

12

DEMANDE DE BREVET D'INVENTION

A1

22 Date de dépôt : 14.12.01.

30 Priorité :

43 Date de mise à la disposition du public de la
demande : 20.06.03 Bulletin 03/25.

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) : BOSSER LUC, CHAMOUARD ERIC et
SFEZ THIERRY.

73 Titulaire(s) :

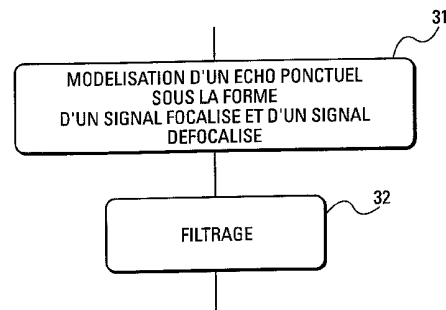
74 Mandataire(s) : THALES "INTELLECTUAL PRO-
PERTY".

54 PROCEDE D'AMELIORATION DE LA QUALITE D'UNE IMAGE RADAR.

57 La présente invention concerne un procédé d'amélioration de la qualité d'images radar et notamment de la qualité des images obtenues par les radars à ouverture synthétique ou SAR pour "Synthetic Aperture Radar" selon la dénomination anglo-saxonne.

Ce procédé d'amélioration comporte notamment une étape de modélisation d'un écho ponctuel en la somme d'un signal focalisé et d'un signal défocalisé, et une étape de filtrage du signal destinée à éliminer le signal défocalisé.

L'invention s'applique notamment aux images radar de résolution extrêmement fine.



La présente invention concerne un procédé d'amélioration de la qualité d'images radar et notamment de la qualité des images obtenues par les radars à ouverture synthétique ou SAR pour " Synthetic Aperture Radar " selon la dénomination anglo-saxonne

5

Les techniques disponibles actuellement permettent d'obtenir des images SAR d'une résolution extrêmement fine – de l'ordre de 50cm à 100Km – mais proposent des images polluées par différents phénomènes parmi lesquels on peut citer :

10

- Les images d'échos mobiles qui présentent un étalement de spectre important sur l'axe doppler.

- Les images "fantômes" liées aux phénomènes d'ambiguïté en doppler et en distance qui présentent également un étalement de spectre important sur l'axe doppler et l'axe distance.

15

- Les images doppler parasites issues de l'émergence d'échos forts aux travers de lobes secondaires lointains présents dans le signal imparfaitement focalisé.

Ce dernier problème est surtout sensible sur des images de résolution extrêmement fine et n'est pas résolu par les méthodes classiques d'autofocalisation.

20

Pour remédier à ces phénomènes de pollution on utilise généralement des méthodes qui présentent des inconvénients et dont les résultats sont imparfaits :

25

- La suppression des images d'échos mobiles peut être réalisée par extraction de ces échos au moyen de procédés de filtrage spatio-temporel. Ces procédés, de type STAP (SpatioTemporal Adaptive Process), ont notamment pour inconvénients de nécessiter l'utilisation de plusieurs voies de réception et d'apporter une charge de calcul importante. De plus ils n'apportent pas de solution à la pollution liée aux lobes secondaires lointains issus d'échos forts.

30

- L'émergence d'échos liés au niveau de lobes secondaires lointains est habituellement traitée par des méthodes d'autofocalisation dont l'efficacité n'est pas suffisante dans le cas des images de résolution extrêmement fines.

Aucune de ces méthodes ne s'avère donc efficace pour supprimer les remontées d'échos de fort niveau a travers les lobes secondaires lointains. Ceci représente un inconvénient majeur dans le cas d'images de résolution
5 extrêmement fine.

Un but de l'invention est de pallier les inconvénients précités et en particulier d'apporter une solution à la pollution apportée par les lobes secondaires lointains d'échos de fort niveau.

10 A cet effet, l'invention a pour objet un procédé d'amélioration d'une image radar, comportant une étape de modélisation d'un écho ponctuel en la somme d'un signal focalisé et d'un signal défocalisé, puis une étape de filtrage du signal défocalisé. En particulier pour une case distance D le signal $S(m, n)$ est modélisé comme suit:

15

$$S_D(m) = A_D \exp[j(2\pi f \frac{m}{M} + \varphi_D)] + A_D(m) \exp[j(2\pi f \frac{m}{M} + \varphi(m) + \varphi_D)]$$

L'étape de filtrage effectue la décomposition spectrale du signal $S_D(m)$ et de n signaux obtenus à partir de $S_D(m)$ au travers d'une fenêtre glissante. Elle
20 effectue aussi la recherche du signal minimum à partir des représentations spectrales obtenues.

Avantageusement, cette décomposition spectrale est réalisée par application d'une FFT au signal $S_D(m)$, suivie d'une pondération adaptative destinée à éliminer les lobes secondaires de FFT.

25 Avantageusement le procédé comporte une étape de suréchantillonnage de l'écho reçu.

L'invention a notamment pour principaux avantages :

- D'apporter une solution globale aux problèmes de pollution liés à
30 la composante du signal résultant des imperfections de l'autofocalisation.

- De ne pas nécessiter la mise en place de plusieurs voies de réception et d'être donc peu coûteuse en matériel et en puissance de calcul.

D'autres caractéristiques et avantages de l'invention apparaîtront au travers de la description qui suit, faite en regard des dessins annexés qui représentent :

5 La figure 1, l'image SAR d'un écho ponctuel focalisé dans le repère axe doppler / axe distance

La figure 2, l'illustration du passage du domaine axe temps long / axe fréquence rapide au domaine axe doppler / axe distance par une FFT suivant deux dimensions.

10 La figure 3, l'exposé des étapes possibles du procédé selon l'invention

La figure 4, l'illustration de l'effet de l'étape de filtrage sur un signal ponctuel focalisé modélisé

La figure 5, l'illustration de l'effet de l'étape de filtrage sur un cas particulier de signal ponctuel défocalisé modélisé

15 La figure 6, L'illustration des étapes précédentes du procédé associées à une étape de suréchantillonnage et une étape de restitution d'une image doppler en sinus cardinal

20 La figure 7, l'illustration d'une méthode de reconstitution d'un signal temporel extrapolé, à partir du seul lobe principal de son image sur l'axe doppler suréchantillonné.

La figure 8, l'illustration de l'application de la méthode précédente au procédé suivant l'invention.

25 La figure 1 présente l'image SAR d'un écho ponctuel immobile dans un plan défini par un axe doppler et un axe distance. Cet écho est caractérisé par sa fréquence doppler f , sa distance r et son amplitude complexe A . On constate que cette image présente un défaut de netteté 11 selon les axes doppler et distance. Dans le cas de la figure 1, cet écho ponctuel immobile étant correctement focalisé, la pollution de l'image est due 30 aux lobes secondaires de FFT. Cette pollution est éliminée par le procédé selon l'invention.

La figure 2 illustre une façon d'obtenir cette image.

35 Le signal $S(m, n)$ reçu par le radar, exprimé dans l'espace Temps long / Fréquence rapide, est traité par FFT 2D ou transformée de Fourier rapide

suivant deux dimensions. L'axe doppler est l'image par FFT de l'axe temps long qui représente la succession des récurrences émises. L'axe distance est pour sa part l'image de l'axe fréquence rapide, qui correspond au spectre du signal reçu pendant une récurrence.

5

Chaque terme de la FFT s'écrit :

$$S(m, n) = A \exp(j2\pi f \frac{m}{M}) \exp(j2\pi r \frac{n}{N}) \quad (1)$$

Dans l'expression (1) m est la coordonnée du point sur l'axe temps long qui varie de 0 à M-1 par valeur entière; et n est la coordonnée du point sur l'axe fréquence rapide qui varie de 0 à N-1 également par valeur entière.

10

L'application de cette FFT 2D à un signal ponctuel focalisé donne dans le plan axe doppler / axe distance, une image fréquentielle en sinc (sinus cardinal) qui centrée sur une fréquence doppler f et une distance r. Le sinus cardinal est le signal qui correspond à l'image par FFT d'un signal rectangulaire. Cette image fréquentielle a par ailleurs pour défaut de présenter d'importants lobes secondaires de FFT dont on constate l'effet de pollution sur l'image de la figure 1. L'application simple d'une FFT 2D à un écho ponctuel, même bien focalisé, ne donne donc pas une image distance / doppler ponctuelle. Le procédé selon l'invention complète donc ce traitement par une pondération adaptative qui va fortement atténuer ces lobes secondaires.

15

20

Si on effectue sur un écho ponctuel focalisé la FFT sur l'axe fréquence rapide, le signal correspondant s'écrit, pour une case distance D :

25

$$S_D(m) = A_D \exp[j(2\pi f \frac{m}{M} + \varphi_D)] \text{ avec } m \in [0, M - 1] \quad (2)$$

où A_D est un nombre réel et φ_D un terme de phase appartenant à l'intervalle $[0, 2\pi]$.

30

Pour un écho ponctuel défocalisé c'est à dire par exemple un écho mobile ou un écho ambigu en doppler ou en distance, la relation (2) est généralement reformulée comme suit :

$$S_D(m) = A_D(m) \exp[j(2\pi f \frac{m}{M} + \varphi(m) + \varphi_D)]. \quad (3)$$

Ici $A_D(m)$ et $\phi(m)$ sont fonction de m et dépendent de l'écho considéré. Le terme de phase $\phi(m)$ constitue le déphasage parasite responsable de la défocalisation de l'écho considéré et des remontées de signal par les lobes secondaires.

5

Selon l'invention, le signal correspondant à la FFT sur l'axe fréquence rapide d'un écho ponctuel est modélisé, pour une case distance D , par la relation suivante :

$$10 \quad S_D(m) = A_D \exp[j(2\pi f \frac{m}{M} + \varphi_D)] + A_D(m) \exp[j(2\pi f \frac{m}{M} + \varphi(m) + \varphi_D)] \quad (4)$$

Selon l'invention $S_D(m)$ s'écrit donc comme la somme de deux signaux :

$$S_D^{focal}(m) = A_D \exp[j(2\pi f \frac{m}{M} + \varphi_D)] \quad (5)$$

qui correspond à la réponse d'un écho ponctuel focalisé.

$$15 \quad R_D(m) = A_D(m) \exp[j(2\pi f \frac{m}{M} + \varphi(m) + \varphi_D)] \quad (6)$$

qui correspond à la réponse d'un écho défocalisé

L'énergie du signal focalisé S_D^{focal} est de préférence plus forte que celle du signal défocalisé R_D .

20 Dans le cas d'un point focalisé, $R_D(m)$ aura une valeur nulle.

Les descriptions qui suivent sont basées sur l'exploitation de la modélisation décrite par la relation (4).

25 La figure 3 présente des étapes possibles du procédé selon l'invention. Dans une étape 31 le signal $S_D(m)$ est modélisé selon la relation (4) précédente. Dans une étape 32 le signal $R_D(m)$, modélisation d'un point defocalisé, est éliminé ou atténué.

30 La figure 4 illustre cette étape 32 par un exemple de filtrage, appliqué sur un signal de type $S_D^{focal}(m)$ correspondant à un point focalisé. Dans ce cas $R_D(m)$ est nul.

Le chronogramme 41 est la représentation sur l'axe temps long des M échantillons du signal analysé $S_D^{focal}(m)$. Le signal étant issu d'un point focalisé sa période est constante sur l'intervalle des M échantillons.

On obtient ensuite par FFT la représentation spectrale 42 de ce signal sur
5 l'axe doppler. Ce spectre est une fonction en sinus cardinal de la fréquence, dont la caractéristique est de présenter des lobes secondaires élevés.

On applique alors à ce spectre une pondération adaptative, également appelée "Spatially Variant Apodization", ou "SVA", selon la dénomination anglo-saxonne. L'action de cette dernière sur un signal de type sinus cardinal
10 consiste à supprimer les lobes secondaires sans toucher au lobe principal. On obtient ainsi un signal dont la représentation spectrale 43 ne présente plus que le lobe principal.

Une méthode de pondération adaptative est notamment décrite dans le document " Spatially Variant Apodization for sidelobe control" de MM.
15 Stankwitz, Dallaire et Finup contenu dans la revue "Proceedings of IEEE 1994 National Radar Conference, Atlanta GA, March 1994".

En parallèle, on applique ce traitement par FFT et pondération adaptative à n groupes de M/2 échantillons. Ces groupes sont pris dans une fenêtre glissante 47 parmi l'ensemble des M échantillons, de telle sorte que par
20 glissements successifs la fenêtre ait couvert l'ensemble des M échantillons. On obtient donc n représentations spectrales 44 après FFT, puis n représentations spectrales 45 après pondération adaptative.

Ces n représentations spectrales correspondent à n portions du signal $S_D(m)$.

25 Du fait du plus faible nombre d'échantillons utilisés, ces représentations spectrales ont une résolution moins bonne que la représentation primaire à M échantillons. On parle de résolution fine 43 et de résolution grossière 45.

Ces différentes images sont ensuite utilisées pour une recherche du signal minimum 46. Celui-ci est obtenu en gardant pour chaque fréquence doppler
30 le signal d'amplitude le plus faible de l'ensemble des images utilisées. Dans cette opération on utilise également l'image de résolution fine qui comme on le voit sur la figure, est nécessaire pour maintenir la bonne largeur de lobe. Ceci implique de tenir compte de la différence de gain après filtrage, entre l'image de résolution fine et les autres images. Pour cela il peut être
35 nécessaire de les normaliser entre elles avant la recherche du minimum 46.

Le gain obtenu après traitement par FFT, de groupes de $M/2$ échantillons est inférieur de trois décibels à celui obtenu après traitement de groupes de M échantillons. On multiplie donc par un coefficient deux l'amplitude des spectres des images de résolution grossière.

5

Il apparaît donc que lorsque l'on applique le traitement décrit précédemment à un point focalisé, on peut constater que les n portions de taille $M/2$ du signal $S_D(m)$ ont des périodes constantes et identiques : Leurs spectres d'amplitudes sont identiques et centrés sur la même fréquence. La
10 recherche du minimum restitue donc l'image pleine résolution.

La figure 5 illustre l'application de l'exemple de filtrage sur un signal de type $R_D(m)$ correspondant à un point défocalisé. Dans ce cas $S_D^{focal}(m)$ est nul.

15 Un chronogramme 51 représente, sur l'axe temps long, les M échantillons du signal analysé $R_D(m)$. Le signal étant, cette fois-ci, issu d'un point défocalisé, sa période n'est plus constante sur l'intervalle des M échantillons. $R_D(m)$ est choisi ici, à titre d'exemple, avec un terme de phase parasite $\varphi(m)$ de nature quadratique, représentatif par exemple d'un point mobile en
20 translation à vitesse constante.

On constate que le chronogramme 51 n'a plus une période constante sur l'intervalle des M échantillons. Après FFT on obtient un spectre 52 quelconque centré sur une fréquence f_0 auquel on applique la pondération adaptative qui restitue un signal de spectre 53 quelconque.

25 Comme sur la figure 4, on applique en parallèle le traitement, suivi d'une normalisation, à n groupes de $M/2$ échantillons, pris dans une fenêtre glissante 56 parmi l'ensemble des M échantillons. On obtient donc n représentations spectrales 54, correspondant à n portions du signal $R_D(m)$ qui, contrairement à ce qui se passe dans le cas d'un point focalisé, n'ont pas
30 une période constante. Ces n représentations spectrales sont donc centrées sur des fréquences différentes.

De même on effectue alors la recherche du signal minimum ce qui a pour effet de supprimer intégralement le signal : le point défocalisé est éliminé 55.

Le même processus appliqué au cas où $\varphi(m)$ est une fonction quelconque de m donne un résultat similaire, à ceci près que l'on a atténuation et non disparition du signal après recherche du minimum.

5 Les figures 4 et 5 illustrent également l'application de l'exemple de filtrage, au cas d'un point quelconque dont le signal correspondant sur l'axe temps long est décrit par la relation (4). Ce signal est exprimé comme la somme d'une composante focalisée et d'une composante défocalisée. Dans ce cas le traitement présenté conduira au maintien de la composante
10 focalisée de l'écho et à la disparition ou au moins à une atténuation sensible de la composante défocalisée. De plus, l'élimination des lobes secondaires de FFT, au cours de l'opération, permet de s'affranchir d'une éventuelle pollution par ces lobes, pollution qui pourrait dégrader l'opération de recherche du minimum.

15

Les étapes 31 et 32, illustrés à la figure 3, permettent avantageusement d'obtenir, dans le système d'axe Doppler / Distance, une image débarrassée des points défocalisés. Cependant, une étape 32 telle que décrite par les figures 4 et 5 ne permet pas le retour par FFT inverse à
20 un signal représenté sur l'axe temps long par $S_D^{focal}(m)$. En effet ce signal a un spectre en sinus cardinal avec un lobe principal et des lobes secondaires, et non un spectre limité au seul lobe principal. Cette caractéristique peut s'avérer gênante, notamment dans le cas où l'on veut utiliser certains procédés de traitement des images SAR qui s'appliquent normalement à des
25 points focalisés dont la représentation spectrale sur l'axe doppler à la forme d'un sinus cardinal. Le fait de ne pas disposer après filtrage d'un signal de ce type peut altérer l'efficacité du traitement utilisé. Ceci est par exemple le cas des traitements de très grande résolution, communément appelés traitements d'hyper résolution.

30

La figure 6 présente une nouvelle suite d'étapes du procédé selon l'invention pour pallier cet inconvénient. L'étape 31 de la figure 3 est précédée d'une étape 61 de suréchantillonnage sur l'axe doppler, basée sur l'extrapolation du signal $S_D(m)$ à au moins 2M échantillons. L'étape 32 de

filtrage est par exemple suivie d'une étape 62 de restitution d'une image doppler en sinus cardinal.

La figure 7 illustre un principe basé sur l'introduction d'une étape
 5 de suréchantillonnage sur l'axe doppler du spectre du signal $S_D(m)$. Cette
 étape est préalable à l'application du traitement décrit précédemment. Elle
 consiste à effectuer la FFT du signal $S_D(m)$ extrapolé sur au moins 2M
 échantillons 71. L'extrapolation complète les M échantillons initiaux par des
 échantillons nuls pour obtenir au moins 2M échantillons.
 10 Le spectre 72 obtenu après FFT sur 2M points est identique au spectre
 obtenu précédemment mais échantillonné deux fois plus finement. Après
 pondération adaptative le signal obtenu se présente sous la forme du lobe
 principal débarrassé des lobes secondaires.
 En revanche l'image sur l'axe temps long de ce signal par FFT inverse n'est
 15 plus de la forme $S_D(m)$. C'est un signal extrapolé dont la durée est
 supérieure à M échantillons. C'est de plus un signal dégradé qui correspond
 à un signal de la forme $S_D(m)$ affecté d'une pondération P(m) dont chaque
 échantillon $S_D(i)$ serait multiplié par un coefficient de pondération P(i).
 L'expression de la pondération P(m) qui affecte le signal, est donnée par le
 20 résultat de l'application à un signal rectangulaire de M échantillons du
 traitement décrit aux figures 4 et 5.
 Pour restituer à ce signal sa forme originale, on effectue sa division par P(m).
 Chaque échantillon $S_D(i)$ est divisé par le coefficient P(i) correspondant.
 Le résultat de cette opération est un signal formé des M échantillons du
 25 signal d'origine auxquels s'adjoignent des échantillons latéraux extrapolés.

La figure 8 illustre l'application de la méthode décrite au
 paragraphe précédent. Après être passé par l'étape 61 de la figure 6 et avoir
 subi une extrapolation, le signal $S_D(m)$ est traité par FFT, pondération
 30 adaptative et recherche du minimum. Il est alors représenté par le signal 81
 sur l'axe doppler suréchantillonné.
 On lui applique ensuite une FFT inverse qui donne le signal temporel
 extrapolé et pondéré 74 présenté figure 7 dont on ne retient que les M
 échantillons centraux. Après application de la pondération inverse de P aux

M échantillons retenus on obtient la restitution 82 d'un signal $S_D^{focal}(m)$ dont la représentation spectrale sur l'axe doppler a une expression en sinus cardinal. Ces dernières opérations constituent l'étape 62 de la figure 6.

- 5 Associée au procédé selon l'invention cette méthode permet donc avantageusement de récupérer à partir d'un signal $S_D(m)$ quelconque l'image spectrale en sinus cardinal du signal $S_D^{focal}(m)$ correspondant

Le procédé selon l'invention ainsi que la méthode de restitution qui
10 lui est associée, ont été décrits, à titre d'exemple, avec l'emploi d'un traitement de type FFT, complété par une pondération adaptative. Ce traitement ayant pour but d'effectuer le passage du domaine axe temps long / axe fréquence rapide au domaine axe doppler / axe distance, d'autres types de traitements sont bien sûr possible, pour autant qu'ils aboutissent à la
15 représentation spectrale des signaux.

L'étape de filtrage 32 a été décrite avec l'emploi d'un traitement par FFT, suivi d'une pondération adaptative des représentations spectrales. Ce filtrage est bien adapté à un traitement numérique. D'autres solutions
20 peuvent bien sûr être envisagées, notamment avec des filtres analogiques.

L'invention a notamment comme avantage de ne nécessiter qu'une seule voie de réception, contrairement aux méthodes de filtrage spatial qui nécessitent au moins, pour l'analyse du signal, une voie Somme
25 et une voie Différence.
Corollairement, elle présente comme avantage de nécessiter une charge de calcul moins importante.

REVEDICATIONS

1. Procédé d'amélioration d'une image radar caractérisé en ce qu'il comporte au moins une étape (31) de modélisation d'un écho ponctuel ($S(m,n)$) en un signal focalisé ($S_D^{focal}(m)$) et un signal défocalisé ($R_D(m)$), puis une deuxième étape (32) de filtrage du signal défocalisé.

5

2. Procédé selon la revendication 1, caractérisé en ce que l'écho $S(m,n)$ est modélisé, pour une case distance D, selon la relation suivante:

$$S_D(m) = A_D \exp[j(2\pi f \frac{m}{M} + \varphi_D)] + A_D(m) \exp[j(2\pi f \frac{m}{M} + \varphi(m) + \varphi_D)]$$

10

3. Procédé selon l'une quelconque des revendications précédentes, caractérisé en ce que l'étape (32) de filtrage effectue la décomposition spectrale du signal $S_D(m)$ et de n signaux obtenus à partir de $S_D(m)$ au travers d'une fenêtre glissante (47), effectue le filtrage des lobes secondaires des représentations spectrales obtenues (42 et 44) puis effectue la recherche du signal minimum (46) à partir des représentations spectrales après filtrage (43 et 45).

15

4. procédé selon la revendication 3, caractérisé en ce que, la décomposition spectrale étant effectuée par FFT, les lobes secondaires de FFT sont éliminés par pondération adaptative.

20

5. Procédé selon l'une quelconque des revendications 3 ou 4, caractérisé en ce que les n représentations spectrales (44) des signaux obtenus à partir de $S_D(m)$ au travers de la fenêtre glissante (47), font l'objet d'une normalisation par rapport à la représentation spectrale de $S_D(m)$ (42), normalisation consistant en une multiplication par deux de leur niveau.

25

6. Procédé selon l'une quelconque des revendications précédentes, caractérisé en ce qu'il comporte une étape (61) de suréchantillonnage de la représentation spectrale de l'écho sur l'axe doppler, qui précède l'étape (31) de modélisation.

30

7. Procédé selon la revendication 7, caractérisé en ce que le suréchantillonnage en doppler est réalisé à partir du signal $S_D(m)$, extrapolé à au moins 2M échantillons par ajout d'au moins M échantillons nuls au M échantillons constitutants.

8. Procédé selon l'une quelconque des revendications précédentes, caractérisé en ce qu'il comporte une étape (62) de reconstitution d'un écho ponctuel focalisé (82) à partir de l'image spectrale (81)

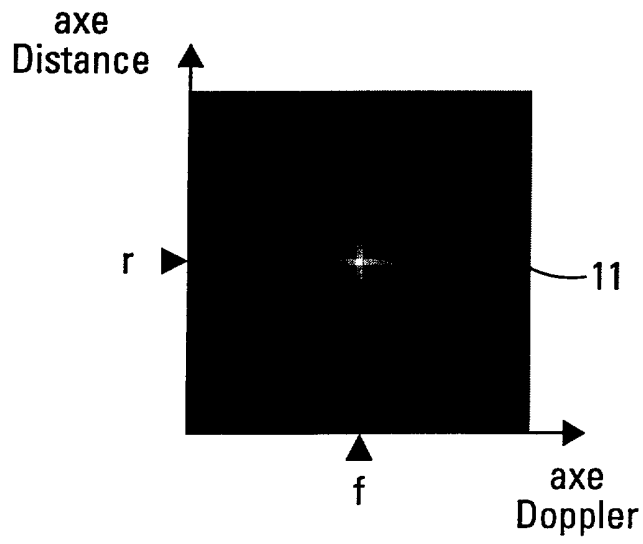


Fig. 1

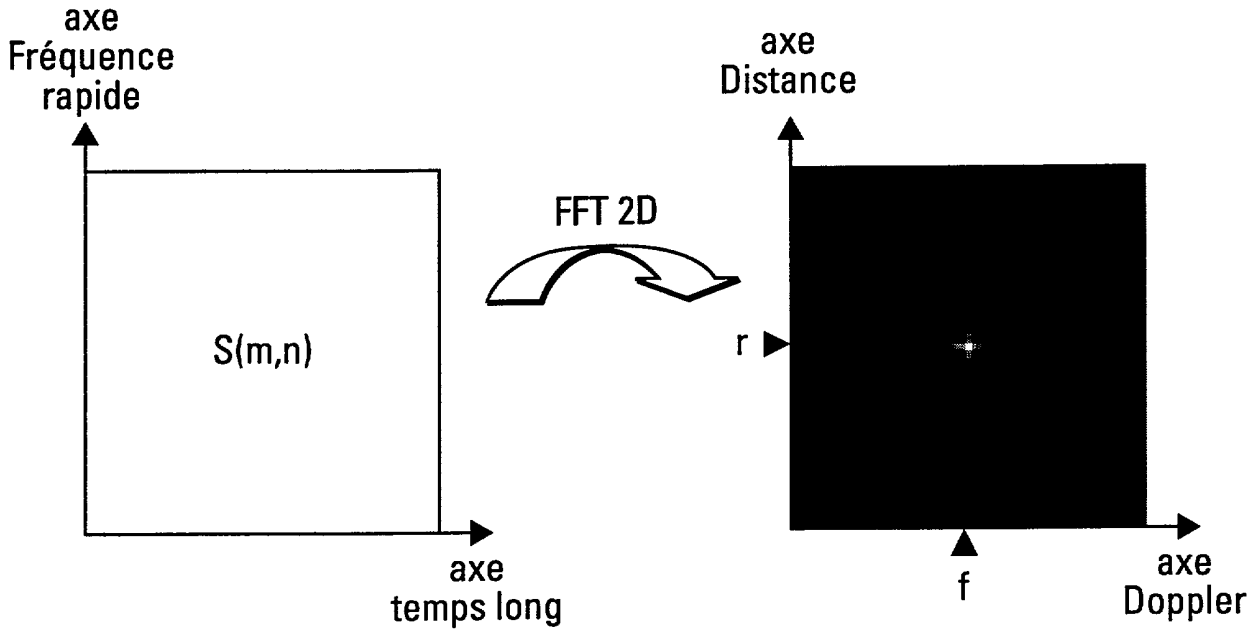


Fig. 2

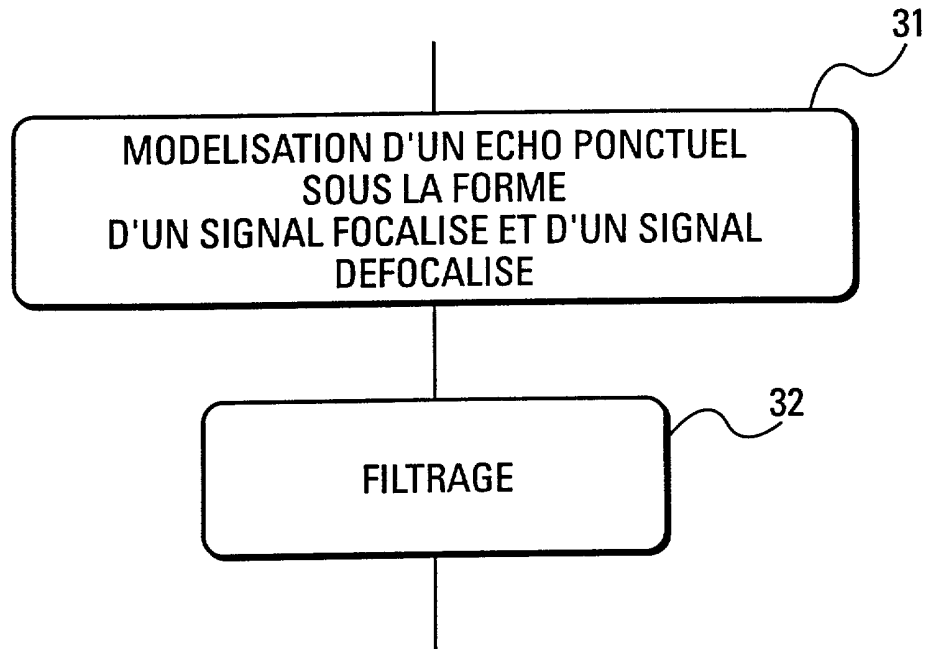


Fig. 3

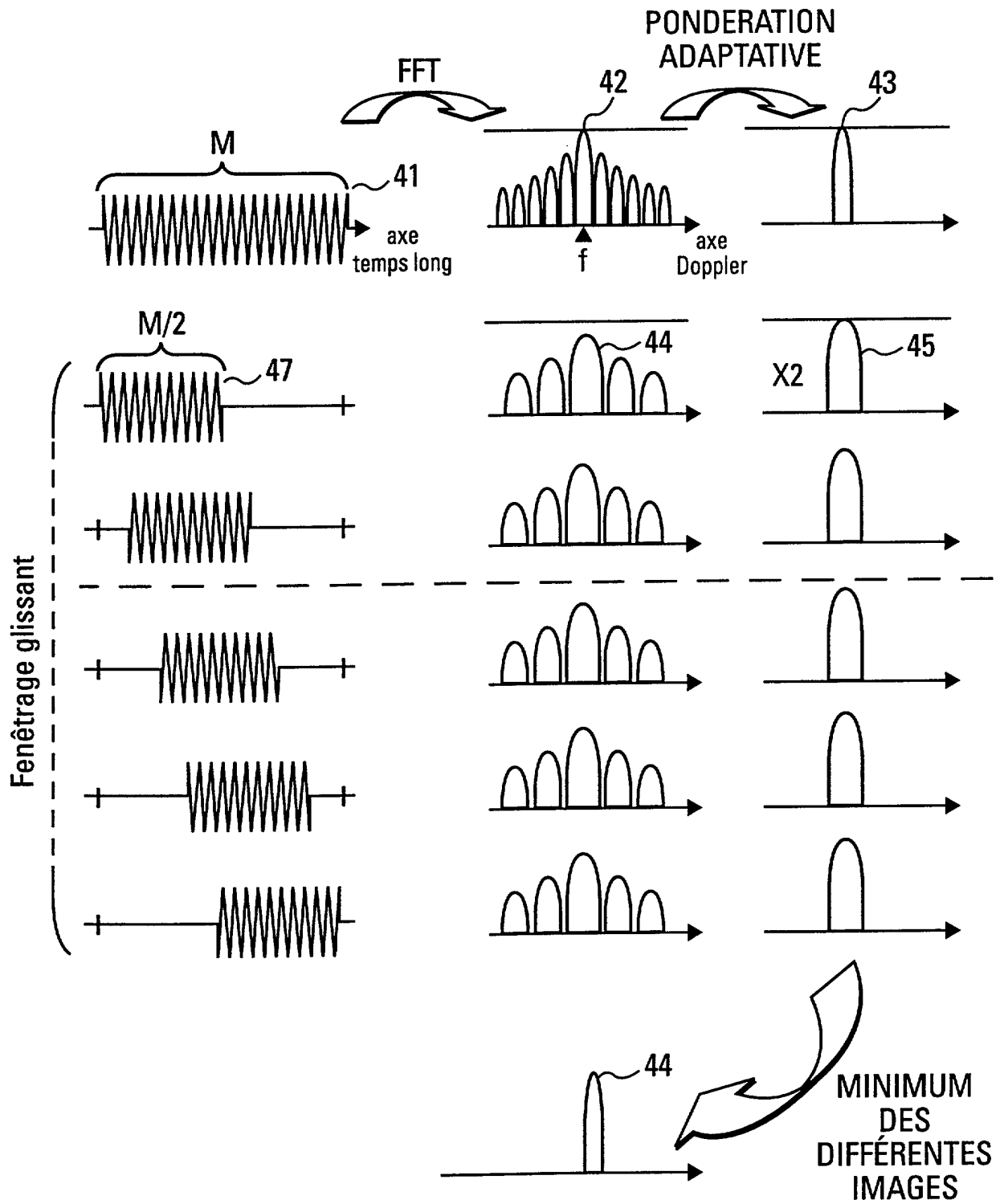


Fig. 4

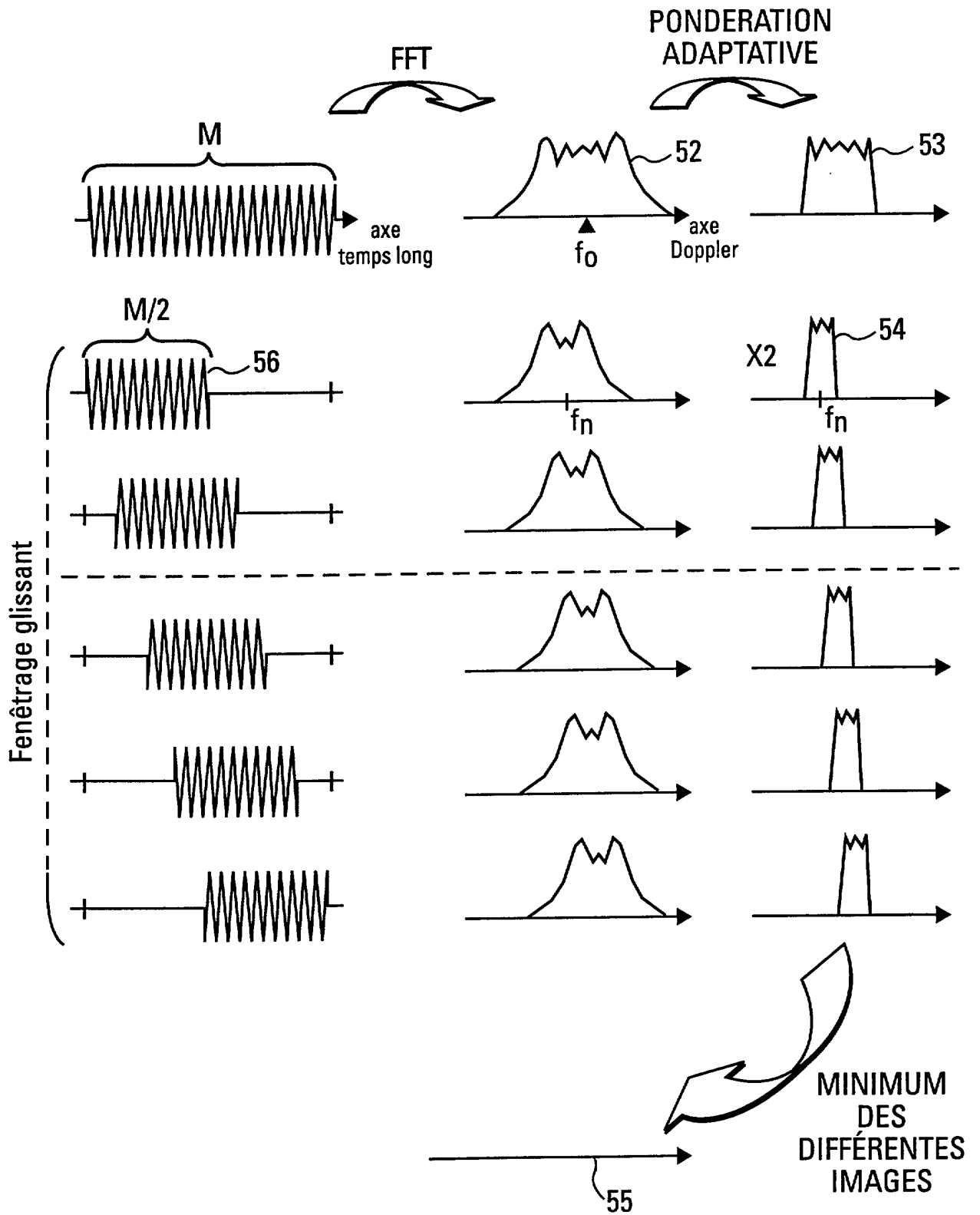


Fig. 5

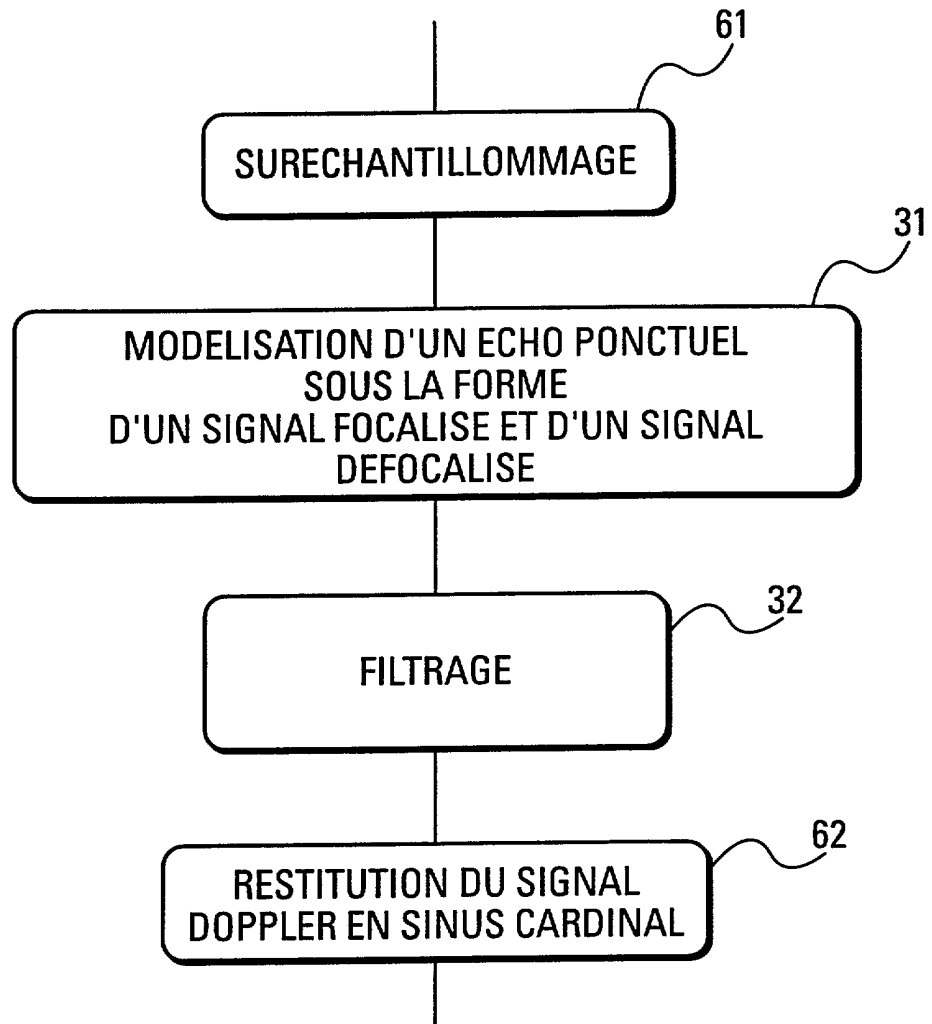


Fig. 6

7/8

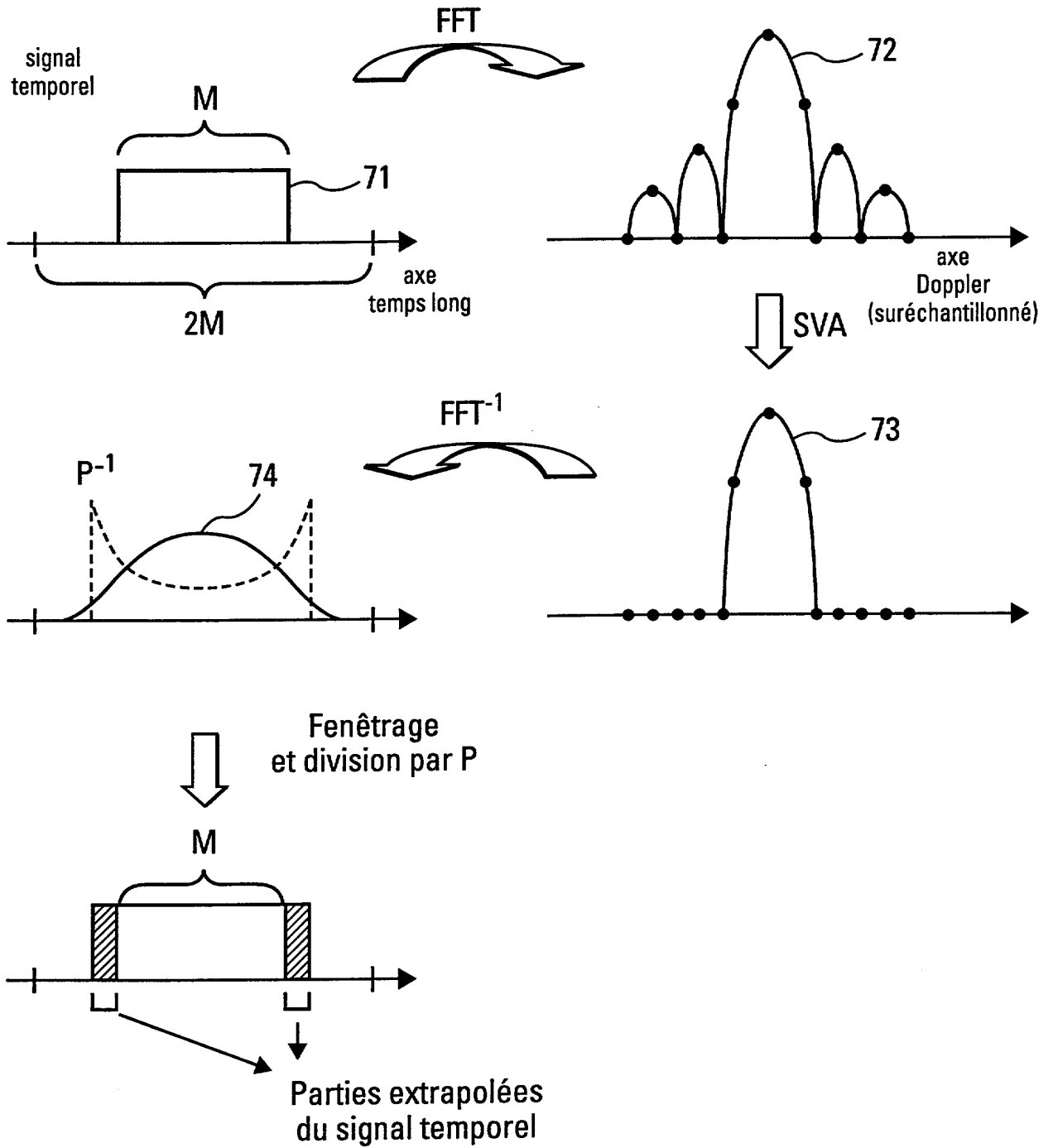


Fig. 7

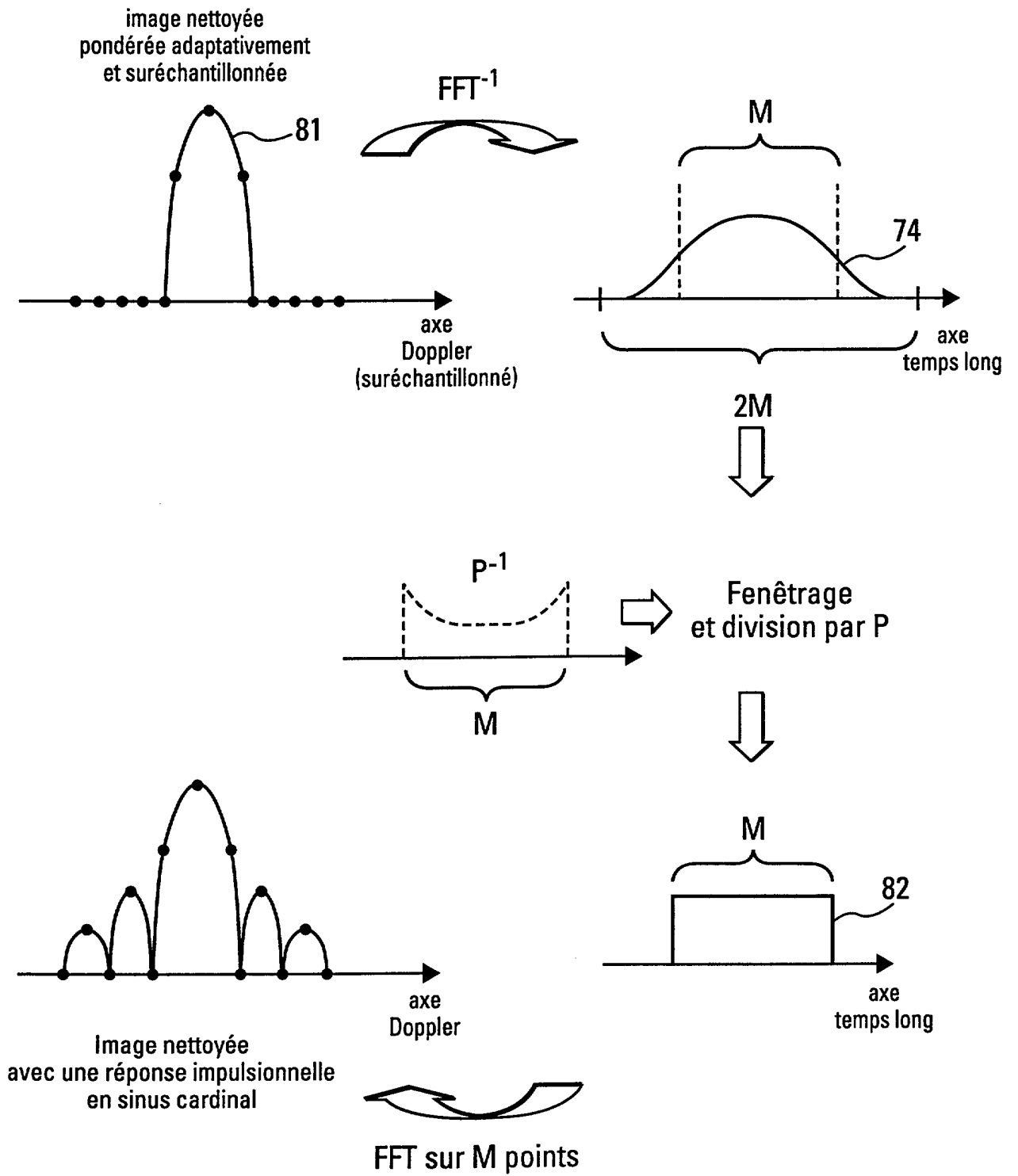


Fig. 8

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	US 5 854 602 A (STANKWITZ HERBERT C ET AL) 29 décembre 1998 (1998-12-29) * abrégé * * colonne 2, ligne 45 - colonne 3, ligne 66; figures 1-4 * ---	1,8	G01S5/00
A	EP 0 544 546 A (HUGHES AIRCRAFT CO) 2 juin 1993 (1993-06-02) * abrégé * * page 3, colonne 3, ligne 49 - page 6, colonne 10, ligne 34; figures 1-10 * ---	1,3,5,8	
A	US 6 046 695 A (POEHLER PAUL L ET AL) 4 avril 2000 (2000-04-04) * abrégé * * colonne 6, ligne 16 - colonne 42, ligne 51; figures 1-43 * -----	1,6-8	
			DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHÉS (Int.CL.7)
			G01S
Date d'achèvement de la recherche		Examineur	
27 août 2002		Blondel, F	
CATÉGORIE DES DOCUMENTS CITÉS		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	
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			

1

**ANNEXE AU RAPPORT DE RECHERCHE PRÉLIMINAIRE
RELATIF A LA DEMANDE DE BREVET FRANÇAIS NO. FR 0116238 FA 616991**

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 **27-08-2002**

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
US 5854602	A	29-12-1998	AUCUN	
EP 0544546	A	02-06-1993	US 5248976 A	28-09-1993
			AU 648448 B2	21-04-1994
			AU 2974592 A	03-06-1993
			CA 2083761 A1	28-05-1993
			DE 69224164 D1	26-02-1998
			DE 69224164 T2	20-05-1998
			EP 0544546 A2	02-06-1993
			ES 2111055 T3	01-03-1998
			IL 103914 A	16-07-2000
			JP 5249237 A	28-09-1993
			KR 9611785 B1	30-08-1996
US 6046695	A	04-04-2000	AU 3797297 A	09-02-1998
			WO 9802761 A1	22-01-1998
			US 6011505 A	04-01-2000
			US 5923278 A	13-07-1999