

12 **DEMANDE DE BREVET D'INVENTION**

A1

22 Date de dépôt : 22.06.09.

30 Priorité :

43 Date de mise à la disposition du public de la demande : 24.12.10 Bulletin 10/51.

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) : *THALES Société anonyme — FR.*

72 Inventeur(s) : GUTTY FRANCOIS, SCHWARTZ SYLVAIN, POCHOLLE JEAN PAUL et FEUGNET GILLES.

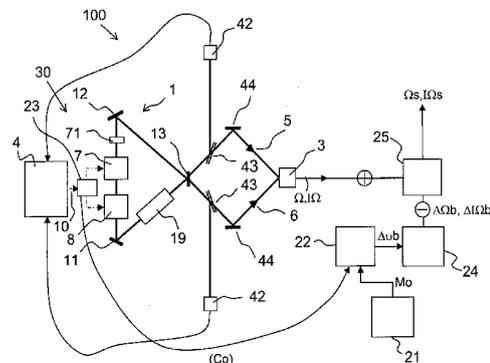
73 Titulaire(s) : THALES Société anonyme.

74 Mandataire(s) : MARKS & CLERK FRANCE.

54 **GYROLASER A ETAT SOLIDE STABILISE.**

57 Gyrolaser (100) à état solide comportant un dispositif (30) de stabilisation des intensités permettant de maintenir l'équilibre des deux modes contre-propageants, un moyen (3) de calcul d'une mesure de rotation (Ω , $I\Omega$) dudit gyrolaser à partir des modes optiques dits contre-propageants, présentant entre eux une différence de fréquence ($\Delta\nu_{mes}$), en supposant que cette différence est induite uniquement par la rotation de la cavité, comprenant en outre:

- un moyen (23) pour mesurer la commande de réglage (C_0),
- un moyen (21) pour mémoriser un modèle (M_0) de comportement d'un biais en fréquence ($\Delta\nu_b$) induit par le dispositif (30) de stabilisation des intensités en fonction de la commande de réglage (C_0),
- un moyen (22) pour calculer le biais en fréquence ($\Delta\nu_b$) induit par le dispositif (30) de stabilisation des intensités à partir de la valeur de la commande de réglage (C_0) et du modèle (M_0),
- un moyen (24) pour calculer le biais ($\Delta\Omega_b$, $\Delta I\Omega_b$) sur la mesure de rotation (Ω , $I\Omega$), induit par le biais en fréquence ($\Delta\nu_b$)
- un moyen (25) pour compenser le biais ($\Delta\Omega_b$, $\Delta I\Omega_b$) sur la mesure de rotation (Ω , $I\Omega$).



FR 2 947 047 - A1



GYROLASER A ETAT SOLIDE STABILISE

Domaine technique

5 Le domaine de l'invention est celui des gyrolasers à état solide utilisés pour la mesure des vitesses de rotation ou des déplacements angulaires relatifs. On appelle déplacement angulaire relatif, exprimé en degrés, l'intégrale dans le temps de la vitesse de rotation dudit mobile. Ce type d'équipement est notamment utilisé pour les applications aéronautiques.

10 Le gyrolaser, mis au point il y a une trentaine d'années, est largement commercialisé et utilisé de nos jours. Son principe de fonctionnement est fondé sur l'effet Sagnac, qui induit une différence de fréquence $\Delta\nu_s$ entre les deux modes optiques d'émission se propageant en sens opposé, dits contre-propageants, d'une cavité laser en anneau
15 bidirectionnelle animée d'un mouvement de rotation. Classiquement, la différence de fréquence $\Delta\nu_s$ est donnée par l'équation suivante :

$$\Delta\nu_s = 4A\omega/\lambda L \quad (A)$$

20 où L et A sont respectivement la longueur et l'aire de la cavité ; λ est la longueur d'onde d'émission laser hors effet Sagnac ; ω est la vitesse de rotation de l'ensemble.

La mesure de la différence de fréquence entre les deux modes optiques $\Delta\nu_s$ est obtenue par analyse spectrale du battement des deux
25 faisceaux émis. Elle permet de connaître la valeur de ω avec une très grande précision.

Art antérieur

La condition d'observation du battement est la stabilité et la
30 relative égalité des intensités émises dans les deux directions. Son obtention n'est pas à priori chose aisée en raison du phénomène de compétition entre modes qui fait que l'un des deux modes contre-propageants peut avoir tendance à monopoliser le gain disponible, au détriment de l'autre mode.

35 Ce problème est résolu dans les gyrolasers à état solide en introduisant dans la cavité des pertes optiques dépendantes du sens de

propagation du mode optique et de son intensité. Le principe est de moduler par un dispositif de contre-réaction ces pertes en fonction de la différence d'intensité entre les deux modes émis afin de favoriser le mode le plus faible au détriment de l'autre de façon à constamment maintenir l'équilibre entre les deux modes contre-propageants.

Dans la demande de brevet FR0303645 déposée par la demanderesse, il a été proposé un dispositif stabilisateur pour gyrolaser à état solide, qui est constitué d'un système de contre-réaction infligeant des pertes optiques dépendant du sens de propagation en se fondant sur la combinaison de trois effets physiques : la rotation réciproque, la rotation non réciproque et la polarisation.

La figure 1 représente le schéma d'ensemble d'un gyrolaser 100 selon l'art antérieur. Il comprend une cavité 1 en anneau constituée d'au moins trois miroirs 11, 12 et 13, d'un milieu amplificateur 19 à l'état solide et d'un dispositif de stabilisation des intensités 30 comprenant un élément polarisant 71, d'un dispositif 7 à effet réciproque agissant sur l'état de polarisation des modes contre-propageants et un dispositif 8 à effet non réciproque agissant également sur l'état de polarisation des modes contre-propageants, au moins l'un des effets desdits dispositifs étant réglable. Les ensembles 71, 7 et 8 sont disposés sur les trajets des faisceaux contre-propageants. Le gyrolaser comportant un milieu amplificateur 19 à l'état solide est dit gyrolaser à état solide.

Il y a effet optique non réciproque dans un composant optique lorsque, la lumière ayant un état de polarisation initial, l'état de polarisation de la lumière est différent de cet état initial après un aller-retour dans ledit composant. Ainsi, le même faisceau venant en sens inverse dans un rotateur optique non-réciproque subira une rotation de sa direction de polarisation dans le même sens. Il y a effet optique réciproque dans un composant optique lorsque, la lumière ayant un état de polarisation initial, l'état de polarisation de la lumière est identique à cet état initial après un aller-retour dans le composant.

A la sortie de la cavité, les deux modes optiques 5 et 6 sont superposés par un moyen de superposition 44 pour donner un signal utile Su, composant le battement des deux modes contre-propageants, dont la fréquence $\Delta\nu_{mes}$ est égale à la différence de fréquence entre les deux

modes optiques. Le gyrolaser comprend également un moyen de détermination d'une mesure de rotation du gyrolaser 3. Par mesure de la rotation du gyrolaser, on entend la mesure d'une grandeur représentant la rotation du gyrolaser. Il s'agit par exemple d'une mesure de la vitesse de rotation Ω du gyrolaser (exprimée en rad.s^{-1}) ou d'une mesure du déplacement angulaire relatif $I\Omega$ du gyrolaser (correspondant à l'intégrale de la vitesse de rotation dans le temps) exprimée en rad. Ce moyen de mesure 3 comprend par exemple une photodiode apte à mesurer la différence de fréquence $\Delta\nu_{\text{mes}}$ entre les deux modes. La vitesse de rotation Ω du gyrolaser 100 est calculée à partir de la différence de fréquence mesurée $\Delta\nu_{\text{mes}}$ en se basant sur l'équation A.

En variante, le moyen 3 comprend un moyen de mesure de la vitesse et du sens de rotation à partir du nombre de franges (lié à la différence de fréquence entre les deux modes) défilant dans un sens et dans l'autre. Ce moyen 3 comporte par exemple deux photodiodes disposées en quadrature par rapport aux franges du signal de battement.

Le déplacement angulaire est calculé en intégrant sur le temps la mesure de la vitesse de rotation.

Dans le calcul de la mesure de rotation du gyrolaser de l'art 20 antérieur, on suppose que la différence de fréquence entre les deux modes contre-propageants et uniquement due à la rotation du gyrolaser (effet Sagnac.)

Une partie de ces faisceaux 5 et 6 est prélevée au moyen des deux lames semi-réfléchissantes 43 et envoyée sur deux photodétecteurs 25 42. L'intensité des faisceaux 5 et 6 peut être également mesurée directement en sortie de cavité, en utilisant un deuxième coupleur de sortie (le premier servant dans ce cas exclusivement à la mesure du signal de battement).

Les signaux issus de ces deux photodétecteurs sont représentatifs de l'intensité lumineuse des deux modes optiques contre-propageants 5 et 6. Ces signaux sont envoyés à un module électronique de contre-réaction 4 qui pilote, en fonction de l'intensité des signaux reçus, le dispositif à effet variable (flèches en pointillés sur le schéma). Cela va se traduire, en conjonction avec le dispositif polarisant 71, par des variations des états de polarisation des deux faisceaux contre-propageants. Ces variations d'état de polarisation entraînent ainsi des pertes optiques différentes sur les modes 35

optiques contre-propageants 5 et 6. Si l'un des faisceaux a une intensité lumineuse supérieure à l'autre, son intensité sera plus atténuée, de façon à ramener les faisceaux de sortie au même niveau d'intensité. On stabilise ainsi le régime bidirectionnel en intensité et on obtient une émission
5 bidirectionnelle stable et équilibrée.

Inconvénients de l'art antérieur

L'inconvénient principal de l'art antérieur est l'existence d'un biais
10 sur la mesure de rotation du gyrolaser, ce biais étant induit par le dispositif de stabilisation des intensités.

But de l'invention

15 Le but de l'invention est de limiter ce biais.

L'invention a pour objet un gyrolaser à état solide comportant au moins une cavité optique dans lequel deux modes optiques dits contre-propageants peuvent se propager en sens inverse l'un de l'autre, un
20 dispositif de stabilisation des intensités permettant de maintenir l'équilibre des deux modes contre-propageants comportant au moins, à l'intérieur de la cavité, un ensemble optique comprenant un élément polarisant, un dispositif à effet non réciproque agissant sur l'état de polarisation des modes contre-propageants, un dispositif à effet réciproque agissant également sur l'état de
25 polarisation des modes contre-propageants, le dispositif de stabilisation des intensités comportant des moyens de réglage permettant, en établissant une commande de réglage, de régler au moins l'un des effets desdits dispositifs à effet réciproque ou à effet non réciproque, ledit gyrolaser comprenant en outre un moyen de calcul d'une mesure de rotation dudit gyrolaser à partir
30 des modes optiques dits contre-propageants présentant entre eux une différence de fréquence, le moyen de calcul d'une mesure de rotation calculant une mesure de rotation en supposant que la différence de fréquence entre les deux modes contre-propageants est induite uniquement par la rotation de la cavité, comprenant en outre :

35 - un moyen pour mesurer la commande de réglage,

- un moyen pour mémoriser un modèle de comportement d'un biais en fréquence induit par le dispositif de stabilisation des intensités en fonction de la commande de réglage,
- un moyen pour calculer le biais en fréquence induit par le 5 dispositif de stabilisation des intensités à partir de la valeur de la commande de réglage et du modèle,
- un moyen pour calculer le biais sur la mesure de rotation induit par le biais en fréquence,
- un moyen pour compenser le biais sur la mesure de 10 rotation.

Le gyrolaser selon l'invention peut présenter en outre, une ou plusieurs des caractéristiques suivantes prises ensemble ou séparément :

- la mesure de rotation est une mesure de du déplacement angulaire relatif dudit gyrolaser,
- la mesure de rotation est une mesure de la vitesse de 15 rotation dudit gyrolaser,
- le modèle de comportement du biais en fréquence en fonction de la commande de réglage est un modèle linéaire,
- le modèle de comportement du biais en fonction de la 20 commande de réglage est une table répertoriant une pluralité de valeurs du biais en fréquence en fonction de la valeur de la commande de réglage,
- il comprend en outre un moyen pour mesurer la température en au moins un point de la cavité,
- le moyen pour mesurer la température est apte à mesurer 25 une températuer avec une erreur inférieure à 5°C,
- le modèle est en outre fonction de la température en un ou plusieurs points de la cavité,
- le moyen pour mesurer la commande de réglage mesure la commande de réglage avec une erreur relative inférieure ou égale à 10^{-4} ,
- le moyen pour mesurer la commande de réglage est un 30 moyen de mesure d'une intensité,
- le moyen pour mesurer la commande de réglage est un moyen de mesure d'une tension.

35 Avantages de l'invention

On limite ainsi le biais induit par le dispositif de stabilisation et par conséquent on améliore la précision d'un gyrolaser équipé d'un système de stabilisation des intensités infligeant des pertes optiques dépendant du sens de propagation.

5

Principe de fonctionnement d'un gyrolaser

Le gyrolaser selon l'invention se fonde sur le fait que la mise en rotation de la cavité induit une différence de fréquence entre les deux modes contre-propageants, ce qui est équivalent à une différence de longueur de parcours entre ces deux modes. En effet, dans un laser, le déphasage d'un faisceau sur le trajet qu'il effectue dans la cavité doit être un multiple de 2π . C'est une condition d'émission du laser. Cette contrainte est exprimée de la façon suivante :

$$15 \quad \nu = p \cdot c / L$$

où c est la célérité de la lumière et c/L est l'intervalle spectral libre ISL du laser et p est un nombre entier fixé pour un laser donné. L est la distance parcourue par un faisceau dans la cavité, cette distance est classiquement égale à la longueur optique de la cavité.

20 La fréquence du faisceau étant inversement proportionnelle à la longueur parcourue par le faisceau dans la cavité, la relation suivante est vérifiée :

$$\frac{\Delta L}{L} = \frac{\Delta \nu}{\nu}$$

C'est-à-dire :

$$25 \quad \Delta L = \frac{\Delta \nu L}{\nu} = \frac{\Delta \nu}{pc} \quad (B)$$

Où ΔL est une variation de longueur effective de parcours d'un faisceau et $\Delta \nu$ est la variation de fréquence induite par cette variation de longueur de parcours effective.

Or, dans un gyrolaser, l'effet Sagnac induit une différence de fréquence $\Delta \nu$ entre les deux modes optiques d'émission contre-propageants donnés par l'équation A. On en déduit que l'effet Sagnac induit une différence de longueur effective du trajet parcouru au sein de la cavité entre les deux modes optiques d'émission se propageant en sens opposé. Cette

30

première différence de longueur effective de parcours ΔL_s est définie comme suit à partir des équations A et B :

$$\Delta L_s = \frac{4A\omega}{\lambda pcL} = \frac{\Delta \nu_s}{pc}$$

où $\Delta \nu_s$ et ΔL_s sont respectivement la différence de fréquence et la
5 différence de longueur effective de parcours induites par l'effet Sagnac entre les deux modes contre-propageants.

Description détaillée de l'invention

10 L'invention sera mieux comprise et d'autres avantages apparaîtront à la lecture de la description qui va suivre donnée à titre non limitatif et grâce aux figures annexées parmi lesquelles:

- la figure 1 représente un gyrolaser selon l'art antérieur,
- la figure 2 représente le schéma général d'un gyrolaser selon
15 l'invention,
- la figure 3 représente le principe général du dispositif permettant d'induire des pertes dépendantes du sens de propagation selon l'invention,

20 Le gyrolaser selon l'invention est représenté sur la figure 2. Les éléments communs aux figures 1 et 2 (et également 3) sont désignés par les mêmes références numériques et ne seront pas décrits à nouveau. On va maintenant tenter de donner une description imagée pour expliquer l'origine du biais induit par le système de stabilisation des intensités sur une mesure
25 de sortie du gyrolaser.

Le principe de la combinaison d'un effet optique réciproque et d'un effet optique non réciproque est illustré sur l'exemple de la figure 3 dans le cas où les effets réciproques et non réciproques sont simplement des
30 rotations de la polarisation linéaire. Le schéma de cette figure représente une cavité en anneau dans laquelle peuvent circuler deux faisceaux optiques contre-propageants 5 et 6. Pour plus de clarté, on a séparé les trajets effectués par les deux faisceaux 5 et 6 bien qu'ils parcourent le même trajet en sens inverse. La boucle extérieure, sur laquelle le sens du trajet est

représenté par des premières flèches, représente le trajet effectué par le premier faisceau 5 et la boucle intérieure, sur laquelle le sens du trajet est représenté par des flèches orientées dans le sens inverses des premières flèches, représente le trajet effectué par le deuxième faisceau 6. On a également représenté par des vecteurs la polarisation des faisceaux sur leurs trajets respectifs. Cette cavité comporte, entre autres, un ensemble optique constitué d'un polariseur linéaire 71, d'un premier élément à effet réciproque 7 agissant sur la direction de polarisation de la lumière polarisée linéairement et d'un second élément à effet non réciproque 8 agissant également sur la direction de la polarisation de la lumière. Le premier élément 7 fait tourner la polarisation de la lumière d'un angle α dans le sens direct et le second élément 8 fait tourner la polarisation d'un angle β également dans le sens direct. Soit un premier faisceau optique 5 polarisé linéairement par le polariseur linéaire 71 et traversant successivement le premier et le second élément, après la traversée du premier élément, sa direction de polarisation a tourné d'un angle α et, après la traversée du second élément, sa direction de polarisation a tourné d'un angle θ_{direct} égal à $\alpha + \beta$.

Soit un second faisceau optique 6 polarisé linéairement et traversant successivement en sens opposé par rapport au premier faisceau 5 le second puis le premier élément, après la traversée du second élément, sa direction de polarisation a tourné d'un angle β et, après la traversée du premier élément, sa direction de polarisation a tourné d'un angle θ_{inverse} égal à $-\alpha + \beta$.

Un effet collatéral du dispositif de stabilisation des intensités est qu'il conduit à une légère séparation des états de polarisation des deux modes contre-propageants sur une partie du trajet qu'ils parcourent dans la cavité ce qui a pour effet de les rendre sensible à la biréfringence de la cavité. La biréfringence de la cavité est par exemple due à la présence de matériaux biréfringents comme le milieu amplificateur 19. Un milieu amplificateur 19 est biréfringent s'il renferme par exemple des contraintes mécaniques ou thermiques résiduelles qui rendent le matériau anisotrope.

La biréfringence de la cavité peut en outre venir de la présence de miroirs 11, 12, 13 imparfaits, c'est-à-dire qui induisent un déphasage entre deux faisceaux incidents dont les polarisations présentent des orientations

respectives différentes par rapport au plans s (plan perpendiculaire au plan d'incidence) et au plan p (plan d'incidence). Les rayons subissent alors un indice de réfraction différent lorsqu'ils ont une polarisation différente.

Dans un milieu biréfringent, l'indice de réfraction n'est pas unique, il dépend des directions de propagation et de polarisation du rayon lumineux. On sait que lorsqu'un faisceau optique traverse un matériau réfringent de longueur d d'indice n, tout se passe comme si le faisceau optique parcourait une longueur effective d_{eff} vérifiant :

$$d_{eff} = n \cdot d$$

Si deux faisceaux optiques présentent une direction de polarisation différente lorsqu'ils traversent ou sont réfléchis par un matériau biréfringent, ils voient un indice de réfraction différent et par conséquent une longueur effective différente.

Etant donné que dans la cavité du gyrolaser selon l'invention, la polarisation des faisceaux contre-propageants est différente au sein de la cavité, notamment au niveau des miroirs 11, 12, 13 et de l'amplificateur 19, on comprend que la biréfringence dans la cavité laser induit une deuxième différence de longueur effective de parcours ΔL_b entre les faisceaux optiques contre-propageants (la première étant due à l'effet Sagnac) lorsque le gyrolaser est équipé d'un dispositif de stabilisation des intensités 30.

Or, selon l'équation B, une deuxième différence de longueur effective de parcours des deux faisceaux optiques induit une deuxième différence de fréquence entre ces deux faisceaux vérifiant :

$$\Delta L_b = \frac{\Delta \nu_b L}{\nu} = \frac{\Delta \nu_b}{\nu c}$$

où $\Delta \nu_b$ est la deuxième différence de fréquence entre les faisceaux optiques contre-propageants, à savoir le biais en fréquence induit par la biréfringence de la cavité.

Par conséquent, lorsque l'on mesure la différence de fréquence $\Delta \nu_{mes}$ entre les deux faisceaux contre-propageants avec le moyen 3, il s'agit de la somme de la différence de fréquence induite par les matériaux biréfringents et de la différence de fréquence induite par l'effet Sagnac.

$$\Delta \nu_{mes} = \Delta \nu_b + \Delta \nu_s$$

Si la mesure de rotation du gyrolaser est obtenue en calculant directement la vitesse de rotation Ω du gyrolaser à partir de la différence de fréquence mesurée et de l'équation A, la vitesse de rotation calculée est biaisée à cause de la biréfringence de la cavité.

5 Le déplacement angulaire relatif $I\Omega$ calculé à partir du comptage des franges présente ainsi également un biais en déplacement angulaire $\Delta I\Omega b$ induit par le biais en fréquence induit par le dispositif de stabilisation des intensités 30. En outre, le biais en fréquence $\Delta\nu b$ varie en fonction du courant délivré par le dispositif de contre-réaction pour stabiliser les
10 intensités des modes contra-propageants. Ce biais est donc une source importante de dégradation des performances du gyrolaser à état solide de l'art antérieur sur les mesures de rotation effectuées par le gyrolaser.

Afin d'améliorer les performances des gyrolasers à état solide, le gyrolaser selon l'invention comprend un dispositif 40 de compensation du
15 biais induit par le dispositif 30 de compensation des intensités. Ce dispositif est un dispositif de compensation du biais induit par la biréfringence de la cavité du fait de la présence du dispositif de stabilisation des intensités. Ainsi, ce dispositif comprend un moyen 25 pour compenser le biais induit par la biréfringence de la cavité sur la mesure de rotation effectuée le moyen 3.

20 La demanderesse a constaté que le biais en fréquence $\Delta\nu b$ induit par le dispositif de compensation dépend de la commande C_0 de pilotage envoyée par le module électronique de contre-réaction 4 au dispositif à effet variable.

Le dispositif à effet variable est soit le dispositif à effet non
25 réciproque 8 soit le dispositif à effet réciproque 7. Pour réaliser un dispositif à effet réciproque variable, une solution possible consiste à utiliser un dispositif à biréfringence contrôlable au moyen d'une commande en tension. La commande générée par le module électronique de contre-réaction est une commande en tension qui dépend de la différence d'intensité entre les deux
30 modes contre-propageants.

Pour réaliser un dispositif à effet non-réciproque variable, une solution consiste à utiliser des dispositifs magnéto-optiques, par exemple à effet Faraday, qui nécessitent pour fonctionner un champ magnétique et à faire varier le champ magnétique, par exemple au moyen d'une bobine
35 d'induction entourant le matériau à effet Faraday. Le module électronique de

contre-réaction établit une commande en courant dépendant de la différence d'intensité entre les faisceaux contra-propageant.

Lorsque le dispositif à effet variable est le dispositif à effet non réciproque, le moyen 23 pour mesurer la commande de réglage est un
5 moyen de mesure de courant. Le moyen de mesure du courant mesure, de préférence, le courant avec une erreur inférieure ou égale à 10^{-4} en valeur relative. L'erreur en valeur relative est égale à l'erreur de mesure rapportée sur la valeur mesurée. Une telle mesure est effectuée avec des moyens de
10 mesure classique de l'intensité, par exemple avec un moyen de mesure de la tension aux bornes d'une résistance connue. Le signal ainsi mesuré pourra être analogique ou numérique.

Lorsque le dispositif à effet variable est le dispositif à effet réciproque, le moyen 23 pour mesurer la commande de réglage est un
15 moyen de mesure de tension. Le moyen de mesure de tension mesure, de préférence, la tension avec une erreur inférieure ou égale à 10^{-4} en valeur relative. Les moyens de mesure classique de la tension du type voltmètre permettent d'accéder à ce type de précision.

En effet, un gyrolaser est dit "gyrolaser Hautes Performances" lorsque la dérive du biais existant sur la mesure du déplacement angulaire
20 du gyrolaser est inférieure ou égale à 1/100 degrés par heure. Lorsqu'on compense le biais, on ne doit pas induire une dérive supérieure à 1/100 degrés par heure. Pour cela, la mesure sur la commande de réglage doit présenter une erreur relative inférieure ou égale à 10^{-4} .

On va maintenant décrire plus précisément le dispositif 40 de
25 compensation du biais induit par le dispositif stabilisateur sur un gyrolaser à état solide selon l'invention.

Ce dispositif comprend un moyen 21 pour mémoriser un modèle M_0 de comportement du biais en fréquence $\Delta\nu_b$ induit par le dispositif de stabilisation des intensités en fonction de la commande de réglage C_0 . Par
30 ailleurs, le gyrolaser comprend un moyen 22 pour calculer le biais en fréquence $\Delta\nu_b$ induit par le dispositif de stabilisation des intensités à partir de la commande de réglage C_0 et du modèle M_0 , un moyen 24 pour calculer le biais induit sur la mesure de rotation effectuée par le moyen 3 ainsi qu'un
35 moyen 25 pour compenser le biais induit par la biréfringence de la cavité de sorte que la mesure de sortie Ω_s ou $I\Omega_s$ du gyrolaser est une mesure de la

rotation du gyrolaser dans laquelle le biais induit par le dispositif de compensation des intensités a été corrigé. Le moyen 22 pour calculer le biais en fréquence induit par le dispositif de stabilisation des intensités calcule un biais en fréquence $\Delta\nu_b$ à partir de la valeur de la commande de réglage C_o mesurée par le moyen 23 pour mesurer la commande de réglage C_o et d'un modèle M_o de comportement du biais en fonction de la commande de réglage C_o .

Le modèle M_o est par exemple constitué d'une table répertoriant la valeur du biais pour une pluralité de valeurs de la commande de réglage C_o . En variante, le modèle correspond à un modèle établi à partir des tables en approximant le comportement du biais en fonction de la commande de réglage. Par exemple, le modèle de comportement du biais peut être un modèle linéaire.

Une table correspondant à un modèle M_o de comportement du biais en fréquence est établie en usine par une procédure de calibration classique.

Le moyen 24 calcule, à partir du biais en fréquence, le biais $\Delta\Omega_b$ ou $\Delta I\Omega_b$ sur la mesure de rotation du gyrolaser.

Dans l'exemple où le moyen 3 pour calculer une mesure de rotation calcule une mesure de vitesse angulaire Ω , le moyen 24 convertit ce biais en fréquence $\Delta\nu_b$ en un biais en vitesse angulaire $\Delta\Omega_b$ à partir de l'équation A.

Dans l'exemple d'une mesure de rotation en déplacement angulaire relatif $I\Omega$, la mesure du biais en vitesse angulaire $\Delta\Omega_b$ est en outre intégrée dans le temps pour donner un biais en déplacement angulaire $\Delta I\Omega_b$.

A titre d'exemple non limitatif, pour une valeur typique de séparation des polarisations de 0,1 mrad et un déphasage typique entre les plans s et p d'un miroir de l'ordre de 1 degré, le biais en vitesse de rotation est de l'ordre de 100deg/h.

Le moyen 25 pour compenser le biais induit par le dispositif de stabilisation des intensités soustrait le biais sur la mesure de rotation en vitesse de rotation $\Delta\Omega_b$, respectivement en déplacement angulaire relatif $\Delta I\Omega_b$, à la mesure de vitesse rotation Ω , respectivement au déplacement angulaire relatif $I\Omega$ de sorte à obtenir une mesure de rotation de sortie S qui

est une vitesse de rotation compensée Ω_s , respectivement un déplacement angulaire relatif compensé $l\Omega_s$.

L'ensemble formé par les moyens 3, 21, 22, 23, 24 et 25 est un moyen pour calculer une mesure de rotation de sortie du gyrolaser à partir
5 des modes contre-propageants. Cette mesure de rotation de sortie est une mesure de rotation compensée, c'est-à-dire dans laquelle au moins une partie du biais induit par le dispositif de stabilisation des intensités est corrigé.

Dans un mode de réalisation préféré de l'invention, on affine le
10 modèle de correction du biais induit par le dispositif de stabilisation des intensités à l'aide d'un ou plusieurs capteurs de température disposés dans la cavité laser. Une variation de la température de la cavité peut par exemple induire une dilatation ou une rétractation du matériau Faraday utilisé, changeant ainsi la valeur de la rotation non-réciproque donc du biais.

A cet effet, le gyrolaser selon l'invention comprend un moyen de
15 mesure de la température en un ou plusieurs points de la cavité comprenant un ou plusieurs moyens de mesure de la température en des points respectifs de la cavité. Le modèle de comportement du biais en fréquence en fonction de la commande de réglage est en outre fonction de la température
20 de la cavité.

De préférence, le moyen de mesure de la température mesure la température avec une erreur inférieure à 5°C. Les capteurs classiques de températures sont aptes à fournir une telle précision. De tels capteurs sont couramment utilisés sur les dispositifs de navigation inertielle (gyrolasers à
25 gaz notamment. De cette manière, on peut proposer un gyrolaser à état solide dit "Hautes Performances."

On améliore ainsi les performances inertielles d'un gyrolaser à état solide équipé d'un dispositif de stabilisation des intensités utilisant un dispositif à effet de rotation réciproque, un dispositif à effet de rotation non-
30 réciproque et un polariseur.

Les moyens de calcul décrits dans la demande de brevet sont, par exemple, des moyens de calcul numériques du type logiciel ("software") ou du type matériel ("hardware").

REVENDEICATIONS

1. Gyrolaser (100) à état solide comportant au moins une cavité optique (1) dans lequel deux modes optiques (5, 6) dits contre-propageants
 5 peuvent se propager en sens inverse l'un de l'autre, un dispositif (30) de stabilisation des intensités permettant de maintenir l'équilibre des deux modes contre-propageants comportant au moins, à l'intérieur de la cavité, un ensemble optique comprenant un élément polarisant (71), un dispositif à effet non réciproque (8) agissant sur l'état de polarisation des modes contre-
 10 propageants, un dispositif à effet réciproque (7) agissant également sur l'état de polarisation des modes contre-propageants, le dispositif (30) de stabilisation des intensités comportant des moyens de réglage (4) permettant, en établissant une commande de réglage (Co), de régler au moins l'un des effets desdits dispositifs à effet réciproque (7) ou à effet non
 15 réciproque (8), ledit gyrolaser comprenant en outre un moyen (3) de calcul d'une mesure de rotation (Ω , $I\Omega$) dudit gyrolaser à partir des modes optiques dits contre-propageants présentant entre eux une différence de fréquence ($\Delta\nu_{mes}$), le moyen (3) de calcul d'une mesure de rotation (Ω , $I\Omega$) calculant une mesure de rotation (Ω , $I\Omega$) en supposant que la différence de fréquence
 20 ($\Delta\nu_{mes}$) entre les deux modes contre-propageants est induite uniquement par la rotation de la cavité, caractérisé en ce qu'il comprend en outre :
- un moyen (23) pour mesurer la commande de réglage (Co),
 - un moyen (21) pour mémoriser un modèle (Mo) de
 25 comportement d'un biais en fréquence ($\Delta\nu_b$) induit par le dispositif (30) de stabilisation des intensités en fonction de la commande de réglage (Co),
 - un moyen (22) pour calculer le biais en fréquence ($\Delta\nu_b$) induit par le dispositif (30) de stabilisation des intensités à partir de la valeur de la commande de réglage (Co) et du modèle (Mo),
 - 30 - un moyen (24) pour calculer le biais ($\Delta\Omega_b$, $\Delta I\Omega_b$) sur la mesure de rotation (Ω , $I\Omega$) induit par le biais en fréquence ($\Delta\nu_b$),
 - un moyen (25) pour compenser le biais ($\Delta\Omega_b$, $\Delta I\Omega_b$) sur la mesure de rotation (Ω , $I\Omega$).

2. Gyrolaser (100) à état solide selon la revendication précédente, caractérisé en ce que la mesure de rotation est une mesure de déplacement angulaire relatif dudit gyrolaser.

5 3. Gyrolaser (100) à état solide selon la revendication 1, caractérisé en ce que la mesure de rotation est une mesure de la vitesse de rotation (Ω) dudit gyrolaser.

10 4. Gyrolaser (100) à état solide selon l'une quelconque des revendications précédentes, caractérisé en ce que le modèle (M_o) de comportement du biais en fréquence en fonction de la commande de réglage (C_o) est un modèle linéaire.

15 5. Gyrolaser (100) à état solide selon l'une quelconque des revendications 1 à 3, caractérisé en ce que le modèle de comportement du biais (M_o) en fonction de la commande de réglage est une table répertoriant une pluralité de valeurs du biais en fréquence en fonction de la valeur de la commande de réglage (C_o).

20 6. Gyrolaser (100) à état solide selon l'une quelconque des revendications précédentes, caractérisé en ce qu'il comprend en outre un moyen pour mesurer la température en au moins un point de la cavité.

25 7. Gyrolaser (100) à état solide selon la revendication précédente, caractérisé en ce que le moyen pour mesurer la température est apte à mesurer une température avec une erreur inférieure à 5°C .

30 8. Gyrolaser (100) à état solide selon l'une quelconque des revendications 6 à 7, caractérisé en ce que le modèle (M_o) est en outre fonction de la température en un ou plusieurs points de la cavité.

35 9. Gyrolaser (100) à état solide selon l'une quelconque des revendications précédentes, caractérisé en ce que le moyen (23) pour mesurer la commande de réglage (C_o) mesure la commande de réglage avec une erreur relative inférieure ou égale à 10^{-4} .

10. Gyrolaser (100) à état solide selon l'une quelconque des revendications précédentes, caractérisé en ce que le moyen (23) pour mesurer la commande de réglage est un moyen de mesure d'une intensité.

5

11. Gyrolaser (100) à état solide selon l'une quelconque des revendications 1 à 9 caractérisé en ce que le moyen (23) pour mesurer la commande de réglage est un moyen de mesure d'une tension.

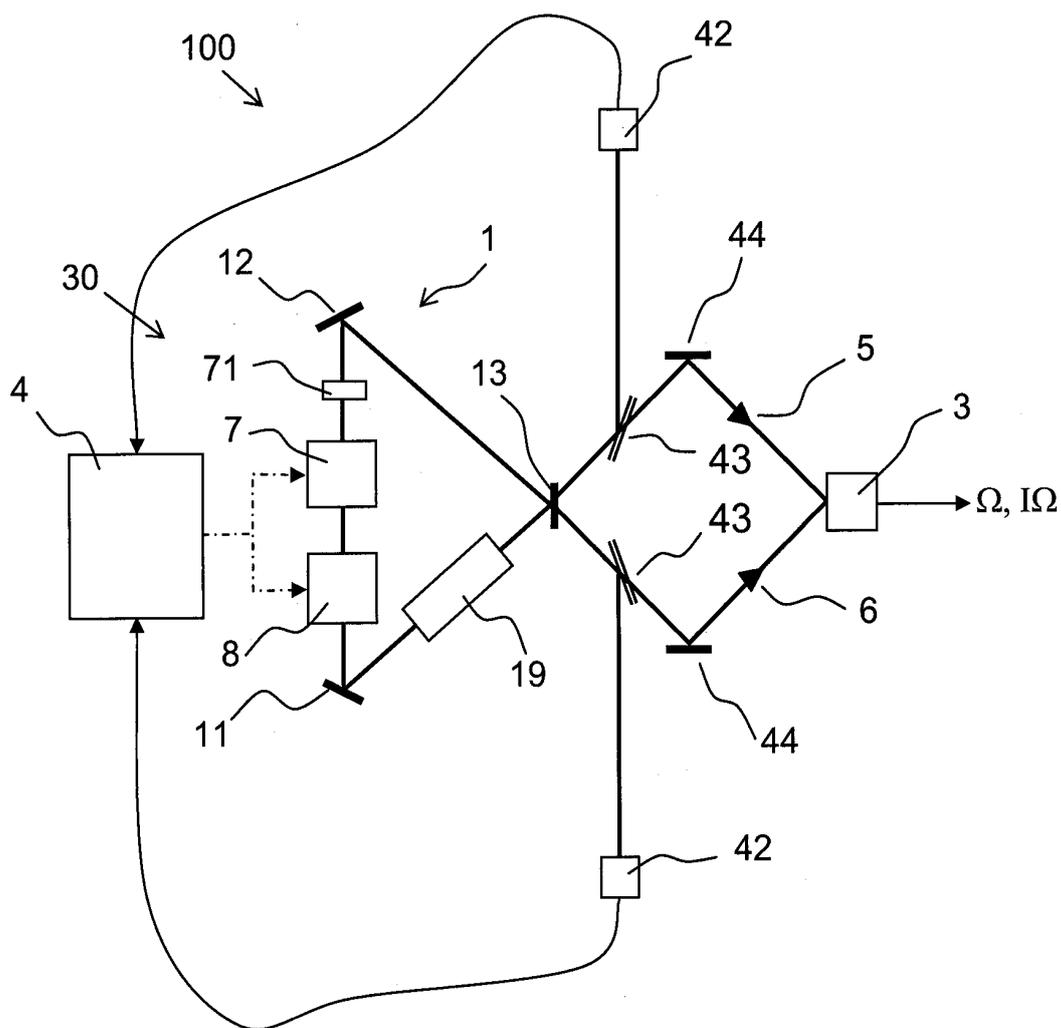


FIG.1

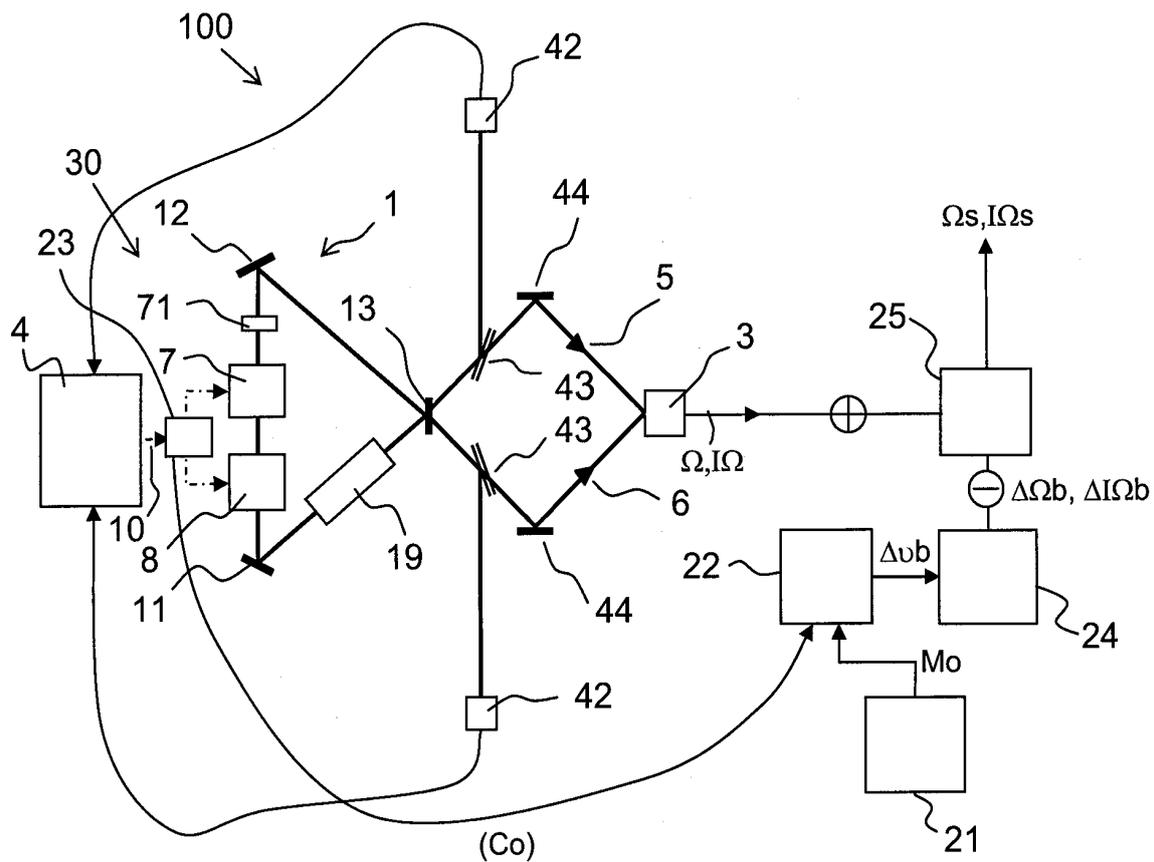


FIG.2

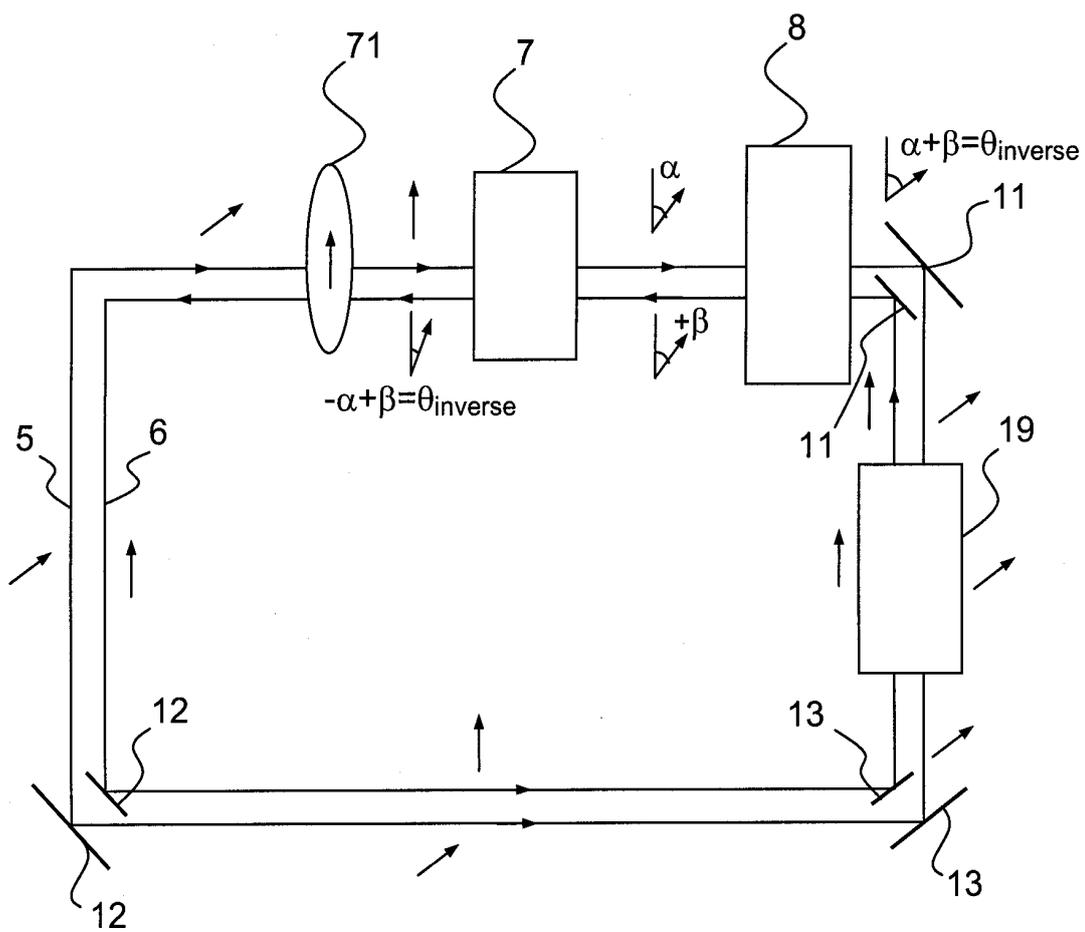


FIG.3



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

N° d'enregistrement
national

FA 727305
FR 0903013

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,D	FR 2 853 061 A1 (THALES SA [FR]) 1 octobre 2004 (2004-10-01) * figures 1,3 * * revendication 1 * * page 1, ligne 27-32 * * page 3, ligne 9-17 * * page 7, ligne 5-11 * * page 12, ligne 6-31 *	1-11	G01C19/66
A	FR 2 863 702 A1 (THALES SA [FR]) 17 juin 2005 (2005-06-17) * figure 3 * * revendication 1 * * page 3, ligne 9-22 *	1-11	
			DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHÉS (IPC)
			G01C
		Date d'achèvement de la recherche	Examineur
		20 janvier 2010	Faivre, Olivier
<p>CATÉGORIE DES DOCUMENTS CITÉS</p> <p>X : particulièrement pertinent à lui seul Y : particulièrement pertinent en combinaison avec un autre document de la même catégorie A : arrière-plan technologique 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>			

EPO FORM 1503 12.99 (P04C14) 2

**ANNEXE AU RAPPORT DE RECHERCHE PRÉLIMINAIRE
RELATIF A LA DEMANDE DE BREVET FRANÇAIS NO. FR 0903013 FA 727305**

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 20-01-2010

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
FR 2853061	A1	01-10-2004	CN	1764825 A	26-04-2006
			EP	1606584 A1	21-12-2005
			WO	2004094952 A1	04-11-2004
			JP	2006521545 T	21-09-2006
			RU	2331846 C2	20-08-2008
			US	2006256828 A1	16-11-2006

FR 2863702	A1	17-06-2005	WO	2005066586 A1	21-07-2005
			GB	2425648 A	01-11-2006
			RU	2359232 C2	20-06-2009
			US	2007223001 A1	27-09-2007
