCUMENTS CITÉS		T : théorie ou principe à la base de l'invention	
X : particulièrement pertinent à lui seul		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.	
Y : particulièrement pertinent en combinaison avec un autre document de la même catégorie		D : cité dans la demande	
A : arrière-plan technologique		L : cité pour d'autres raisons	
O : divulgation non-écrite		
P : document intercalaire		& : 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 1301691 FA 787098**

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 **07-04-2014**

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	
EP 2282216	A2	09-02-2011	EP 2282216 A2	09-02-2011
			FR 2948459 A1	28-01-2011
			US 2011181863 A1	28-07-2011

EP 2325655	A2	25-05-2011	EP 2325655 A2	25-05-2011
			FR 2952722 A1	20-05-2011
			US 2011116074 A1	19-05-2011
