

(12) DEMANDE INTERNATIONALE PUBLIÉE EN VERTU DU TRAITÉ DE COOPÉRATION
EN MATIÈRE DE BREVETS (PCT)

(19) Organisation Mondiale de la Propriété

Intellectuelle

Bureau international



(43) Date de la publication internationale
10 avril 2008 (10.04.2008)

PCT

(10) Numéro de publication internationale
WO 2008/040917 A2

(51) Classification internationale des brevets : **Non classée**

(21) Numéro de la demande internationale :

PCT/FR2007/052076

(22) Date de dépôt international :

4 octobre 2007 (04.10.2007)

(25) Langue de dépôt :

français

(26) Langue de publication :

français

(30) Données relatives à la priorité :

0654113

5 octobre 2006 (05.10.2006)

FR

(71) Déposant (pour tous les États désignés sauf US) : **MBDA FRANCE** [FR/FR]; 2 rue Béranger, F-92323 Chatillon Cedex (FR).

(72) Inventeur; et

(75) Inventeur/Déposant (pour US seulement) : **BOURZIER, Laurent** [FR/FR]; 5 allée Jean-Antoine Houdon, F-18000 Bourges (FR).

(74) Mandataires : **DAVID, Alain** etc.; Cabinet BEAU DE LOMENIE, 158 rue de l'Université, F-75340 Paris Cedex 07 (FR).

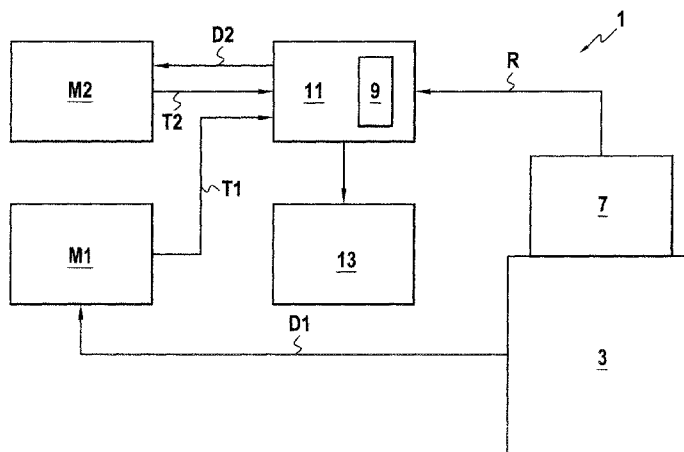
(81) États désignés (sauf indication contraire, pour tout titre de protection nationale disponible) : AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KM, KN, KP, KR, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RS, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, SV, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW.

(84) États désignés (sauf indication contraire, pour tout titre de protection régionale disponible) : ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), eurasien (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), européen (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MT, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

[Suite sur la page suivante]

(54) Title: METHOD OF FUNCTIONAL CONTROL OF AN INERTIAL PLATFORM OF A MOVING CRAFT

(54) Titre : PROCÉDÉ DE CONTRÔLE FONCTIONNEL D'UNE CENTRALE INERTIELLE D'UN MOBILE



(57) Abstract: System for controlling an inertial platform (7) of a moving craft on a motion simulator (3) comprising: - theoretical modelling (M1) of the inertial platform (7) on the motion simulator (3), providing theoretical inertial data (T1) representative of measurement inertial data (R) presumed to be measured by the inertial platform (7), - simulation modelling (M2) comprising a modelling of the inertial platform in a real environment, the simulation modelling being supplied with piloting orders (D2) and providing simulation inertial data (T2) representative of the output data from the inertial platform in said real environment, - calculating said piloting orders (D2) as a function of the measurement inertial data (R), the simulation inertial data (T2) and the theoretical inertial data (T1), and - validating the inertial platform (7) by comparing the trajectory of the moving craft with a reference trajectory.

[Suite sur la page suivante]

WO 2008/040917 A2

**Publiée :**

- *sans rapport de recherche internationale, sera republiée
dès réception de ce rapport*

(57) Abrégé : Système de contrôle d'une centrale inertielle (7) d'un mobile sur un simulateur de mouvement (3) comportant : - modélisation théorique (M1) de la centrale inertielle (7) sur le simulateur de mouvement (3), fournissant des données inertielles théoriques (T1) représentatives de données inertielles de mesure (R) censées être mesurées par la centrale inertielle (7), - modélisation de simulation (M2) comprenant une modélisation de la centrale inertielle dans un environnement réel, la modélisation de simulation étant alimentée par des commandes de pilotage (D2) et fournissant des données inertielles de simulation (T2) représentatives des données de sorties de la centrale inertielle dans ledit environnement réel, -calcul desdites commandes de pilotage (D2) en fonction des données inertielles de mesure (R), des données inertielles de simulation (T2) et des données inertielles théoriques (T1), et -validation de la centrale inertielle (7), en comparant la trajectoire du mobile avec une trajectoire de référence.

**Procédé de contrôle fonctionnel
d'une centrale inertielle d'un mobile.**

Domaine de l'invention

5 La présente invention se rapporte au domaine de contrôle fonctionnel d'une centrale inertielle d'un mobile embarquée sur un simulateur de mouvement.

Art antérieur

10 D'une manière générale, un véhicule comme un avion, une fusée ou un autre type de mobile est équipé d'un système de navigation et pilotage comportant un calculateur de bord, une centrale inertielle et des moyens de pilotage pour fournir une position spatiale, un pilotage et un guidage du mobile.

15 Plus particulièrement, les moyens de pilotage (par exemple des gouvernes aérodynamiques) vont diriger le mobile vers une destination désignée ou selon une trajectoire déterminée grâce aux commandes reçues du calculateur de bord qui lui, reçoit des informations de nature inertielle de la centrale inertielle. En effet, à partir de ces informations
20 inertielle, le calculateur de bord va réaliser une estimation de la position spatiale du mobile, et en fonction de celle-ci, il va donner des ordres ou commandes aux moyens de pilotage pour que le mobile poursuive sa route vers sa destination.

 Cependant, si la centrale inertielle présente un défaut, le
25 calculateur va réaliser ses estimations de la position spatiale du mobile à partir des informations inertielle inexactes. Le calculateur de bord va donc faire des erreurs, à chaque pas de calcul, et envoyer des commandes erronées aux moyens de pilotage. Par conséquent, la vraie trajectoire du mobile sera très différente de la trajectoire estimée par le calculateur de
30 bord. Ainsi, si la centrale inertielle présente un défaut grave, les ordres

envoyés par le calculateur embarqué seront tellement inappropriés que le mobile risque d'être déstabilisé.

Ainsi, afin de contrôler la fonctionnalité des centrales inertielles, on fait souvent appel à des simulateurs de mouvement. Plus
5 particulièrement, on utilise des simulations hybrides mettant en œuvre des sous-ensembles réels (par exemple, centrale inertielle, simulateur de mouvement, calculateur embarqué du mobile, certains éléments du mobile, etc.) et des modèles mathématiques pour d'autres sous-ensembles (par exemple, d'autres éléments du mobile, atmosphère, etc.).

10 Actuellement, dans les simulations hybrides mettant en œuvre des centrales inertielles, deux cas peuvent être rencontrés concernant les informations provenant des accéléromètres de la centrale inertielle.

Selon le premier cas, les informations provenant des accéléromètres ne sont pas utilisées et sont remplacées par des
15 informations provenant d'un modèle mathématique. Ceci est lié au fait que le simulateur de mouvement ne permet pas de reproduire les mouvements de translation. Ainsi, les informations issues des accéléromètres de la centrale inertielle sont incomplètes et ne comportent aucune information concernant le déplacement linéaire du mobile. En conséquence, le
20 calculateur embarqué du mobile ne peut pas prendre en compte des informations issues des accéléromètres de la centrale inertielle pour déterminer la localisation, le pilotage et le guidage du mobile. Les anomalies potentiellement présentes sur ces informations ne sont en conséquence pas détectées par la simulation hybride. Autrement dit, la
25 contribution des accéléromètres de la centrale inertielle réelle est absente, ce qui ne permet pas de détecter le moindre défaut potentiel sur les accéléromètres.

Selon le deuxième cas, les informations provenant des accéléromètres sont complétées par des informations représentatives des
30 mouvements de translation, calculées par un modèle mathématique.

Cependant, les informations provenant des accéléromètres de la centrale inertielle sont mesurées en un point fixe correspondant aux coordonnées du laboratoire de simulation. Ainsi, ces informations ne sont pas entièrement représentatives des informations que ces accéléromètres
5 fourniraient, pour une même origine physique, au cours du déroulement de la trajectoire du mobile autour du globe terrestre. Par exemple, la pesanteur s'exerçant au point fixe du laboratoire est invariable, tandis que celle ressentie par les accéléromètres de la centrale inertielle embarquée dans le mobile se déplaçant autour du globe terrestre est variable en
10 fonction de l'altitude et de la latitude. Ainsi, cette différence fausse la trajectographie du mobile obtenue en mettant en œuvre la centrale inertielle au point fixe laboratoire, et rend difficile l'interprétation des résultats. De ce fait, cette méthode ne permet que de détecter un défaut grossier d'un ou des accéléromètres de la centrale inertielle.

15 Par ailleurs, les informations issues des gyromètres de la centrale inertielle ne sont pas entièrement représentatives de ce qu'elles sont au cours du déplacement réel du mobile autour du globe terrestre.

En effet, la décomposition de la rotation terrestre sur les axes des gyromètres est différente selon que la centrale inertielle est située à
20 un point de coordonnées fixes (cas de la simulation hybride en laboratoire) ou qu'elle est embarquée dans un mobile se déplaçant autour du globe terrestre. L'incidence de cette représentativité incomplète est telle qu'elle complique l'analyse des résultats obtenus en simulation hybride.

25 De plus, le simulateur de mouvement doit présenter des performances de dynamique angulaire supérieure ou égale au besoin tout au long du déroulement de la trajectoire du mobile, ce qui peut nécessiter un simulateur de mouvement très sophistiqué et très coûteux.

Objet et résumé de l'invention

La présente invention a pour objet un procédé de contrôle fonctionnel d'une centrale inertielle d'un mobile embarquée sur un simulateur de mouvement et fournissant en temps réel, des données

5 inertiels de mesure représentatives d'un mouvement appliqué par ledit simulateur de mouvement, ledit procédé comportant :

- une modélisation théorique de la centrale inertielle embarquée sur le simulateur de mouvement, ladite modélisation théorique étant alimentée en temps réel par des données cinématiques réellement exécutées par le
- 10 simulateur de mouvement et fournissant en temps réel des données inertiels théoriques représentatives desdites données inertiels de mesure censées être mesurées par la centrale inertielle embarquée sur le simulateur de mouvement,
- une modélisation de simulation comprenant une modélisation de la
- 15 centrale inertielle dans un environnement réel de navigation, la modélisation de simulation étant alimentée en temps réel par des commandes de pilotage et fournissant, en temps réel des données inertiels de simulation représentatives des données de sorties de la centrale inertielle dans ledit environnement réel de navigation, ladite
- 20 modélisation de simulation prenant en compte lesdites commandes de pilotage pour dérouler une trajectoire du mobile mettant en œuvre la centrale inertielle,
- calcul desdites commandes de pilotage en fonction des données inertiels de mesure, des données inertiels de simulation et des données
- 25 inertiels théoriques, et
- validation de la centrale inertielle, en comparant la trajectoire du mobile obtenue en mettant en œuvre la centrale inertielle, avec une trajectoire de référence prédéterminée.

Le procédé selon l'invention permet d'élaborer une

30 trajectographie du mobile très proche de la réalité non entachée du

problème lié aux mesures effectuées à un point fixe et permettant ainsi de vérifier si la centrale inertielle possède des caractéristiques en accord avec le besoin impliquant alors un gain sur la qualité et le coût.

Avantageusement, les données inertielles de mesure
5 comportent des informations accélérométriques issues des accéléromètres de ladite centrale inertielle, et en ce que les données inertielles théoriques comportent des informations accélérométriques théoriques.

Ainsi, on peut détecter les défauts éventuels provenant des accéléromètres de la centrale inertielle.

10 Avantageusement encore, les données inertielles de mesure comportent en outre des informations gyrométriques issues des gyromètres de ladite centrale inertielle, les données inertielles théoriques comportent des informations gyrométriques théoriques, et les données inertielles de simulation comportent des informations gyrométriques de
15 simulation et des informations accélérométriques de simulation.

Ainsi, les informations accélérométriques et gyrométriques utilisées pour calculer les commandes de pilotage sont représentatives de celles fournies par la centrale inertielle embarquée par le mobile lors du déroulement de sa trajectoire autour du globe terrestre. Ceci est dû au fait
20 que ces informations accélérométriques et gyrométriques comprennent des informations accélérométriques et gyrométriques provenant de la centrale inertielle et un complément calculé en temps réel par les modélisations théorique et de simulation.

Selon un mode particulier de la présente invention, lesdites
25 commandes de pilotage sont calculées en fonction des données inertielles I définies par une somme entre les données inertielles de mesure R et les données inertielles de simulation T2 diminuée des données inertielles théoriques T1 (c'est-à-dire, $I = T2 - T1 + R$).

Ainsi, on peut utiliser un simulateur de mouvement sous-
30 dimensionné pour des transitoires à forte dynamique de la trajectoire. En

effet, en vertu du principe $I = T_2 - T_1 + R$, comme R et T_1 dépendent de l'accomplissement effectué par le simulateur de mouvement, ils restent cohérents, même si ce dernier n'exécute pas correctement la commande. Ceci permet de dérouler une trajectoire précise du mobile avec un
5 moindre coût.

La centrale inertielle peut être considérée comme valide lorsqu'un différentiel entre les données inertielles I et les données inertielles de simulation T_2 est borné par une valeur de seuil prédéterminée (c'est-à-dire, $|I - T_2| \leq \varepsilon$).

10 Ainsi, on peut s'assurer de la validité de la centrale inertielle de manière efficace et avec une très grande précision.

Le procédé selon l'invention, comporte en outre une modélisation d'avance de phase alimentée en temps réel par des commandes cinématiques d'entrées depuis la modélisation de simulation
15 et fournissant des commandes cinématiques de sortie au simulateur de mouvement pour compenser un retard d'exécution inhérent audit simulateur de mouvement.

Ainsi, on peut compenser les retards d'exécution ce qui permet à toutes les grandeurs de rester en phase pour garantir la représentativité
20 de mise en œuvre de la centrale inertielle et des éventuels autres senseurs embarqués simultanément sur le simulateur de mouvements.

Avantageusement, lesdites commandes cinématiques d'entrées présentent un profil synchrone avec celui des données cinématiques, et en ce que les amplitudes desdites données cinématiques et desdites
25 commandes cinématiques d'entrées C_0 sont cohérentes.

Ainsi, les données cinématiques sont en concordances avec les mouvements réellement exécutés par le simulateur de mouvement permettant d'obtenir une stimulation de la centrale inertielle réelle, en phase avec la cinématique du mobile. Ceci garantit la représentativité de
30 la mise en œuvre de la centrale inertielle et assure le synchronisme vis-à-

vis de la cinématique du mobile, pour d'autres senseurs pouvant être embarqués simultanément à la centrale inertielle, sur le simulateur de mouvements.

Avantageusement, le procédé selon l'invention, comporte en
5 outre une modélisation de masquage en aval de la modélisation de simulation et en amont de la modélisation d'avance de phase de sorte que la modélisation de masquage est alimentée en temps réel par les commandes cinématiques d'entrées et fournissant des commandes cinématiques masquées à la modélisation d'avance de phase pour
10 masquer au moins une partie des phases du mouvement.

Ainsi, on peut réaliser une trajectoire pour laquelle le débattement angulaire du mobile est supérieur à celui autorisé par le simulateur de mouvement.

Selon une particularité, au moins une partie des commandes
15 cinématiques masquées dépend d'une loi interne à la modélisation de masquage et qui est indépendante des commandes cinématiques d'entrées.

Ceci permet de dérouler une trajectoire où le mobile peut réaliser plusieurs boucles ou circuits avec un simulateur de mouvement
20 présentant un débattement angulaire limité.

L'invention vise également un système de contrôle fonctionnel d'une centrale inertielle d'un mobile embarquée sur un simulateur de mouvement et fournissant en temps réel, des données inertielles de mesure représentatives d'un mouvement appliqué par ledit simulateur de
25 mouvement, ledit système comportant:

- un modèle théorique comprenant une modélisation de la centrale inertielle embarquée sur le simulateur de mouvement, le modèle théorique étant alimenté en temps réel par des données cinématiques réellement exécutées par le simulateur de mouvement et fournissant en temps réel
30 des données inertielles théoriques représentatives desdites données

- inertielle de mesure censées être mesurées par la centrale inertielle embarquée sur le simulateur de mouvement,
- un modèle de simulation comprenant une modélisation de la centrale inertielle dans un environnement réel de navigation, le modèle de simulation étant alimenté en temps réel par des commandes de pilotage et fournissant, en temps réel des données inertielle de simulation représentatives des données de sorties de la centrale inertielle dans ledit environnement réel de navigation, ledit modèle de simulation prenant en compte lesdites commandes de pilotage pour dérouler une trajectoire du mobile mettant en œuvre la centrale inertielle,
 - des moyens de calcul pour calculer lesdites commandes de pilotage en fonction des données inertielle de mesure, des données inertielle de simulation et des données inertielle théoriques, et
 - des moyens de validation pour s'assurer de la validité de la centrale inertielle, en comparant la trajectoire du mobile obtenue en mettant en œuvre la centrale inertielle, avec une trajectoire de référence prédéterminée.

Les moyens de calcul sont destinés à déterminer lesdites commandes de pilotage en fonction des données inertielle I définies par une somme entre les données inertielle de mesure R et les données inertielle de simulation T2 diminuée des données inertielle théoriques T1.

Les moyens de validation sont destinés à considérer la centrale inertielle comme étant valide lorsqu'un différentiel entre les données inertielle et les données inertielle de simulation est borné par une valeur de seuil prédéterminée.

Le système comporte en outre un modèle d'avance de phase alimenté en temps réel par des commandes cinématiques d'entrées depuis le modèle de simulation et fournissant des commandes cinématiques de

sortie au simulateur de mouvement pour compenser un retard d'exécution inhérent audit simulateur de mouvement.

Le système comporte en outre un modèle de masquage interposé entre ledit modèle de simulation et ledit modèle d'avance de phase de sorte que le modèle de masquage est alimenté en temps réel
5 par les commandes cinématiques d'entrées et fournissant des commandes cinématiques masquées au modèle d'avance de phase pour masquer au moins une partie des phases du mouvement.

L'invention vise aussi un programme d'ordinateur comprenant
10 des instructions de codes pour l'exécution des étapes du procédé de contrôle selon au moins l'une des caractéristiques ci-dessus, lorsqu'il est exécuté sur un ordinateur.

Brève description des dessins

15 D'autres particularités et avantages du dispositif et du procédé selon l'invention ressortiront mieux à la lecture de la description faite ci-après, à titre indicatif mais non limitatif, en référence aux dessins annexés sur lesquels :

-la figure 1 illustre de manière schématique un système de
20 contrôle fonctionnel d'une centrale inertielle d'un mobile, selon l'invention;

-la figure 2 illustre de manière très schématique un exemple d'un système de contrôle fonctionnel selon la figure 1 ;

-les figures 3 à 5 illustrent différents modes de réalisation selon l'invention ; et

25 -la figure 6 illustre de manière schématique, un exemple d'un déroulement d'une trajectoire d'un mobile.

Description détaillée de modes de réalisation

La figure 1, illustre de manière schématique un système de
30 contrôle fonctionnel 1 d'une centrale inertielle d'un mobile. Ce système 1

comporte un simulateur de mouvement 3 relié à un dispositif informatique ou ordinateur 5 utilisé pour l'exécution des codes d'instructions d'un programme informatique conçu pour mettre en œuvre le procédé selon l'invention.

5 Le simulateur de mouvement 3 peut réaliser des déplacements angulaires autour d'un axe de roulis A1, d'un axe de tangage A2 et d'un axe de lacet A3. Ainsi, en recevant une centrale inertielle 7, le simulateur de mouvement 3 peut appliquer des mouvements angulaires sur cette dernière selon les axes de roulis A1, de tangage A2 et de lacet A3. On
10 notera que la centrale inertielle 7 peut être embarquée seule sur le simulateur de mouvement 3 ou lorsqu'elle est comprise dans le mobile (non représenté), ou lorsqu'elle est comprise dans au moins une partie du mobile.

 Le système de contrôle fonctionnel 1 comporte en outre un
15 calculateur 9 de bord du mobile qui est relié à la centrale inertielle 7 et à l'ordinateur 5.

 On notera que les différentes liaisons entre l'ordinateur 5, le simulateur de mouvement 3, le calculateur 9 de bord, et la centrale inertielle 7 peuvent être réalisées via des câbles électriques ou optiques,
20 par radio ou par d'autres moyens.

 Conformément à l'invention, la figure 2 illustre de manière très schématique un exemple d'un système de contrôle fonctionnel 1 d'une centrale inertielle 7 d'un mobile (non représenté). On notera que la figure 2 est également une illustration des principales étapes du procédé de
25 contrôle selon l'invention.

 Ce procédé ou système est mis en oeuvre dans une simulation hybride réelle en boucle fermée utilisant des sous-ensembles réels (centrale inertielle 7, simulateur de mouvement 3, calculateur 9 embarqué du mobile, et éventuellement au moins une partie du mobile) et des
30 modèles numériques d'autres sous-ensembles (par exemple, propulsion du

mobile) et de l'environnement (atmosphère). Les sorties issues des sous-ensembles réels sont les entrées des modèles numériques, et les sorties des modèles numériques sont des entrées des sous-ensembles réels.

La centrale inertielle 7 (seule ou comprise dans au moins une
5 partie du mobile) est embarquée sur le simulateur de mouvement 3 et fournit en temps réel, des données inertielles de mesure (c'est-à-dire des données inertielles réelles) R représentatives d'un mouvement appliqué par le simulateur de mouvement 3 et qui reproduit les mouvements
10 angulaires du mobile en terme de débattement, de vitesse et d'accélération. Ces données inertielles de mesure R sont issues de gyromètres (ou gyroscopes) et d'accéléromètres (non représentés) de la centrale inertielle 7 et permettent en général, au calculateur 9 embarqué dans le mobile de réaliser sa localisation, son pilotage et son guidage.

Ce système de contrôle 1 comporte en outre un modèle (ou
15 modélisation) théorique M1, un modèle (ou modélisation) de simulation M2, des moyens de calcul 11 et des moyens de validation 13. Le modèle théorique M1 et le modèle de simulation M2 peuvent être compris dans le dispositif informatique 5 de la figure 1. Par ailleurs, les moyens de calcul 11 comprennent le calculateur 9 de bord du mobile.

20 La simulation hybride se déroule en temps réel. Ainsi, les calculs et les échanges de données entre le calculateur 9 de bord du mobile et le modèle théorique M1, le modèle de simulation M2 et la centrale inertielle 7 sont effectués à la fréquence réelle cadencant les opérations réalisées par le calculateur 9 de bord du mobile, et
25 avantageusement dans un délai inférieur à la période correspondant à cette fréquence, et ce pour chaque boucle de calcul.

Le modèle théorique M1 modélise la centrale inertielle 7 embarquée sur le simulateur de mouvement 3. Ce modèle théorique M1 est alimenté en temps réel depuis le simulateur de mouvement 3 par des
30 données cinématiques D1 (positions, vitesses, et accélérations angulaires)

réellement exécutées par ce simulateur de mouvement 3. En conséquence, le modèle théorique M1 fournit aux moyens de calcul 11, en temps réel, des données inertielles théoriques T1 représentatives des données inertielles de mesure R censées être mesurées par la centrale
5 inertielle 7 embarquée sur le simulateur de mouvement 3.

Le modèle de simulation M2 comprend une modélisation de la centrale inertielle 7 dans un environnement réel de navigation. Le modèle de simulation M2 est alimenté en temps réel par des données ou commandes de pilotage D2 depuis les moyens de calcul 11. En retour, le
10 modèle de simulation M2 fournit, en temps réel des données inertielles de simulation T2 représentatives des données de sorties de la centrale inertielle 7 dans un environnement réel de navigation.

Ainsi, le modèle de simulation M2 prend en compte les commandes de pilotage D2 pour dérouler une trajectoire du mobile
15 mettant en œuvre la centrale inertielle 7.

Les moyens de calcul 11 sont destinés à calculer les commandes de pilotage D2 en fonction des données inertielles de mesure R, des données inertielles de simulation T2 et des données inertielles théoriques T1.

20 Alors, les moyens de validation 13 peuvent s'assurer de la validité de la centrale inertielle 7, en comparant la trajectoire du mobile obtenue en mettant en œuvre la centrale inertielle 7 réelle, avec une trajectoire de référence prédéterminée.

De manière connue, la trajectoire de référence prédéterminée
25 peut être déroulée à partir d'une simulation entièrement numérique, par exemple par le modèle de simulation M2 tout seul comprenant une modélisation de tous les équipements réels y compris le calculateur de bord et la centrale inertielle.

La trajectoire de référence prédéterminée est obtenue de
30 manière connue par un modèle de simulation entièrement numérique où

tous les équipements réels y compris le calculateur et la centrale inertielle sont numérisés

Ainsi, les moyens de validation 13 comparent en temps différé la trajectoire de référence prédéterminée élaborée de manière
5 entièrement numérique, avec la trajectoire du mobile, élaborée par le système de contrôle fonctionnel 1 mettant en œuvre en temps réel, la centrale inertielle 7 réelle et le calculateur 9 embarqué réel. L'examen comparatif des résultats détermine si la centrale inertielle 7 est valide c'est-à-dire, qu'elle possède des caractéristiques en accord avec le besoin
10 ou si la centrale inertielle n'est pas valide. En particulier, si les deux trajectoires sont superposées la centrale inertielle 7 peut être considérée comme parfaite.

Avantageusement, les données inertielles de mesure R comportent des informations accélérométriques issues des accéléromètres
15 de la centrale inertielle 7 en plus des informations gyrométriques issues des gyromètres de la centrale inertielle 7. De même, les données inertielles théoriques T1 comportent des informations accélérométriques théoriques et des informations gyrométriques théoriques.

Les informations issues des accéléromètres de la centrale
20 inertielle 7 réelle participent à la localisation, au pilotage et au guidage du mobile, effectué par le calculateur 9 de bord. Ainsi, les anomalies potentiellement présentes sur ces informations peuvent être détectées lors d'une comparaison entre les informations accélérométriques issues de la centrale inertielle 7 réelle et celles issues du modèle théorique M1.

25 En outre, les données inertielles de simulation T2 comportent des informations gyrométriques de simulation et des informations accélérométriques de simulation.

Ainsi, les informations accélérométriques et gyrométriques utilisées pour calculer les commandes de pilotage sont représentatives de
30 celles fournies par la centrale inertielle embarquée par le mobile lors du

déroulement de sa trajectoire autour du globe terrestre. Ceci est dû au fait que ces informations accélérométriques et gyrométriques comprennent en plus de celles provenant de la centrale inertielle située à un point de coordonnées fixes, un complément d'informations accélérométriques et gyrométriques calculé en temps réel par les modèles théorique M1 et de simulation M2.

En effet, les informations délivrées par la centrale inertielle 7 réelle sont des mesures effectuées au point fixe laboratoire, et ne sont pas complètement représentatives de celles qu'aurait délivré la centrale inertielle embarquée dans le mobile se déplaçant autour du globe terrestre.

Plus particulièrement, les données inertielles théoriques T1 calculées par la modélisation théorique M1 correspondent à l'expression théorique des mesures qu'est censée avoir réalisée la centrale inertielle 7 réelle au point fixe laboratoire, et ce de façon très représentative, puisque ce calcul utilise les données cinématiques appliquées à la centrale inertielle 7 réelle. Par ailleurs, les données inertielles de simulation T2 sont représentatives des mesures effectuées par la centrale inertielle 7 embarquée dans le mobile se déplaçant autour du globe terrestre.

En tenant compte des données inertielles de mesure R et des données inertielles théoriques T1 correspondantes, on soustrait toute erreur due aux mesures effectuées au point fixe. Par conséquent, en apportant la contribution des données inertielles de simulation T2 au couple de données inertielles de mesure R et théoriques T1, on obtient une trajectographie représentative de la réalité et non entachée du problème lié aux mesures effectuées au point fixe.

La figure 3 illustre de manière schématique un mode de réalisation d'un système de contrôle fonctionnel selon la figure 2. Selon ce mode de réalisation, les moyens de calcul 11 comportent des premier et second moyens d'opérations arithmétiques 11a et 11b réalisant des

opérations arithmétiques entre les données inertielles de mesure R, les données inertielles de simulation T2 et les données inertielles théoriques T1 pour calculer des données inertielles I.

Ainsi, le premier moyen d'opérations arithmétiques 11a réalise
5 la différence entre les données inertielles de simulation T2 et les données inertielles théoriques T1. Le résultat de cette différence (T2-T1) est ajouté aux données inertielles de mesure R par le second moyen d'opérations arithmétiques 11b pour exprimer les données inertielles I selon la formule $I = T2 + R - T1$.

10 Les commandes de pilotage D2 sont alors calculées en fonction de ces données inertielles I définies par la somme entre les données inertielles de mesure R et les données inertielles de simulation T2 diminuée des données inertielles théoriques T1.

Ce mode de réalisation est basé sur l'utilisation, dans la
15 simulation hybride du système de contrôle fonctionnel 1, d'un différentiel obtenu entre les données inertielles de mesure R fournies par la centrale inertielle 7 embarquée sur le simulateur de mouvement 3 et les données inertielles théoriques T1 fournies par le modèle théorique M1.

En vertu de la formule $I = T2 - T1 + R$, comme R et T1 dépendent
20 de l'accomplissement effectué par le simulateur de mouvement 3, ils restent cohérents, même si ce dernier n'exécute pas correctement la commande. Ceci permet de dérouler une trajectoire précise du mobile avec un simulateur de mouvement 3 de moindre coût.

Par ailleurs, lorsque les moyens de validation 13 comparent en
25 temps différé la trajectoire de référence prédéterminée avec la trajectoire du mobile, élaborée par le système de contrôle fonctionnel 1, la validité de la centrale inertielle 7 est déterminée en fonction du différentiel entre R et T1.

Si $R = T1$, alors $I = T2$ ce qui correspond au fait que les deux
30 trajectoires sont superposées et alors, la centrale inertielle 7 est parfaite.

Dans ce cas, la trajectoire du mobile obtenue avec une telle centrale inertielle 7 est très proche des résultats obtenus avec le seul calculateur 9 de bord réel mis en œuvre dans la simulation hybride.

Si R est voisin de T1, (par exemple, $|R - T1| = \varepsilon$, où ε est une
5 valeur faible), alors, on perçoit une différence entre les deux trajectoires, mais on reste dans des bornes acceptables et la trajectoire peut être considérée conforme aux attentes. Dans ce cas, la centrale inertielle 7 possède des caractéristiques non nominales, mais reste à l'intérieur des bornes ou tolérances spécifiées dans son cahier de charge.

10 Si R est éloigné de T1, alors les deux trajectoires sont clairement différentes, le mobile n'atteint pas l'objectif (vraie trajectoire), alors que le calculateur 9 embarqué croit l'avoir atteint (trajectoire estimée). Dans ce cas, la centrale inertielle 7 possède des défauts importants.

15 Autrement dit, la centrale inertielle 7 peut être considérée comme valide lorsqu'un différentiel entre les données inertielles I et les données inertielles de simulation T2 est borné par une valeur de seuil ε prédéterminée ($|I - T2| \leq \varepsilon$).

Par ailleurs, en calculant l'expression théorique T1 des mesures
20 qu'est censée avoir réalisée la centrale inertielle 7 réelle au point fixe, en retranchant T1 à R, et en ajoutant la contribution des données inertielles de simulation T2 (représentatives des mesures effectuées par la centrale inertielle embarquée dans le mobile se déplaçant autour du globe terrestre), on obtient une trajectographie représentative de la réalité. On
25 notera qu'en retranchant T1 à R, on enlève la contribution apportée par la centrale inertielle réelle à un η près ($\eta = |R - T1|$), où la valeur de η est d'autant plus grande que la centrale inertielle 7 réelle est imparfaite.

Selon cet exemple, on peut dérouler des trajectoires avec un modèle de simulation M2 prenant en compte les différentes tolérances de

la centrale inertielle 7. On peut par exemple dérouler un nombre déterminé N de trajectoires en modulant les différentes variables dans leurs tolérances pour obtenir un chevelu de trajectoires. Si la trajectoire « vraie », c'est-à-dire celle qui est obtenue avec la centrale inertielle 7
5 réelle est incluse dans le chevelu obtenu grâce à la simulation numérique, alors, la centrale inertielle 7 peut être considérée valide. Dans le cas contraire, c'est qu'elle présente un défaut.

La figure 4 montre de manière schématique que le système de contrôle fonctionnel 1 comporte en outre un modèle (ou une modélisation)
10 d'avance de phase M3. Ce modèle d'avance de phase M3 est alimenté en temps réel par des données ou commandes cinématiques d'entrées C1 depuis le modèle de simulation M2 et fournit des commandes cinématiques de sortie C2 au simulateur de mouvement 3 pour compenser un retard d'exécution inhérent au simulateur de mouvement 3.

15 En effet, d'une manière générale, le système de navigation et pilotage d'un mobile comprend une fonction appelée « pilote » qui est destinée à élaborer des ordres de braquage des moyens de pilotage compatibles des caractéristiques du mobile. Il s'agit d'une fonction automatique, jugeant en temps réel, grâce aux informations ou données
20 inertielles et éventuellement d'autre nature (cas d'un senseur complémentaire autre qu'inertiel), de l'accomplissement de l'ordre commandé précédemment et adaptant au besoin le niveau de l'ordre de commande à venir. Si les moyens de pilotage ne réagissent pas assez vite, le pilote va s'en rendre compte et va donner des ordres plus forts pour
25 compenser ce retard d'exécution.

Avantageusement, les commandes cinématiques d'entrées C1 présentent un profil synchrone avec celui des données cinématiques D1. De plus, les amplitudes des données cinématiques D1 et des commandes cinématiques d'entrées C1 sont cohérentes. La stimulation de la centrale
30 inertielle est alors synchrone de la cinématique angulaire du mobile,

garantissant la représentativité de la mise en œuvre de la centrale inertielle et des éventuels autres senseurs embarqués simultanément sur le simulateur de mouvements.

La figure 5 montre de manière schématique que le système de
5 contrôle fonctionnel selon la figure 4 comporte en outre un modèle (ou une modélisation) de masquage M4 qui selon cet exemple est en aval du modèle de simulation M2 et en amont du modèle d'avance de phase M3. Ainsi, le modèle de masquage M4 est alimenté en temps réel, depuis le modèle de simulation M2, par les commandes cinématiques d'entrées C1
10 et fournit des commandes cinématiques masquées C3 au modèle d'avance de phase M3 pour masquer au moins une partie des phases du mouvement du mobile.

Le modèle d'avance de phase M3 fournit alors au simulateur de mouvement 3, des commandes cinématiques de sortie C4 qui tiennent
15 compte des commandes cinématiques masquées C3 pour réaliser une trajectoire pour laquelle le débattement angulaire et/ou la dynamique du mobile est supérieur à celui autorisé par le simulateur de mouvement 3.

Ainsi, un déplacement angulaire du simulateur de mouvement 3 ou un arrêt de ce déplacement, piloté volontairement à partir du modèle
20 de masquage M4, est pris en compte par les données inertielles de mesure R et les données inertielles théoriques T1 mais n'affecte pas les commandes de pilotage D2.

En effet, selon l'exemple de la figure 3 et en vertu de la formule $I = T2 - T1 + R$, les données inertielles I ne sont pas affectées par tout
25 déplacement angulaire ou arrêt du simulateur de mouvement 3 piloté par le modèle de masquage M4.

Par ailleurs, une surveillance implémentée dans le modèle de masquage M4 permet de limiter la commande de débattement angulaire avant d'atteindre les butées matérielles ou logicielles du simulateur de
30 mouvement 3.

On notera que les modèles théorique M1, de simulation M2, d'avance de phase M3, et/ou de masquage M4 peuvent être compris dans le dispositif informatique 5 de la figure 1.

La figure 6 montre de manière schématique, un exemple d'un
5 déroulement d'une trajectoire autour d'un obstacle.

A titre d'exemple, en utilisant un simulateur de mouvement 3 sous-dimensionné ayant une capacité de déplacement angulaire autour de l'axe de lacet de +/- 100 degrés, ce qui correspond à une excursion angulaire de 200 degrés, on peut dérouler une trajectoire présentant une
10 excursion angulaire de 270 degrés. Ainsi, selon cet exemple, le mobile 21 peut parcourir une trajectoire 23 depuis un point de départ 25 jusqu'à un point d'arrivée 27 en contournant un obstacle 29 selon une excursion angulaire de 270 degrés.

En effet, au cours du déroulement de la trajectoire 23, on peut
15 modifier le positionnement angulaire d'un axe du simulateur de mouvement 3. Par exemple, on peut piloter l'axe de lacet A3 du simulateur de mouvement 3 de manière indépendante du lacet du mobile 21.

Avantageusement, au moins une partie des commandes
20 cinématiques masquées C3 peuvent dépendre d'une loi interne au modèle de masquage M3. En particulier, la loi interne est indépendante des commandes cinématiques d'entrées C1. Ainsi, on peut injecter dans le simulateur de mouvement 3, une commande de mouvement à partir du modèle de masquage M4, indépendante des commandes cinématiques
25 d'entrées C1 depuis le modèle de simulation M2. Ceci permet de dérouler une trajectoire où le mobile peut réaliser plusieurs boucles avec un simulateur de mouvement 3 présentant un débattement angulaire limité.

Par ailleurs, la trajectoire peut présenter une dynamique supérieure à celle autorisée par le simulateur de mouvement 3.

A titre d'exemple, dans le cas où, pour un événement transitoire, les commandes cinématiques d'entrées C1 comportent une commande de vitesse supérieure à ce qu'est capable de générer le simulateur de mouvement 3, les caractéristiques des données cinématiques D1 réellement exécutées par le simulateur de mouvement 3 sont minorées par rapport aux commandes cinématiques d'entrées C1. Ainsi, ce mouvement altéré est pris en compte par les données inertielles de mesure R et les données inertielles théoriques T1. Toutefois, en vertu par exemple, de la formule $I = T2 - T1 + R$, les données inertielles I ne sont pas affectées par l'altération du mouvement. Ainsi, la trajectoire n'est pas affectée par le sous-dimensionnement du simulateur de mouvement 3.

L'invention vise aussi un programme d'ordinateur téléchargeable depuis un réseau de communication comprenant des instructions de codes de programme pour l'exécution des étapes du procédé de contrôle selon l'invention lorsqu'il est exécuté sur l'ordinateur 5. Ce programme d'ordinateur peut être stocké sur un support lisible par ordinateur et peut être exécutable par un microprocesseur.

Ce programme peut utiliser n'importe quel langage de programmation, et être sous la forme de code source, code objet, ou de code intermédiaire entre code source et code objet, tel que dans une forme partiellement compilée, ou dans n'importe quelle autre forme souhaitable.

L'invention vise aussi un support d'informations lisible par un ordinateur, et comportant des instructions d'un programme d'ordinateur tel que mentionné ci-dessus.

Le support d'informations peut être n'importe quelle dispositif capable de stocker le programme. Par exemple, le support peut comporter un moyen de stockage, tel qu'une ROM, par exemple un CD ROM ou une ROM de circuit microélectronique, ou encore un moyen d'enregistrement magnétique, par exemple une disquette (floppy disc) ou un disque dur.

REVENDICATIONS

1. Procédé de contrôle fonctionnel d'une centrale inertielle (7) d'un mobile embarquée sur un simulateur de mouvement (3) et fournissant en temps
- 5 réel, des données inertielles de mesure (R) représentatives d'un mouvement appliqué par ledit simulateur de mouvement (3), caractérisé en ce qu'il comporte:
- une modélisation théorique (M1) de la centrale inertielle (7) embarquée sur le simulateur de mouvement (3), ladite modélisation théorique étant
 - 10 alimentée en temps réel par des données cinématiques (D1) réellement exécutées par le simulateur de mouvement (3) et fournissant en temps réel des données inertielles théoriques (T1) représentatives desdites données inertielles de mesure (R) censées être mesurées par la centrale inertielle (7) embarquée sur le simulateur de mouvement (3),
 - 15 -une modélisation de simulation (M2) comprenant une modélisation de la centrale inertielle dans un environnement réel de navigation, la modélisation de simulation étant alimentée en temps réel par des commandes de pilotage (D2) et fournissant, en temps réel des données inertielles de simulation (T2) représentatives des données de sorties de la
 - 20 centrale inertielle dans ledit environnement réel de navigation, ladite modélisation de simulation prenant en compte lesdites commandes de pilotage (D2) pour dérouler une trajectoire du mobile mettant en œuvre la centrale inertielle,
 - calcul desdites commandes de pilotage (D2) en fonction des données
 - 25 inertielles de mesure (R), des données inertielles de simulation (T2) et des données inertielles théoriques (T1), et
 - validation de la centrale inertielle (7), en comparant la trajectoire du mobile obtenue en mettant en œuvre la centrale inertielle, avec une trajectoire de référence prédéterminée.

2. Procédé selon la revendication 1, caractérisée en ce que les données inertielles de mesure (R) comportent des informations accélérométriques issues des accéléromètres de ladite centrale inertielle, et en ce que les données inertielles théoriques (T1) comportent des informations
5 accélérométriques théoriques.

3. Procédé selon la revendication 2, caractérisée en ce que les données inertielles de mesure (R) comportent en outre des informations gyrométriques issues des gyromètres de ladite centrale inertielle, en ce
10 que les données inertielles théoriques (T1) comportent des informations gyrométriques théoriques, et en ce que les données inertielles de simulation (T2) comportent des informations gyrométriques de simulation et des informations accélérométriques de simulation.

15 4. Procédé selon l'une quelconque des revendications 1 à 3, caractérisée en ce que lesdites commandes de pilotage (D2) sont calculées en fonction des données inertielles (I) définies par une somme entre les données inertielles de mesure (R) et les données inertielles de simulation (T2) diminuée des données inertielles théoriques (T1).

20

5. procédé selon la revendication 4, caractérisée en ce que la centrale inertielle (7) est considérée valide lorsqu'un différentiel entre les données inertielles (I) et les données inertielles de simulation (T2) est borné par une valeur de seuil prédéterminée.

25

6. Procédé selon l'une quelconque des revendications 1 à 5, caractérisée en ce qu'il comporte en outre une modélisation d'avance de phase (M3) alimentée en temps réel par des commandes cinématiques d'entrées (C1) depuis la modélisation de simulation (M2) et fournissant des commandes
30 cinématiques de sortie (C2) au simulateur de mouvement (3) pour

compenser un retard d'exécution inhérent audit simulateur de mouvement.

7. Procédé selon la revendication 6, caractérisée en ce que lesdites
5 commandes cinématiques d'entrées (C1) présentent un profil synchrone avec celui des données cinématiques (D1) et en ce que les amplitudes desdites données cinématiques (D1) et desdites commandes cinématiques d'entrées (C1) sont cohérentes.

10 8. Procédé selon la revendication 7, caractérisée en ce qu'il comporte en outre une modélisation de masquage (M4) en aval de la modélisation de simulation (M2) et en amont de la modélisation d'avance de phase (M3) de sorte que la modélisation de masquage est alimentée en temps réel par les commandes cinématiques d'entrées (C1) et fournissant des
15 commandes cinématiques masquées (C3) à la modélisation d'avance de phase (M3) pour masquer au moins une partie des phases du mouvement.

9. Procédé selon la revendication 8, caractérisée en ce que au moins une partie des commandes cinématiques masquées (C3) dépende d'une loi
20 interne à la modélisation de masquage (M4) et qui est indépendante des commandes cinématiques d'entrées (C1).

10. Système de contrôle fonctionnel d'une centrale inertielle (7) d'un mobile embarquée sur un simulateur de mouvement (3) et fournissant en
25 temps réel, des données inertielles de mesure (R) représentatives d'un mouvement appliqué par ledit simulateur de mouvement, caractérisé en ce qu'il comporte:

-un modèle théorique (M1) comprenant une modélisation de la centrale inertielle (7) embarquée sur le simulateur de mouvement (3), le modèle
30 théorique étant alimenté en temps réel par des données cinématiques

- (D1) réellement exécutées par le simulateur de mouvement et fournissant en temps réel des données inertielles théoriques (T1) représentatives desdites données inertielles de mesure (R) censées être mesurées par la centrale inertielle embarquée sur le simulateur de mouvement,
- 5 -un modèle de simulation (M2) comprenant une modélisation de la centrale inertielle dans un environnement réel de navigation, le modèle de simulation étant alimenté en temps réel par des commandes de pilotage (D2) et fournissant, en temps réel des données inertielles de simulation (T2) représentatives des données de sorties de la centrale inertielle dans
- 10 ledit environnement réel de navigation, ledit modèle de simulation (M2) prenant en compte lesdites commandes de pilotage (D2) pour dérouler une trajectoire du mobile mettant en œuvre la centrale inertielle,
- des moyens de calcul (11) pour calculer lesdites commandes de pilotage (D2) en fonction des données inertielles de mesure (R), des données
- 15 inertielles de simulation (T2) et des données inertielles théoriques (T1), et
- des moyens de validation (13) pour s'assurer de la validité de la centrale inertielle, en comparant la trajectoire du mobile obtenue en mettant en œuvre la centrale inertielle, avec une trajectoire de référence
- 20 prédéterminée.

11. Système selon l'une quelconque des revendications 9, caractérisée en ce que les moyens de calcul (11) sont destinés à déterminer lesdites commandes de pilotage (D2) en fonction des données inertielles (I) définies par une somme entre les données inertielles de mesure (R) et les

25 données inertielles de simulation (T2) diminuée des données inertielles théoriques (T1).

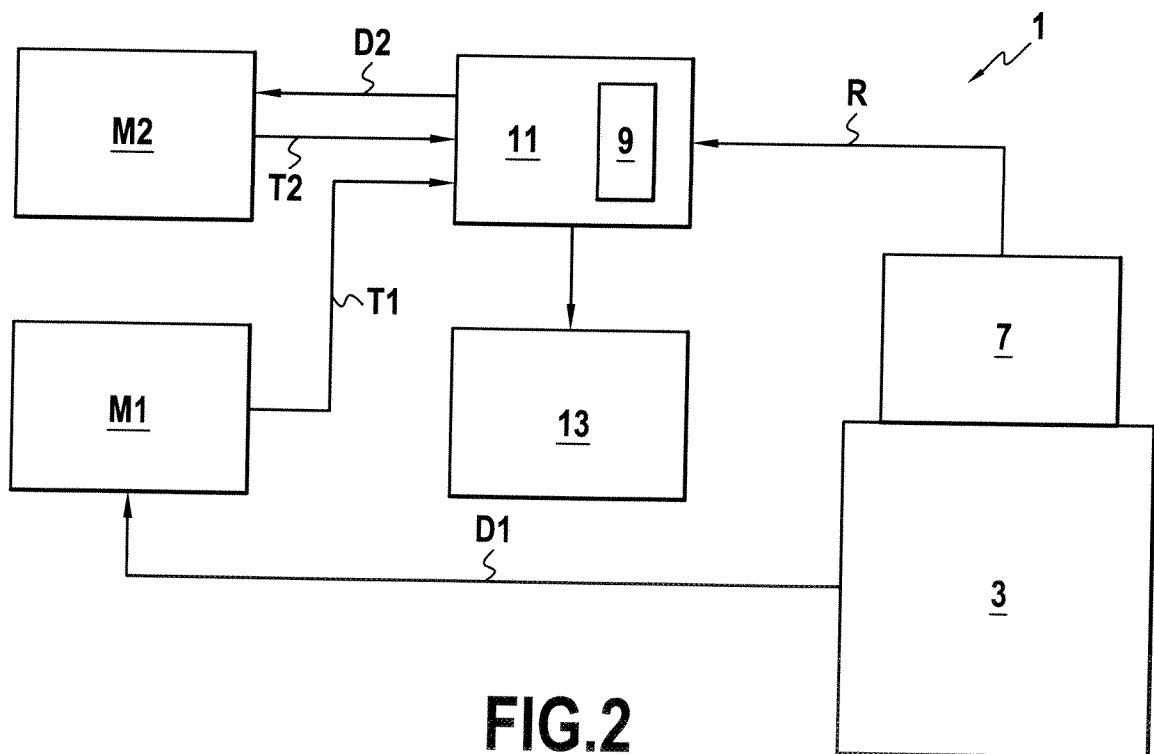
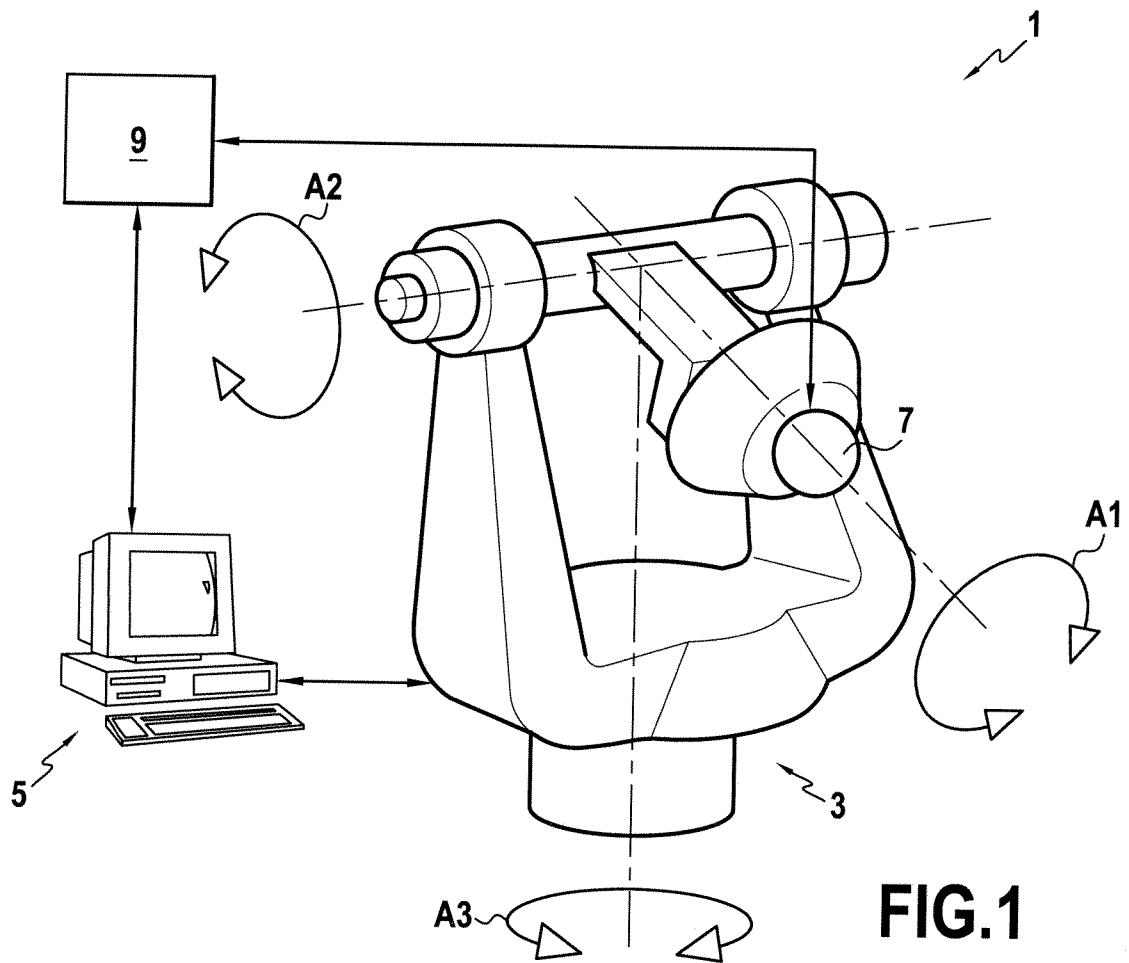
12. Système selon la revendication 10, caractérisée en ce que les moyens

30 de validation (13) sont destinés à considérer la centrale inertielle comme

étant valide lorsqu'un différentiel entre les données inertielles (I) et les données inertielles de simulation (T2) est borné par une valeur de seuil prédéterminée.

- 5 13. Système selon l'une quelconque des revendications 9 à 11, caractérisée en ce qu'il comporte en outre un modèle d'avance de phase (M3) alimenté en temps réel par des commandes cinématiques d'entrées (C1) depuis le modèle de simulation (M2) et fournissant des commandes cinématiques de sortie (C2) au simulateur de mouvement pour compenser
10 un retard d'exécution inhérent audit simulateur de mouvement.
14. Système selon la revendication 12, caractérisée en ce qu'il comporte en outre un modèle de masquage (M4) interposé entre ledit modèle de simulation (M2) et ledit modèle d'avance de phase (M3) de sorte que le
15 modèle de masquage est alimenté en temps réel par les commandes cinématiques d'entrées (C1) et fournissant des commandes cinématiques masquées (C3) au modèle d'avance de phase (M3) pour masquer au moins une partie des phases du mouvement.
- 20 15. Programme d'ordinateur, caractérisé en ce qu'il comprend des instructions de codes pour l'exécution des étapes du procédé de contrôle selon au moins l'une des revendications 1 à 9, lorsqu'il est exécuté sur un ordinateur.

1/3



2/3

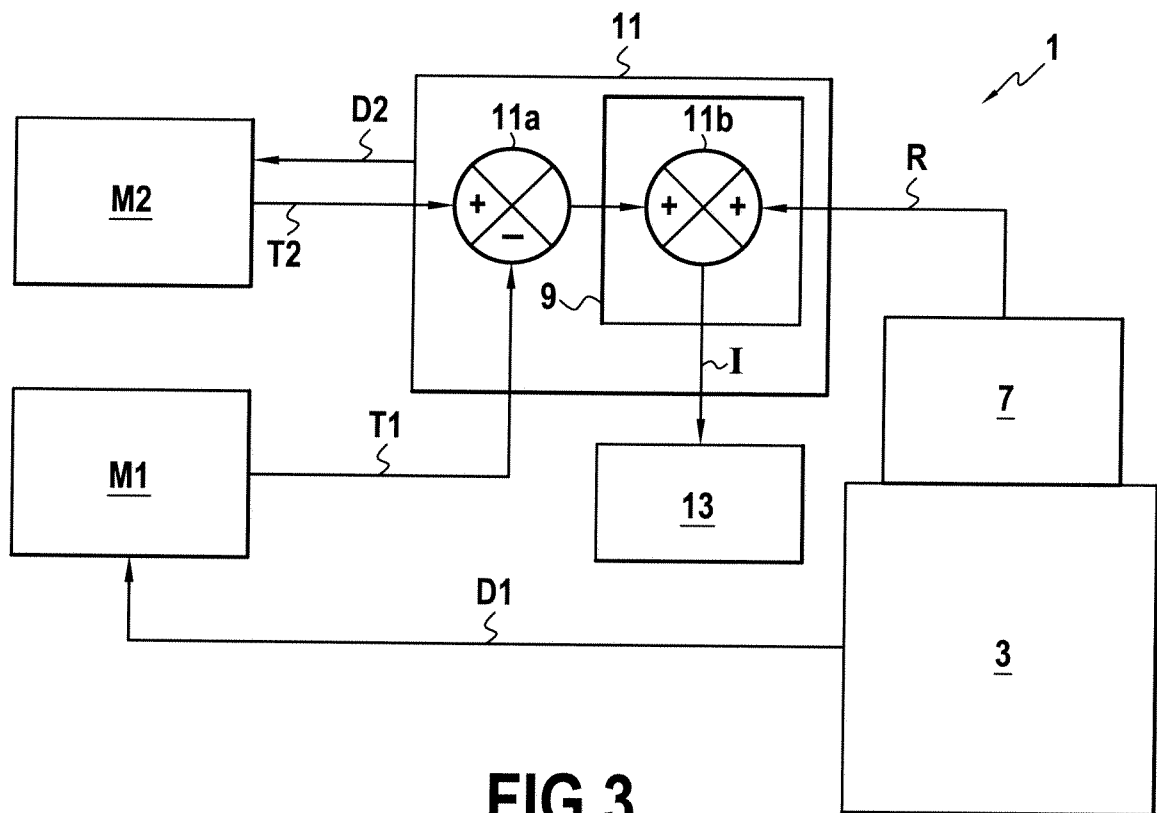


FIG.3

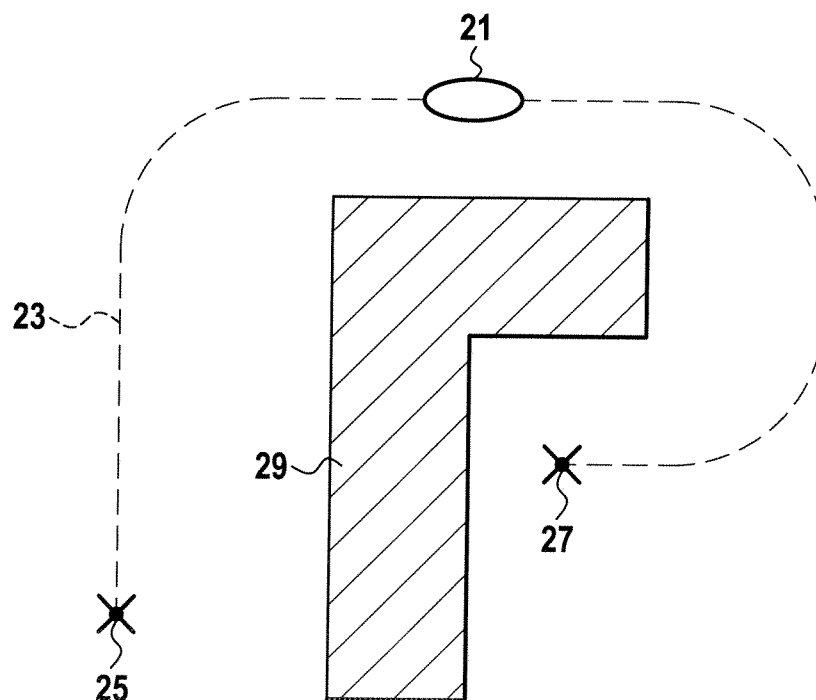


FIG.6

3/3

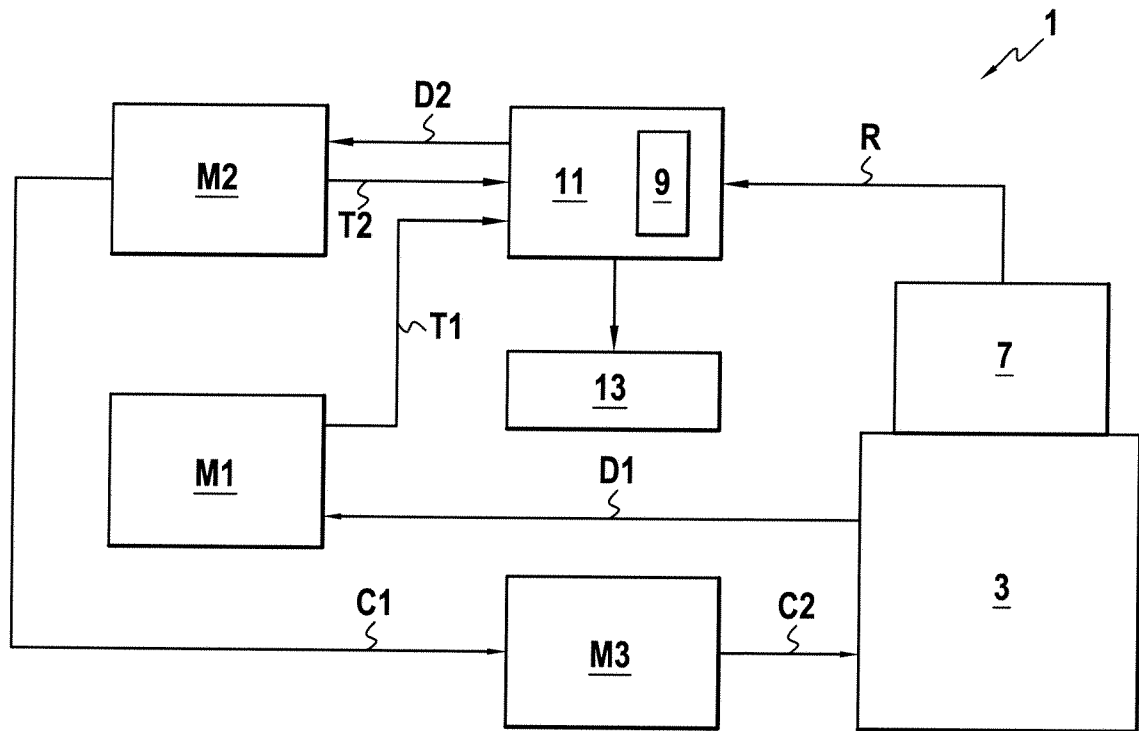


FIG. 4

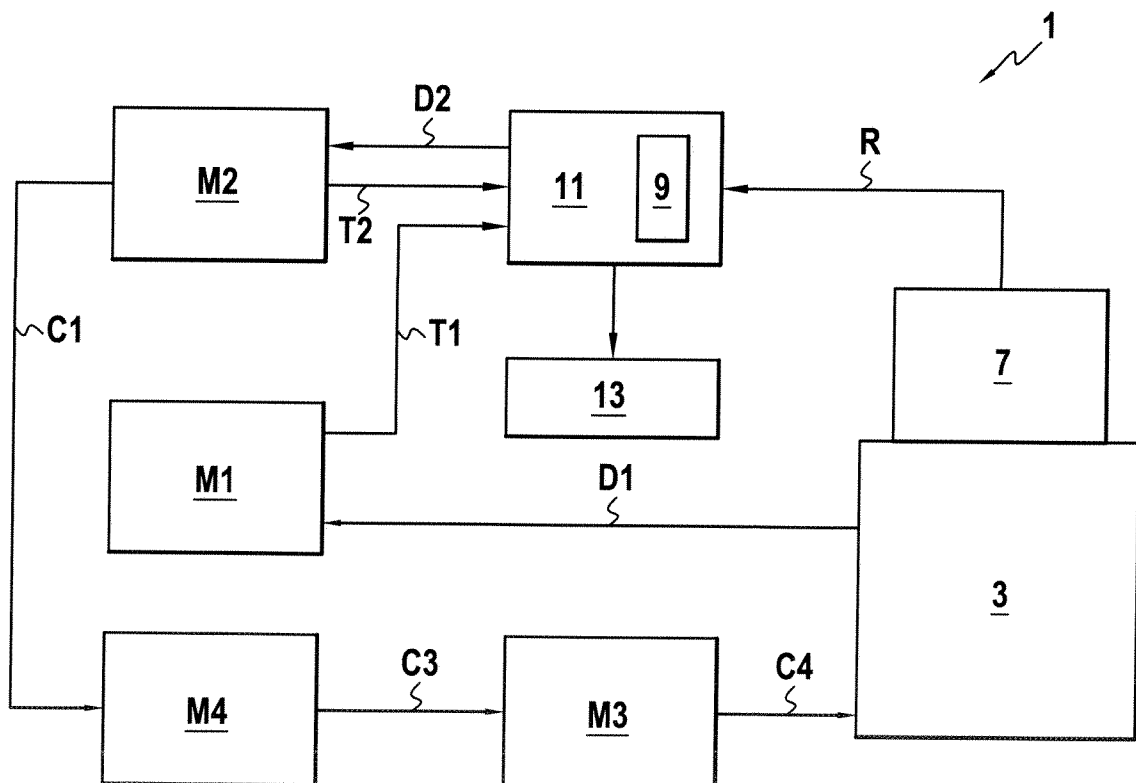


FIG. 5