

⑫

DEMANDE DE BREVET D'INVENTION

A1

②2 Date de dépôt : 09.04.93.

③0 Priorité :

④3 Date de la mise à disposition du public de la demande : 14.10.94 Bulletin 94/41.

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 :

⑦1 Demandeur(s) : Société dite : SEXTANT AVIONIQUE — FR.

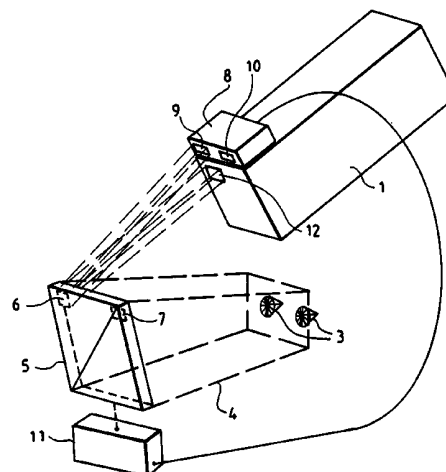
⑦2 Inventeur(s) : Gerbe Jean-Pierre.

⑦3 Titulaire(s) :

⑦4 Mandataire : Chaverneff Vladimir.

⑤4 Dispositif de contrôle de la position et de l'orientation d'un miroir.

⑤7 Pour asservir la direction et la position d'un miroir de collimation (5) d'un viseur tête haute, on utilise des éléments holographiques (6, 7) déviant une partie de la lumière réfléchiée par le miroir vers des capteurs (9, 10) situés en-dehors du champ de vision (4).



DISPOSITIF DE CONTROLE DE LA POSITION ET DE L'ORIENTATION D'UN MIROIR

La présente invention se rapporte à un dispositif de contrôle de la
5 position et de l'orientation d'un miroir.

Lorsqu'un miroir mobile est utilisé dans un dispositif optique placé
dans un environnement encombré, et que l'image réfléchie par ce miroir doit
être positionnée avec une grande exactitude, il peut être difficile, voire
impossible d'utiliser des moyens classiques de prélèvement d'image
10 (capteur ou miroir de renvoi) pour fournir une valeur de la position et de
l'orientation de ce miroir à son dispositif d'asservissement en position.

Ceci est en particulier le cas d'un collimateur tête haute dont le
miroir de mélange est mobile. Un collimateur tête haute présente des images
synthétiques et diverses informations superposées au paysage extérieur
15 dans le champ de vision d'un pilote d'avion ou d'hélicoptère. Toutes ces
informations servent au pilotage et doivent être placées précisément par
rapport aux axes de l'aéronef.

Le système optique d'un tel collimateur est généralement
constitué d'une optique de collimation et d'un miroir de mélange. Dans le cas
20 d'un collimateur pour avion de transport, le miroir de mélange est
généralement mobile afin de pouvoir être rangé dans les phases de vol
pendant lesquelles le collimateur ne sert pas. Il est fondamental, pour des
raisons de sécurité de vol, d'être sûr de l'orientation et de la position de ce
miroir quand le collimateur est utilisé.

25 On connaît deux types de systèmes optiques pour collimateur :
- dans un premier type, le miroir de mélange est un miroir plan et assure
uniquement le mélange d'images synthétiques avec le paysage. Dans ce
cas, seule l'orientation du miroir est importante pour la précision de la
superposition ;
30 - dans un second type, le miroir de mélange n'est pas plan et assure à la fois
la collimation de l'image synthétique et son mélange avec le paysage. Dans
ce cas, son orientation et sa position agissent sur la précision de la
superposition.

On connaît d'après le brevet US 4 775 218 un système de
35 détection d'orientation de miroir pour viseur tête haute basé sur le principe
d'autocollimation. Ce système permet de mesurer l'orientation du miroir de

mélange, mais ne fournit pas sa position. De plus, ce système fait appel à un miroir d'autocollimation annexe. La mesure ne se fait donc pas sur le miroir de mélange lui-même.

On connaît d'après la demande de brevet français 92 14 767 un
5 dispositif de contrôle de position d'un miroir de viseur tête haute, dispositif
faisant appel à un détecteur optoélectronique à diode à quatre quadrants
détectant un point image généré par le collimateur lui-même. Ce dispositif
est plus performant que le dispositif précité du fait qu'il permet de contrôler
globalement toute la chaîne électro-optique de génération d'image, c'est-à-
10 dire non seulement la bonne position du miroir de mélange, mais aussi toute
la partie électronique et source d'image produisant les images. Cependant,
ce dispositif nécessite de disposer physiquement le capteur dans le faisceau
de rayons lumineux sortant du collimateur, tout en ne gênant pas la vision
des images. Or, l'implantation d'un capteur ou d'un miroir de renvoi dans un
15 dispositif tel qu'un viseur tête haute soit gêne fortement la vision, soit ne
peut être réalisée.

La présente invention a pour objet un dispositif de contrôle de la
position et de l'orientation d'un miroir qui soit facile à mettre en place, sans
gêner la vision, et qui soit le plus précis possible.

20 Le dispositif de contrôle conforme à l'invention comporte au moins
un élément holographique disposé sur le miroir et déviant une petite partie
du faisceau lumineux, après réflexion sur le miroir, vers un capteur
correspondant disposé hors du champ de vision relatif au miroir.

La présente invention sera mieux comprise à la lecture de la
25 description détaillée d'un mode de réalisation, pris à titre d'exemple non
limitatif et illustré par le dessin annexé, sur lequel :

- la figure 1 est une vue simplifiée en perspective d'un viseur tête haute de
l'art antérieur ;
- la figure 2 est une vue simplifiée en perspective d'un viseur tête haute
30 comportant un dispositif de contrôle conforme à l'invention, et
- la figure 3 est une vue en coupe du dispositif de contrôle de la position et
de l'orientation d'un miroir du viseur de la figure 2.

L'invention est décrite ci-dessous en référence à un viseur tête
haute, mais il est bien entendu qu'elle n'est pas limitée à cette seule
35 application, et qu'elle peut être mise en oeuvre dans différents autres

dispositifs optiques dans lesquels on doit contrôler avec précision la position et l'orientation d'un miroir.

Le viseur tête haute schématiquement représenté en figure 1 comporte, de façon non représentée en détail, une source d'images synthétiques 1 (par exemple un tube cathodique) avec ses circuits électroniques de commande et un objectif de projection qui forme une image aérienne de la source au foyer d'un miroir sphérique de mélange 2. Celui-ci renvoie une image à l'infini en direction des yeux 3 de l'utilisateur. L'architecture du dispositif optique utilisé est dite à conjugaison de pupille et limite le faisceau de rayons sortant du collimateur à un volume (référéncé 4 sur la figure 1) qui s'appuie sur une zone de dimensions réduites placée au niveau de la tête de l'utilisateur.

Si l'on voulait placer dans ce volume 4 un élément de mesure tel qu'un capteur opto-électronique ou un miroir de renvoi, on se heurterait à de grandes difficultés. En effet, si l'on plaçait cet élément de mesure près des yeux de l'utilisateur, il gênerait considérablement sa vision et créerait un danger pour sa tête. Si on plaçait cet élément près du miroir de mélange, il masquerait le faisceau de rayons issu de la source 1 avant que celui-ci n'arrive sur le miroir de mélange. En outre, il serait impossible d'utiliser un miroir annexe, car le miroir de mélange participe à la collimation, et l'élément de mesure doit donc être placé après ce miroir. Par conséquent, si l'on voulait mettre en oeuvre les solutions de l'art antérieur, on ne pourrait placer l'élément de mesure en un endroit où il pourrait à la fois capter les rayons nécessaires à la mesure et ne constituer aucune gêne.

Selon l'invention, on utilise un élément optique holographique qui dévie une petite partie du faisceau lumineux qui se réfléchit sur le miroir de mélange.

On a schématiquement représenté en figure 2 un viseur tête haute comportant un dispositif de contrôle conforme à l'invention. Les mêmes éléments que ceux du dispositif de la figure 1 y sont affectés des mêmes références numériques. Le miroir de mélange 5, qui remplace le miroir 2 et qui comporte au moins un élément optique holographique est décrit plus en détail ci-dessous en référence à la figure 3. Sur la figure 2, on a représenté deux tels éléments holographiques, référencés 6 et 7. Ces éléments 6, 7 sont formés ou disposés sur la face du miroir 5 tournée vers

l'utilisateur, par exemple en haut de cette face, vers ses deux coins. On fixe sur la source 1, par exemple à sa partie supérieure, un dispositif de mesure et de contrôle 8 à capteurs optoélectroniques 9, 10 disposés en des positions correspondant à celles des éléments 6, 7. Les capteurs 9, 10 sont
5 avantageusement du type à quatre quadrants décrit dans ladite demande de brevet français 92 14767 et sont précédés d'une lentille de focalisation (non représentée). Le signal de commande produit par le dispositif 8 est envoyé à un dispositif 11 d'asservissement en position et/ou en orientation du miroir 5 ou de la position de la source d'images 1. La réalisation du dispositif 8 est
10 évidente pour l'homme de l'art à la lecture de la présente description, et ne sera pas décrite plus en détail. Le dispositif 11 est de type connu en soi, et ne sera pas non plus décrit. On a également représenté sur la figure 1 la zone 12 du faisceau de sortie de la source 1 qui illumine l'élément 6, et les trajets du faisceau incident 13 (issu de la zone 12) et du faisceau 14 sortant
15 de l'élément 6 (pour simplifier le dessin, on n'a pas représenté les faisceaux relatifs à l'élément 7).

Le miroir 5 (figure 3) comporte un substrat de verre 15 qui est une portion de surface sphérique, dont la face tournée vers l'utilisateur porte un revêtement 16 semi-réfléchissant. Ce revêtement 16 est par exemple soit un
20 hologramme, soit un dépôt en couches minces. L'élément holographique 6 (ou 7) est par exemple formé sur un substrat 17 en verre (ou en matériau transparent aux longueurs d'ondes utilisées), collé au miroir 5, du côté vu par l'utilisateur. Cet élément holographique est réalisé par enregistrement dans un matériau photosensible (par exemple de la gélatine bichromatée)
25 des franges d'interférences créées par deux ondes planes faisant entre elles l'angle dont on veut dévier le faisceau (angle A défini ci-dessous).

Le dispositif optique décrit ci-dessus fonctionne de la façon suivante. Une partie du faisceau (celle correspondant à la zone 12) issu de la source 1, à savoir le faisceau 13, dirigé selon la direction 18, traverse
30 l'élément 6 sans être affecté, car ce type d'élément holographique n'agit qu'à une longueur d'onde donnée (en l'occurrence celle correspondant aux franges d'interférences créées par les ondes planes ayant servi à enregistrer l'élément holographique) et à un angle d'incidence donné (selon la loi de BRAGG). Dans le cas présent, l'angle d'incidence de la direction 18 est,
35 bien entendu, différent de celui donné par la loi de Bragg pour l'élément

holographique en question. Le faisceau incident 13 se réfléchit sur la couche 16, et traverse l'élément 6 avec une direction initiale 19 (qui est celle du faisceau collimaté par le miroir 5 vers l'utilisateur). Cette direction initiale 19 correspond justement audit angle de Bragg. Par conséquent, au lieu de
5 sortir de l'élément 6 selon la direction 19, le faisceau traversant cet élément 6 est dévié selon une direction 20, justement vers le capteur 9. Pour obtenir cette déviation, les deux ondes planes précitées, ayant servi à enregistrer l'élément holographique, font exactement entre elles l'angle A que l'on veut avoir entre les directions 19 et 20. L'hologramme n'étant efficace que dans
10 une bande de longueurs d'onde très étroite, il ne gêne pas la vision du paysage en transmission à travers le miroir 5.

L'orientation du miroir 5 est ainsi très facile à déterminer grâce à la position de l'image formée par le faisceau 14 sur l'élément 9, de la façon décrite dans ladite demande de brevet français 92 14767. Si on utilise un
15 deuxième élément holographique 7 (coopérant avec le détecteur 10 et fonctionnant de la même façon que l'élément 6), on peut contrôler, en plus de l'orientation du miroir, les dimensions de l'image qu'il collimate, et par conséquent, vérifier et corriger des variations.

Grâce au dispositif de l'invention, on peut donc contrôler la bonne
20 ou mauvaise mise en place du miroir de mélange ainsi que toute autre erreur ou jeu du système optique, ou toute dérive des circuits électroniques entraînant un déplacement de l'image collimatée. Bien entendu, l'invention peut être mise en oeuvre avec d'autres types de miroirs (plans, entièrement réfléchissants, ...).

Selon un aspect avantageux de l'invention, afin de rendre
25 invisible à l'oeil humain (le (les) faisceau(x) servant à la mesure, on peut utiliser, dans la source 1, un tube cathodique dont une ou plusieurs petites zones (correspondant aux éléments 6 et 7) en bord de sa surface utile sont recouvertes d'un phosphore émettant dans l'infrarouge. Bien entendu,
30 l'hologramme est alors adapté à la longueur d'onde infrarouge utilisée.

REVENDEICATIONS

1. Dispositif de contrôle de la position et de l'orientation d'un miroir mobile (5) de système optique, caractérisé par le fait qu'il comporte au moins un élément holographique (6, 7) disposé sur le miroir et déviant une petite partie du faisceau lumineux, après réflexion sur le miroir, vers un capteur correspondant (9, 10) disposé hors du champ de vision relatif au miroir (4).
2. Dispositif selon la revendication 1, caractérisé par le fait que l'angle de Bragg de chaque élément holographique est l'angle (A) formé entre la direction (19) dans laquelle le miroir réfléchit normalement les rayons incidents et la direction (20) du capteur correspondant.
3. Dispositif selon la revendication 1 ou 2, caractérisé par le fait que chaque élément holographique est enregistré sur une couche de matériau photosensible déposée sur un substrat (17) transparent aux longueurs d'ondes utilisées, collé au miroir.
4. Dispositif selon l'une des revendications précédentes, caractérisé par le fait que chaque capteur (9, 10) est un capteur optoélectronique du type à quatre quadrants.
5. Dispositif selon l'une des revendications précédentes, caractérisé par le fait que le miroir est un miroir mélangeur.
6. Dispositif selon la revendication 5, caractérisé par le fait que le miroir mélangeur est un miroir sphérique de collimation.
7. Dispositif selon la revendication 5 ou 6, caractérisé par le fait qu'il fait partie d'un viseur tête haute.
8. Dispositif selon la revendication 7, caractérisé par le fait que le(s) capteur(s) est (sont) relié(s) à un dispositif (8, 11) d'asservissement en

position et/ou orientation du miroir mobile ou de position de la source d'image.

9. Dispositif selon l'une des revendications précédentes, caractérisé par le fait qu'en correspondance de chaque élément holographique, la source d'images (1) comporte près du bord de sa surface utile une petite zone recouverte d'un phosphore émettant dans l'infrarouge.

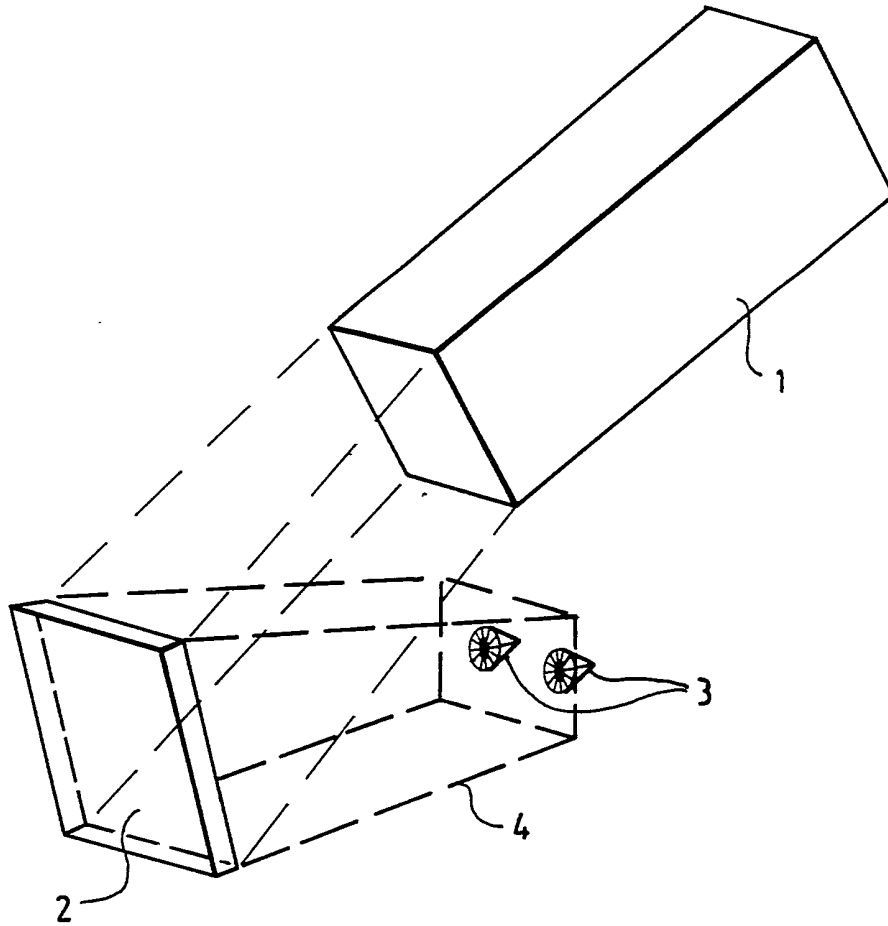


FIG.1

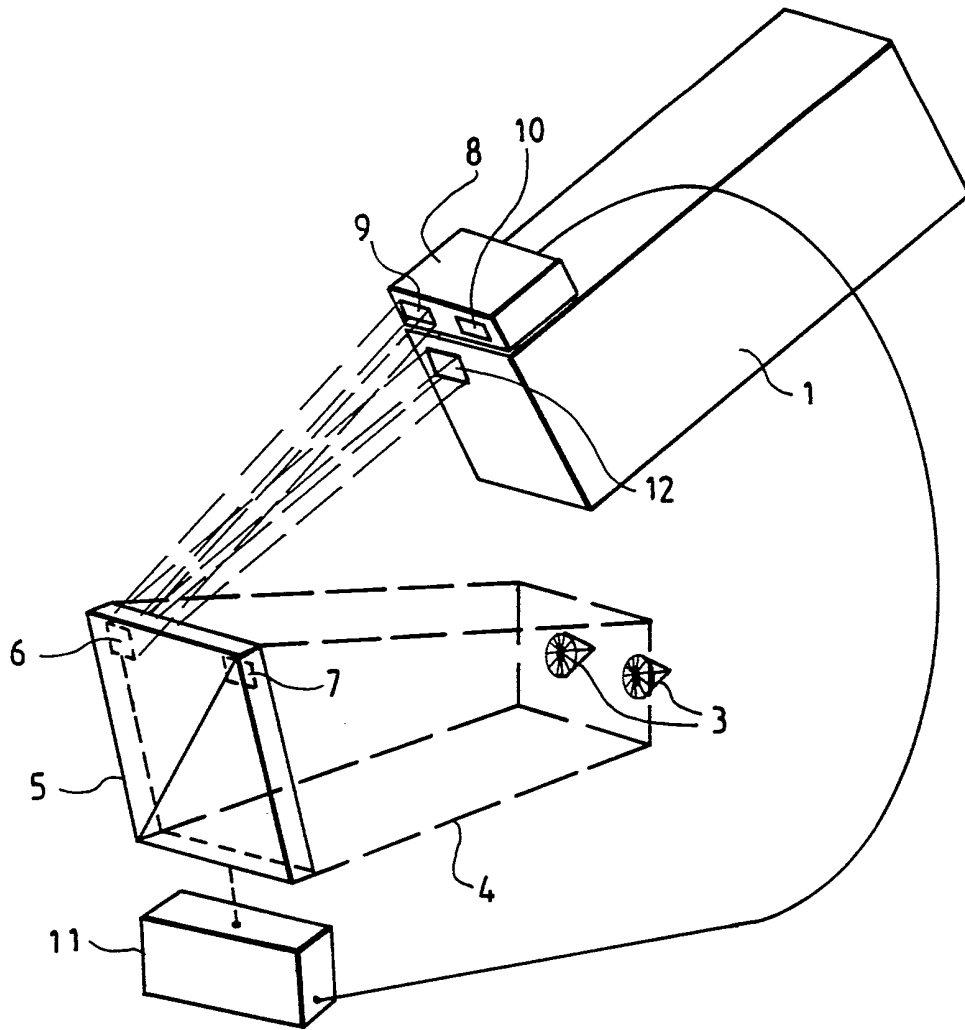


FIG.2

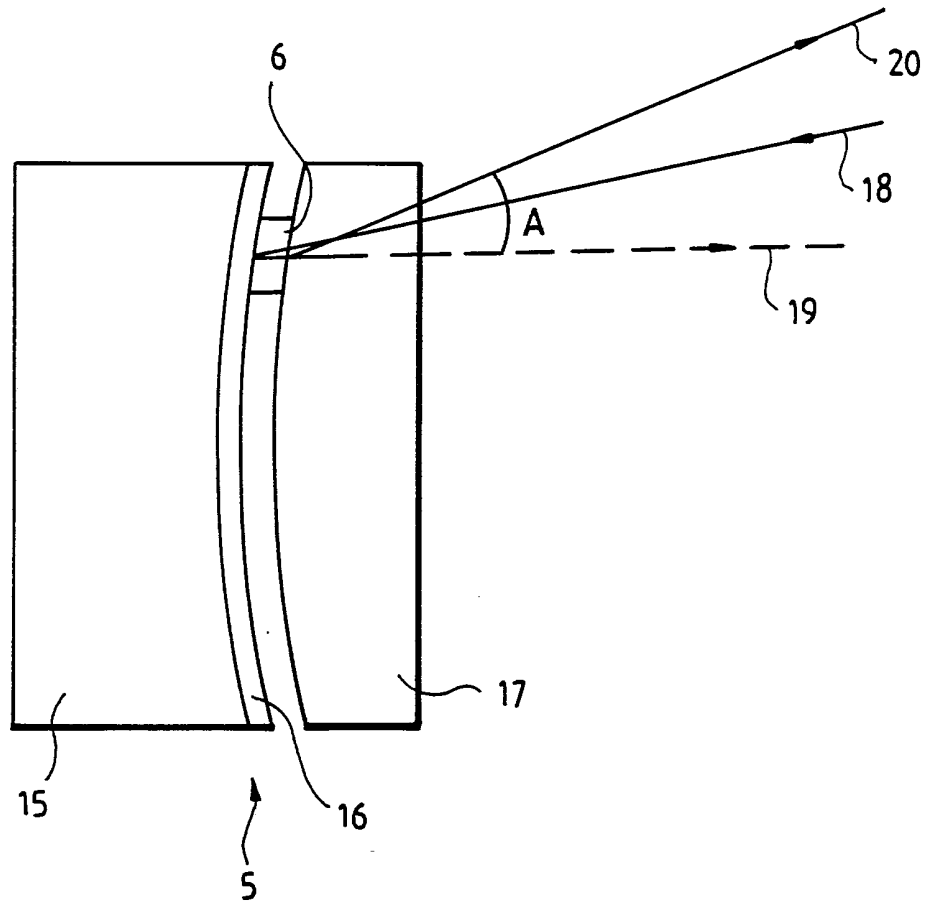


FIG. 3

INSTITUT NATIONAL
de la
PROPRIETE INDUSTRIELLE

RAPPORT DE RECHERCHE
PRELIMINAIRE
établi sur la base des dernières revendications
déposées avant le commencement de la recherche

N° d'enregistrement
national

FA 485925
FR 9304260

DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS		Revendications concernées de la demande examinée
Catégorie	Citation du document avec indication, en cas de besoin, des parties pertinentes	
Y A	GB-A-1 387 946 (DICKSON) * page 3, ligne 31 - page 4, ligne 19; figure * ---	1 2,8
Y A	US-A-4 712 851 (FUSEK) * abrégé; figures 5A,6 * * colonne 7, ligne 27 - colonne 8, ligne 58 * ---	1 2-4
A	GB-A-1 451 310 (BYATT) * le document en entier * ---	1,8
A	EP-A-0 287 032 (NEC) * colonne 4, ligne 32 - colonne 5, ligne 50; figures 1,2 * ---	1,4,8
A	EP-A-0 526 067 (PILKINGTON) * page 2, ligne 56 - page 3, ligne 12; figure 1 * ---	1-3,5,7
D,A	US-A-4 775 218 (WOOD) * abrégé * * colonne 5, ligne 63 - colonne 6, ligne 11; figures 1,5 * ---	1,5,7
A	US-A-4 439 755 (LARUSSA) * abrégé * * colonne 4, ligne 7 - colonne 5, ligne 36; figures 2-5 * ---	4,5,7
A	EP-A-0 479 439 (PILKINGTON) * abrégé; figure 1 * * revendication 17 * ---	5-7
	-/--	
Date d'achèvement de la recherche		Examineur
27 Janvier 1994		Soulaire, D
<p>CATEGORIE DES DOCUMENTS CITES</p> <p>X : particulièrement pertinent à lui seul Y : particulièrement pertinent en combinaison avec un autre document de la même catégorie A : pertinent à l'encontre d'au moins une revendication ou arrière-plan technologique général O : divulgation non-écrite P : document intercalaire</p> <p>T : théorie ou principe à la base de l'invention 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. D : cité dans la demande L : cité pour d'autres raisons & : membre de la même famille, document correspondant</p>		

2

EPO FORM 1503 03.82 (P/4C13)

INSTITUT NATIONAL
de la
PROPRIETE INDUSTRIELLE

**RAPPORT DE RECHERCHE
PRELIMINAIRE**
établi sur la base des dernières revendications
déposées avant le commencement de la recherche

N° d'enregistrement
national

FA 485925
FR 9304260

DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS		Revendications concernées de la demande examinée
Catégorie	Citation du document avec indication, en cas de besoin, des parties pertinentes	
A	PATENT ABSTRACTS OF JAPAN vol. 9, no. 85 (E-308) & JP-A-59 215 644 (HITACHI) 5 Décembre 1984 * abrégé * -----	9
		DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHES (Int.CI.5)
Date d'achèvement de la recherche		Examineur
27 Janvier 1994		Soulaire, D
<p>CATEGORIE DES DOCUMENTS CITES</p> <p>X : particulièrement pertinent à lui seul Y : particulièrement pertinent en combinaison avec un autre document de la même catégorie A : pertinent à l'encontre d'au moins une revendication ou arrière-plan technologique général O : divulgation non-écrite P : document intercalaire</p> <p>T : théorie ou principe à la base de l'invention 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. D : cité dans la demande L : cité pour d'autres raisons & : membre de la même famille, document correspondant</p>		

2
EPO FORM 1503 03.82 (P04C13)