

12)

DEMANDE DE BREVET D'INVENTION

A1

22) Date de dépôt : 03.07.06.

30) Priorité :

43) Date de mise à la disposition du public de la demande : 04.01.08 Bulletin 08/01.

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) : ALCATEL Société anonyme — FR.

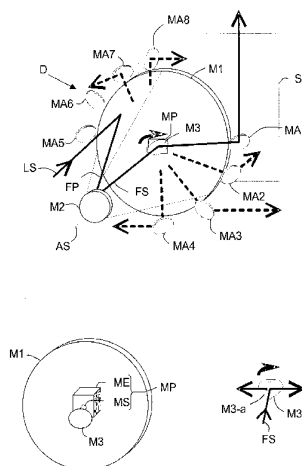
72) Inventeur(s) : SAINT HERVE et LEYRE XAVIER.

73) Titulaire(s) :

74) Mandataire(s) : MARKS & CLERK FRANCE.

54) DISPOSITIF D'ACTIONNEMENT D'UN ENGIN SPATIAL PAR REFLEXION D'UNE LUMIERE ASTRALE SUR DES MIROIRS AUXILIAIRES ORIENTES DIFFEREMMENT.

57) Un dispositif (D) est dédié à l'actionnement d'un engin spatial (S) et comprend i) un miroir primaire fixe (M1) réfléchissant de la lumière provenant d'un astre sous la forme d'un faisceau lumineux primaire, ii) un miroir secondaire (M2) réfléchissant dans une direction choisie une partie au moins du faisceau lumineux primaire, sous la forme d'un faisceau secondaire, iii) au moins deux miroirs auxiliaires (MA1-MA8) placés en des endroits choisis et chargés de réfléchir une partie au moins du faisceau lumineux secondaire issu du miroir secondaire (M2) dans des directions différentes choisies afin d'induire des déplacements différents de l'engin spatial (S), et iv) des moyens de positionnement sélectif (MP) chargés de provoquer la réflexion sélective du faisceau lumineux secondaire en direction de l'un au moins des miroirs auxiliaires (MA1-MA8), de sorte que sa réflexion sur le(s) miroir(s) auxiliaire(s) induise un déplacement choisi de l'engin spatial (S).



FR 2 903 077 - A1



DISPOSITIF D'ACTIONNEMENT D'UN ENGIN SPATIAL PAR RÉFLEXION D'UNE LUMIÈRE ASTRALE SUR DES MIROIRS AUXILIAIRES ORIENTÉS DIFFÉREMMENT

5

L'invention concerne le domaine des engins spatiaux, tels que des satellites d'observation, volant éventuellement en formation, des sondes, ou tout autre engin spatial se trouvant sur tout type de trajectoire (par exemple en orbite autour d'un corps, comme par exemple la Terre, ou sur une trajectoire interplanétaire), et plus précisément celui de l'actionnement de tels engins spatiaux.

On entend ici par « actionnement » le fait d'agir sur un engin spatial afin de modifier finement, voire très finement, sa position dans l'espace et/ou son attitude, par exemple par génération d'un couple (ou moment de forces) et/ou d'une translation (également appelée « delta-V »).

Comme le sait l'homme de l'art, dans certaines missions spatiales l'attitude et/ou la position d'un engin spatial doi(ven)t être contrôlée(s) avec une (grande) précision. Cela peut par exemple être le cas dans une mission mettant en œuvre des mesures interférométriques ou des lois de balayage très précises, ou dans le cas d'un vol en formation, par exemple pour positionner précisément diverses parties d'un instrument les unes par rapport aux autres.

Pour ce faire, les engins spatiaux sont généralement pourvus de propulseur(s) à gaz froid ou électrique(s). Mais, de tels propulseurs ne sont généralement pas suffisamment précis, doivent faire l'objet d'une étude d'aptitude (« qualification ») en raison de leur complexité, ont une durée de vie limitée lorsqu'ils consomment du carburant, et peuvent parfois induire autour de l'engin spatial un environnement polluant de gaz/plasma qui peut s'avérer critique en présence d'instrument(s) d'optique. Les propulsions électriques exigent de plus, en général, une forte puissance pour fonctionner, ce qui influence la conception même de l'engin spatial.

Il a également été proposé d'utiliser la lumière solaire, et plus

précisément la pression qu'elle exerce, pour induire un couple (de force) sur un engin spatial. Ainsi, on peut utiliser une espèce de télescope comportant un miroir primaire chargé de réfléchir la lumière solaire, sous la forme d'un faisceau lumineux primaire, en direction d'un miroir secondaire, ce dernier
5 réfléchissant alors une fraction au moins du faisceau lumineux primaire dans une direction choisie de manière à induire sur l'engin spatial une poussée dans une direction opposée à la direction de réflexion choisie. L'inconvénient principal de cette solution réside dans le fait qu'elle ne permet de générer qu'une unique force dans une unique direction choisie.

10 Aucune solution connue n'apportant une entière satisfaction, l'invention a donc pour but d'améliorer la situation, et notamment d'induire sur un engin spatial différents couples et/ou différentes translations, en fonction des besoins, si possible en consommant très peu d'énergie.

Elle propose à cet effet un dispositif destiné à actionner un engin
15 spatial, et comprenant un miroir primaire fixe chargé de réfléchir de la lumière provenant d'un astre en direction d'un miroir secondaire, sous la forme d'un faisceau lumineux primaire, ce miroir secondaire étant lui-même chargé de réfléchir dans (au moins) une direction choisie une partie au moins du faisceau lumineux primaire, sous la forme d'un faisceau secondaire.

20 Ce dispositif d'actionnement se caractérise par le fait qu'il comprend :

- au moins deux miroirs auxiliaires placés en des endroits choisis et chargés de réfléchir une partie au moins du faisceau lumineux secondaire qui est issu du miroir secondaire dans des directions différentes choisies de manière à induire des déplacements différents de l'engin spatial, et
- 25 - des moyens de positionnement (ou actionneur) sélectif chargé(s) de provoquer la réflexion sélective du faisceau lumineux secondaire en direction de l'un au moins des miroirs auxiliaires, de sorte que sa réflexion sur le(s) miroir(s) auxiliaire(s) induise un déplacement choisi de l'engin spatial.

30 Un unique actionneur (au minimum) est ainsi nécessaire pour induire la création de la totalité des forces possibles et des couples possibles autour de trois axes, alors qu'un dispositif de l'art antérieur requiert toujours plusieurs tuyères et autant ou plus de commandes (par exemple de vannes) pour

parvenir au même résultat.

Le dispositif selon l'invention peut comporter d'autres caractéristiques qui peuvent être prises séparément ou en combinaison, et notamment :

- 5 - dans un premier exemple de réalisation, son miroir secondaire peut par exemple être solidarisé à ses moyens de positionnement afin de pouvoir être placé par ces derniers dans des positions différentes, choisies de manière à permettre chacune la réflexion du faisceau lumineux secondaire vers au moins un miroir auxiliaire choisi ;
 - 10 ➤ son miroir secondaire peut par exemple être chargé de séparer le faisceau lumineux secondaire en au moins deux parties afin de transmettre simultanément ces deux parties en direction de deux miroirs auxiliaires choisis ;
- 15 - dans un deuxième exemple de réalisation, son miroir secondaire peut par exemple être fixe par rapport au miroir primaire. Dans ce cas, il comprend un miroir de renvoi placé sur le trajet du faisceau lumineux secondaire et solidarisé aux moyens de positionnement afin de pouvoir être placé par ces derniers dans des positions différentes, choisies de manière à permettre chacune la réflexion du faisceau lumineux secondaire vers au moins un miroir auxiliaire choisi ;
- 20 - dans un troisième exemple de réalisation, il peut comprendre un miroir de renvoi fixe par rapport au miroir primaire et placé sur le trajet du faisceau lumineux secondaire. Dans ce cas, le miroir secondaire est solidarisé aux moyens de positionnement afin de pouvoir être placé par ces derniers dans des positions différentes, choisies de manière à permettre chacune la réflexion du faisceau lumineux secondaire vers des zones de réflexion différentes du miroir de renvoi, dédiées à la réflexion vers des miroirs auxiliaires différents ;
- 25 - dans les deuxième et troisième exemples de réalisation, le miroir de renvoi peut par exemple être chargé de séparer le faisceau lumineux secondaire en au moins deux parties afin de transmettre simultanément ces deux parties en direction de deux miroirs auxiliaires choisis ;
- 30 - ses moyens de positionnement (ou actionneur(s)) peuvent comprendre un moyen de support solidarisé audit miroir secondaire ou au miroir de renvoi

- et des moyens de déplacement chargés de déplacer le moyen de support ;
- ces moyens de déplacement peu(ven)t par exemple être agencé(s) sous la forme d'un moteur électrique propre à entraîner le moyen de support en rotation autour d'un axe de rotation orienté de façon choisie ;
 - 5 ➤ en variante, les moyens de déplacement peuvent être agencés sous la forme d'un élément piézoélectrique ;
 - certains au moins de ses miroirs, parmi le miroir primaire, le miroir secondaire et les miroirs auxiliaires, peuvent éventuellement constituer ensemble un télescope ;
 - 10 - certains au moins de ses miroirs auxiliaires peuvent être installés dans des positions fixes par rapport au miroir primaire ;
 - il peut comprendre des moyens de positionnement sélectif auxiliaires chargés de placer certains au moins des miroirs auxiliaires dans des positions différentes qui sont choisies de sorte qu'ils puissent chacun
 - 15 réfléchir le faisceau lumineux secondaire dans différentes directions choisies ;
 - tous les éléments qui le constituent peuvent être destinés à être solidarités à l'engin spatial à actionner ;
 - en variante, les éléments qui le constituent peuvent être destinés à être
 - 20 répartis sur au moins deux engins spatiaux.

L'invention propose également un engin spatial, comme par exemple un satellite, une partie de satellite, une sonde spatiale, une partie d'une sonde spatiale, ou tout autre engin spatial se trouvant sur tout type de trajectoire dans l'espace, équipé d'un dispositif d'actionnement du type de celui présenté

25 ci-avant.

L'invention propose également un ensemble d'engins spatiaux destinés à voler en formation, et dans lequel l'un au moins des engins spatiaux est un engin spatial du type de celui présenté ci-avant et est agencé pour utiliser son dispositif d'actionnement afin de coordonner sa trajectoire

30 avec au moins un autre de ses engins spatiaux.

D'autres caractéristiques et avantages de l'invention apparaîtront à l'examen de la description détaillée ci-après, et des dessins annexés, sur

lesquels :

- la figure 1 illustre de façon très schématique un engin spatial équipé d'un exemple de réalisation d'un dispositif d'actionnement selon l'invention,
- la figure 2 illustre de façon très schématique un exemple de réalisation de
5 moyens de positionnement sélectif d'un miroir de renvoi, et
- la figure 3 illustre de façon très schématique un exemple de réalisation d'un miroir de renvoi constitué de deux demi-miroirs.

Les dessins annexés pourront non seulement servir à compléter l'invention, mais aussi contribuer à sa définition, le cas échéant.

10 L'invention a pour objet d'induire sur un engin spatial, si possible avec une énergie très réduite, et en fonction des besoins, différents couples et/ou différentes translations.

Dans ce qui suit, on considère à titre d'exemple non limitatif que l'engin spatial est un satellite, par exemple dédié à l'observation,
15 éventuellement en formation. Mais, l'invention n'est pas limitée à ce type d'engin spatial. Elle concerne en effet tout type d'engin spatial dont l'attitude et/ou la position doi(ven)t être contrôlée(s) avec une (grande) précision sur n'importe quel type de trajectoire ou d'orbite. On notera cependant que l'invention ne peut concerner que les situations dans lesquelles un engin
20 spatial doit subir de très faibles déplacements (rotation et/ou translations). Par conséquent, l'invention est particulièrement bien adaptée, bien que de façon non exclusive, au contrôle final très précis d'attitude et/ou de position au sein d'une boucle de contrôle de positionnement.

On se réfère tout d'abord aux figures 1 et 2 pour décrire un exemple
25 de réalisation d'un dispositif D, selon l'invention, destiné à actionner un engin spatial S (ici un satellite d'observation).

Comme cela est très schématiquement illustré sur la figure 1, un dispositif d'actionnement D, selon l'invention, comprend au moins un miroir primaire M1 fixe solidarisé à un engin spatial S, un miroir secondaire M2, au
30 moins deux miroirs auxiliaires MA_j (ici j = 1 à 8 à titre d'exemple non limitatif, mais il peut prendre n'importe quelle valeur supérieure ou égale à deux), et des moyens de positionnement MP. Dans ce qui suit on appelle N le nombre de miroirs auxiliaires MA_j (soit j = 1 à N).

Le miroir primaire M1 est installé sur le satellite S de manière à pointer dans la direction AS d'un astre lumineux, comme par exemple le soleil. Il est chargé de réfléchir une partie de la lumière LS qui provient de cet astre en direction du miroir secondaire M2, sous la forme d'un faisceau
5 lumineux primaire FP.

Le miroir secondaire M2 est chargé de réfléchir, dans (au moins) une direction choisie et sous la forme d'un faisceau secondaire FS, une partie au moins du faisceau lumineux primaire FP issu du miroir primaire M1.

Comme on le verra plus loin, ce miroir secondaire M2 peut être soit
10 fixe soit orientable (grâce aux moyens de positionnement MP) par rapport au miroir primaire M1.

On notera que certains au moins des miroirs, parmi le miroir primaire M1, le miroir secondaire M2 et les miroirs auxiliaires MA_j, peuvent constituer ensemble un télescope. Par exemple, le miroir secondaire M2 peut être
15 éventuellement positionné suivant le même axe AS que le miroir primaire M1 de manière à constituer ensemble un télescope.

Mais, cela n'est pas obligatoire. Le miroir secondaire M2 peut en effet être positionné hors d'axe par rapport au miroir primaire M1. Il s'agit en effet, essentiellement, de canaliser l'énergie solaire sans chercher à créer une
20 image ou à maintenir une quelconque « qualité optique » au travers de l'instrument.

Les dimensions respectives des miroirs primaire M1 et secondaire M2 sont notamment choisies en fonction de l'intensité des couples et/ou forces à appliquer au satellite S.

25 Dans l'exemple illustré sur la figure 1, les miroirs auxiliaires MA_j sont au nombre de huit (N=8) à titre purement illustratif, et non limitatif. Tout autre nombre N supérieur ou égal à deux peut être envisagé. Ainsi, si l'on veut pouvoir créer la totalité des forces possibles et des couples possibles autour de trois axes, les miroirs auxiliaires MA_j peuvent être au nombre de 12 (6 pour
30 les rotations et 6 pour les forces/translations). Ce nombre N égal à 12 peut varier. Ainsi, on peut l'augmenter en ajoutant des miroirs auxiliaires MA_j particuliers pour obtenir un effet privilégié dans une direction donnée ou autour d'un axe particulier, ou le diminuer en attribuant à certains au moins

des miroirs auxiliaires MAj deux fonctions (par exemple être à la fois utilisables pour créer une rotation (couple de forces) et, en association avec un autre miroir auxiliaire MAj, pour créer un déplacement (force pure)).

Les N miroirs auxiliaires MAj sont placés en des endroits choisis de manière à pouvoir réfléchir une partie au moins du faisceau lumineux secondaire FS, qui est issu du miroir secondaire M2, dans des directions différentes choisies. Lorsque des photons du faisceau lumineux secondaire FS sont réfléchis dans une direction choisie par un miroir auxiliaire MAj sélectionné, cela induit une force (pression solaire) dans une direction opposée à ladite direction choisie, qui peut provoquer un déplacement du satellite S ainsi qu'une rotation (couple) si la direction émergente du rayon n'est pas alignée avec le centre de gravité du satellite S. Par conséquent, chaque miroir auxiliaire MAj est destiné à induire un effet dans une direction choisie, et par exemple deux miroirs auxiliaires MAj, MAj' placés dans des positions symétriques peuvent induire, lorsqu'ils réfléchissent simultanément deux parties du faisceau lumineux secondaire FS, soit un couple pur (autour du centre de gravité du satellite S) et donc une rotation pure, soit une translation pure (ou delta-V). On peut également obtenir un effet similaire à celui obtenu dans le cas d'une illumination simultanée de deux miroirs auxiliaires MAj et MAj' en éclairant consécutivement dans le temps deux miroirs auxiliaires MAj et MAj' (voire plus de deux), si l'on préfère utiliser un seul faisceau (et non un faisceau scindé en deux).

Les moyens de positionnement sélectif MP sont chargés de provoquer sélectivement la réflexion du faisceau lumineux secondaire FS en direction d'un ou plusieurs (par exemple deux) miroirs auxiliaires sélectionnés MAj, afin que chaque miroir auxiliaire sélectionné MAj le réfléchisse dans la direction choisie correspondante en induisant une force ou un couple choisi, et donc un déplacement ou une rotation choisi(e) du satellite S.

Ces moyens de positionnement sélectif MP peuvent contrôler l'orientation du miroir secondaire M2 et/ou d'un miroir de renvoi M3 intercalé entre le miroir secondaire M2 et les miroirs auxiliaires MAj sur le trajet du faisceau lumineux secondaire FS. Ils sont donc formés d'un ou plusieurs éléments d'actionnement (ou actionneur(s)).

Dans l'exemple illustré sur les figures 1 et 2, le miroir secondaire M2 est fixe par rapport au miroir primaire M1, tandis qu'un miroir de renvoi M3 est solidarisé aux moyens de positionnement MP afin de pouvoir être orienté dans différentes positions choisies par ces derniers, de manière à pouvoir
5 réfléchir dans chacune de ses positions le faisceau lumineux secondaire FS vers au moins un miroir auxiliaire MAj choisi.

Le miroir de renvoi M3 est par exemple un miroir plan permettant de réfléchir à 90° (en direction d'un miroir auxiliaire MAj fonction de sa position personnelle) le faisceau lumineux secondaire FS issu du miroir secondaire
10 M2. Dans ce cas, le dispositif D ne peut induire sur le satellite S, à un instant donné, qu'un couple, généralement non pur (car associé à une force), dont la direction et le sens dépendent de la direction de réflexion du miroir auxiliaire MAj sélectionné (c'est-à-dire celui qui effectue la réflexion finale du faisceau lumineux secondaire FS).

15 Dans l'exemple illustré sur la figure 1, les moyens de positionnement MP sont agencés de manière à placer le miroir de renvoi M3 dans plusieurs orientations (positions) différentes qui correspondent respectivement au nombre N de miroirs auxiliaires MAj.

Comme cela est schématiquement illustré sur la figure 2, les moyens
20 de positionnement (ou actionneur) MP peuvent par exemple comporter un support MS solidarisé au miroir de renvoi M3 et des moyens de déplacement ME chargés de déplacer le support MS. Ce dernier peut par exemple se présenter sous la forme d'un axe dont l'une des extrémités est couplée à la face arrière du miroir de renvoi M3 et dont l'autre extrémité (opposé) est
25 déplacée par les moyens de déplacement ME.

Les moyens de déplacement ME peuvent par exemple comporter un
moteur électrique fixe par rapport au miroir primaire M1 et éventuellement de type pas-à-pas. Ce moteur ME est par exemple conçu de manière à entraîner le support MS en rotation (ou à le faire pivoter) autour d'un axe de rotation
30 orienté de façon choisie en fonction des positions respectives des miroirs auxiliaires MAj destinataires du faisceau lumineux secondaire FS. Mais, le moteur ME pourrait être également conçu de manière à entraîner le support MS en translation suivant un axe orienté de façon choisie. Plus généralement,

le type d'entraînement que met en œuvre le moteur ME dépend des positions respectives des miroirs auxiliaires MAj par rapport à la position du miroir de renvoi M3.

Les moyens de déplacement ME peuvent se présenter sous d'autres formes qu'un moteur (électrique). Ainsi, ils peuvent être agencés sous la forme d'actionneurs piézoélectriques. Dans ce cas, le miroir de renvoi M3 est solidarisé à l'actionneur piézoélectrique.

Lorsque le miroir de renvoi M3 réfléchit tout le faisceau lumineux secondaire FS qu'il reçoit vers un seul miroir auxiliaire MAj, cela ne peut pas induire de couple pur sur le satellite S. Cependant, en choisissant des miroirs successifs différents pendant des durées choisies, on peut soumettre le satellite S, en moyenne, à des couples purs ou des forces pures qui provoquent une rotation pure ou une translation dans une direction choisie, grâce à un effet de moyennage.

Mais, dans une variante, il est possible de soumettre directement le satellite S à une force pure ou un couple pur choisi(e) (dans des direction et sens choisis). Pour ce faire, on peut par exemple utiliser un miroir de renvoi M3, constitué de deux demi-miroirs M3-a et M3-b, comme illustré sur la figure 3, ainsi que des paires de miroirs auxiliaires MAj placées de façon sensiblement symétrique par rapport au miroir de renvoi M3 (par exemple à sa périphérie comme illustré sur la figure 1). Grâce à cet agencement, le faisceau lumineux secondaire FS qui parvient sur la face réfléchissante du miroir de renvoi M3 peut être séparé par les deux demi-miroirs M3-a et M3-b en deux parties qui sont respectivement réfléchies en direction des deux miroirs auxiliaires de la paire qui correspond à la position en cours dudit miroir de renvoi M3 (chaque position (ou orientation) du miroir de renvoi M3 permet en effet de sélectionner l'une des paires). Ainsi, les deux demi-miroirs M3-a et M3-b peuvent à leur tour réfléchir les deux parties du faisceau lumineux secondaire FS dans des direction et sens choisis symétriques induisant ainsi un couple ou une force pur(e) sur le satellite S.

Dans une première variante non représentée, le dispositif d'actionnement D peut ne pas comporter de miroir de renvoi M3. Dans ce cas, c'est le miroir secondaire M2 qui est solidarisé aux moyens de

positionnement MP afin de pouvoir être orienté dans différentes positions choisies par ces derniers. Dans ce cas, chaque orientation choisie du miroir secondaire M2 est dédiée à la réflexion vers au moins un miroir auxiliaire MAj choisi.

5 Dans cette première variante, les moyens de positionnement MP peuvent être du même type que ceux décrits ci-avant. De même, le miroir secondaire M2 joue le rôle du miroir de renvoi M3 décrit ci-avant, et par conséquent il réfléchit directement le faisceau lumineux secondaire FS (qu'il génère) vers les miroirs auxiliaires MAj.

10 Dans une seconde variante non représentée, le dispositif d'actionnement D peut comporter un miroir de renvoi M3 fixe par rapport au miroir primaire M1 et un miroir secondaire M2 solidarisé aux moyens de positionnement MP afin de pouvoir être orienté dans différentes positions choisies par ces derniers. Dans ce cas, les miroirs auxiliaires MAj sont par
15 exemple placés les uns à côté des autres et orientés dans des positions différentes, et à chaque orientation choisie du miroir secondaire M2 correspond une zone de réflexion du faisceau lumineux secondaire FS sur le miroir de renvoi M3, qui est dédiée à un miroir auxiliaire MAj.

Dans cette seconde variante, les moyens de positionnement MP
20 peuvent être du même type que ceux décrits ci-avant.

Dans les trois modes de réalisation présentés ci-avant les miroirs auxiliaires MAj sont installés dans des positions fixes par rapport au miroir primaire M1. Mais, cela n'est pas une obligation. On peut en effet envisager que certains miroirs auxiliaires soient fixes par rapport au miroir primaire M1,
25 tandis que les autres peuvent être placés par des moyens de positionnement sélectif auxiliaires dans des positions différentes, choisies pour qu'ils puissent chacun réfléchir le faisceau lumineux secondaire FS dans différentes directions choisies de manière à induire des couples ou forces différent(e)s. On peut également envisager que tous les miroirs auxiliaires MAj puissent
30 être placés par des moyens de positionnement sélectif auxiliaires dans des positions différentes, choisies pour qu'ils puissent chacun réfléchir le faisceau lumineux secondaire FS dans différentes directions choisies de manière à induire des couples différents. Les moyens de positionnement sélectif

auxiliaires peuvent être du même type que les moyens de positionnement sélectif MP décrits précédemment.

On notera que des moyens de positionnement de secours peuvent être éventuellement prévus sans augmenter de façon significative la charge
5 du satellite S.

Le dispositif d'actionnement selon l'invention offre un certain nombre d'avantages, parmi lesquels :

- il peut réfléchir la lumière solaire dans n'importe quelle direction choisie parmi un ensemble de directions prédéfinies, au moyen d'un unique
10 actionneur (dans le mode de réalisation le plus simple), de manière à induire des couples et/ou des forces dans n'importe laquelle desdites directions prédéfinies,
- il consomme très peu d'énergie, typiquement quelques Watts,
- il n'induit pas de pollution dans l'environnement du satellite,
- 15 - il met en œuvre une technologie très simple qui ne nécessite pas d'étude d'aptitude (« qualification spatiale »),
- son coût est réduit du fait que ses éléments optiques n'ont pas besoin d'être de grande qualité. On notera en effet, qu'il n'est par exemple pas nécessaire d'utiliser des miroirs en verre, mais que de simples miroirs en
20 métal (ou équivalent) peuvent suffire, car il est seulement nécessaire de canaliser l'énergie solaire recueillie. Il est notamment inutile que le pinceau lumineux sortant du dispositif crée en quelque endroit que ce soit une image fidèle du soleil ou plus généralement d'objets du flux lumineux entrant. Le principe de l'invention s'applique donc à tout type de système
25 collecteur de flux quel que soit son arrangement,
- la précision des mouvements des moyens de positionnement n'est pas critique,
- la combinaison optique utilisée pour canaliser l'énergie solaire peut éventuellement être ajustée de sorte que soit très petit le mouvement
30 nécessaire au miroir, dont la position est contrôlée par les moyens de positionnement MP, pour faire passer son faisceau d'un miroir auxiliaire MA_j à un autre MA_{j'} (par exemple au moyen d'un grandissement optique

adéquat). Cela permet en effet de simplifier les moyens de positionnement MP et peut offrir d'autres avantages,

- du fait de son positionnement à l'extérieur de l'engin spatial il peut servir en outre (indépendamment de sa fonction première) d'écran de protection, notamment thermique, pour ce dernier, et par conséquent remplacer tout ou partie de ses écrans de protection,
- du fait des intensités très faibles des couples et/ou forces qu'il induit, il permet de finaliser avec une grande précision la définition de la position et/ou de l'attitude de son engin spatial.

L'invention ne se limite pas aux modes de réalisation de dispositif d'actionnement et d'engin spatial décrits ci-avant, seulement à titre d'exemple, mais elle englobe toutes les variantes que pourra envisager l'homme de l'art dans le cadre des revendications ci-après.

Ainsi, dans ce qui précède on a décrit un exemple de réalisation d'un dispositif d'actionnement dans lequel tous les éléments qui le constituent sont solidarisés à un engin spatial devant être actionné. Mais, l'invention n'est pas limitée à cet exemple de réalisation. En effet, les éléments qui constituent le dispositif d'actionnement peuvent être répartis sur au moins deux engins spatiaux distants l'un de l'autre et volant en formation.

Par ailleurs, l'invention concerne également les ensembles d'engins spatiaux destinés à voler en formation, et dans lesquels l'un au moins des engins spatiaux comprend un dispositif d'actionnement qu'il utilise pour coordonner sa trajectoire avec l'un au moins des autres engins spatiaux (de son ensemble).

REVENDICATIONS

1. Dispositif (D) d'actionnement d'un engin spatial (S), comprenant un miroir primaire fixe (M1) propre à réfléchir de la lumière provenant d'un astre
5 en direction d'un miroir secondaire (M2), sous la forme d'un faisceau lumineux primaire, ledit miroir secondaire (M2) étant alors propre à réfléchir dans une direction choisie une partie au moins dudit faisceau lumineux primaire, sous la forme d'un faisceau secondaire, caractérisé en ce qu'il comprend i) au moins deux miroirs auxiliaires (MA1-MA8) placés en des endroits choisis et propres
10 à réfléchir une partie au moins dudit faisceau lumineux secondaire issu dudit miroir secondaire (M2) dans des directions différentes choisies de manière à induire des déplacements différents dudit engin spatial (S), et ii) des moyens de positionnement sélectif (MP) agencés pour provoquer la réflexion sélective dudit faisceau lumineux secondaire en direction de l'un au moins desdits
15 miroirs auxiliaires (MA1-MA8), de sorte que sa réflexion sur le(s)dit(s) miroir(s) auxiliaire(s) induise un déplacement choisi dudit engin spatial (S).

2. Dispositif selon la revendication 1, caractérisé en ce que ledit miroir secondaire (M2) est solidarisé auxdits moyens de positionnement (MP) de manière à pouvoir être placé par ces derniers dans des positions différentes,
20 choisies de manière à permettre chacune la réflexion dudit faisceau lumineux secondaire vers au moins un miroir auxiliaire (MA1-MA8) choisi.

3. Dispositif selon la revendication 2, caractérisé en ce que ledit miroir secondaire (M2) est agencé pour séparer ledit faisceau lumineux secondaire en au moins deux parties de manière à transmettre simultanément ces deux
25 parties en direction de deux miroirs auxiliaires choisis.

4. Dispositif selon la revendication 1, caractérisé en ce que ledit miroir secondaire (M2) est fixe par rapport audit miroir primaire (M1), et en ce qu'il comprend un miroir de renvoi (M3) placé sur le trajet dudit faisceau lumineux secondaire et solidarisé auxdits moyens de positionnement (MP) de manière
30 à pouvoir être placé par ces derniers dans des positions différentes, choisies de manière à permettre chacune la réflexion dudit faisceau lumineux secondaire vers au moins un miroir auxiliaire choisi.

5. Dispositif selon la revendication 1, caractérisé en ce qu'il comprend

un miroir de renvoi (M3) fixe par rapport audit miroir primaire (M1) et placé sur le trajet dudit faisceau lumineux secondaire, et en ce que ledit miroir secondaire (M2) est solidarisé auxdits moyens de positionnement (MP) de manière à pouvoir être placé par ces derniers dans des positions différentes,
5 choisies de manière à permettre chacune la réflexion dudit faisceau lumineux secondaire vers des zones de réflexion différentes dudit miroir de renvoi (M3), dédiées à la réflexion vers des miroirs auxiliaires (MA1-MA8) différents.

6. Dispositif selon l'une des revendications 4 et 5, caractérisé en ce que ledit miroir de renvoi (M3) est agencé pour séparer ledit faisceau
10 lumineux secondaire en au moins deux parties de manière à transmettre simultanément ces deux parties en direction de deux miroirs auxiliaires choisis.

7. Dispositif selon l'une des revendications 2 à 6, caractérisé en ce que
lesdits moyens de positionnement (MP) comprennent un moyen de support
15 (MS) solidarisé audit miroir secondaire (M2) ou audit miroir de renvoi (M3) et des moyens de déplacement (ME) propres à déplacer ledit moyen de support (MS).

8. Dispositif selon la revendication 7, caractérisé en ce que lesdits
moyens de déplacement (ME) sont agencés sous la forme d'un moteur
20 électrique propre à entraîner ledit moyen de support (MS) en rotation autour d'un axe de rotation orienté de façon choisie.

9. Dispositif selon la revendication 7, caractérisé en ce que lesdits
moyens de déplacement (ME) sont agencés sous la forme d'un élément
piézoélectrique.

25 10. Dispositif selon l'une des revendications 1 à 9, caractérisé en ce que certains au moins desdits miroirs, parmi le miroir primaire (M1), le miroir secondaire (M2) et les miroirs auxiliaires (MA_j), constituent ensemble un télescope.

11. Dispositif selon l'une des revendications 1 à 10, caractérisé en ce
30 que certains au moins desdits miroirs auxiliaires (MA1-MA8) sont installés dans des positions fixes par rapport audit miroir primaire (M1).

12. Dispositif selon l'une des revendications 1 à 10, caractérisé en ce qu'il comprend des moyens de positionnement sélectif auxiliaires agencés

pour placer certains au moins desdits miroirs auxiliaires (MA1-MA8) dans des positions différentes, choisies de sorte qu'ils puissent chacun réfléchir ledit faisceau lumineux secondaire dans différentes directions choisies.

5 13. Dispositif selon l'une des revendications 1 à 12, caractérisé en ce que tous les éléments qui le constituent sont propres à être solidarisés audit engin spatial à actionner.

14. Dispositif selon l'une des revendications 1 à 12, caractérisé en ce que les éléments qui le constituent sont propres à être répartis sur au moins deux engins spatiaux distants l'un de l'autre.

10 15. Engin spatial (S), caractérisé en ce qu'il comprend un dispositif d'actionnement (D) selon l'une des revendications précédentes.

16. Engin spatial selon la revendication 15, caractérisé en ce qu'il est choisi dans un groupe comprenant au moins des satellites, des sondes spatiales, des parties de satellite et des parties de sonde spatiale.

15 17. Ensemble d'engins spatiaux (S) destinés à voler en formation, caractérisé en ce que l'un au moins desdits engins spatiaux est un engin spatial (S) selon l'une des revendications 15 et 16, agencé pour utiliser son dispositif d'actionnement (D) pour coordonner sa trajectoire avec au moins un autre desdits engins spatiaux (S).

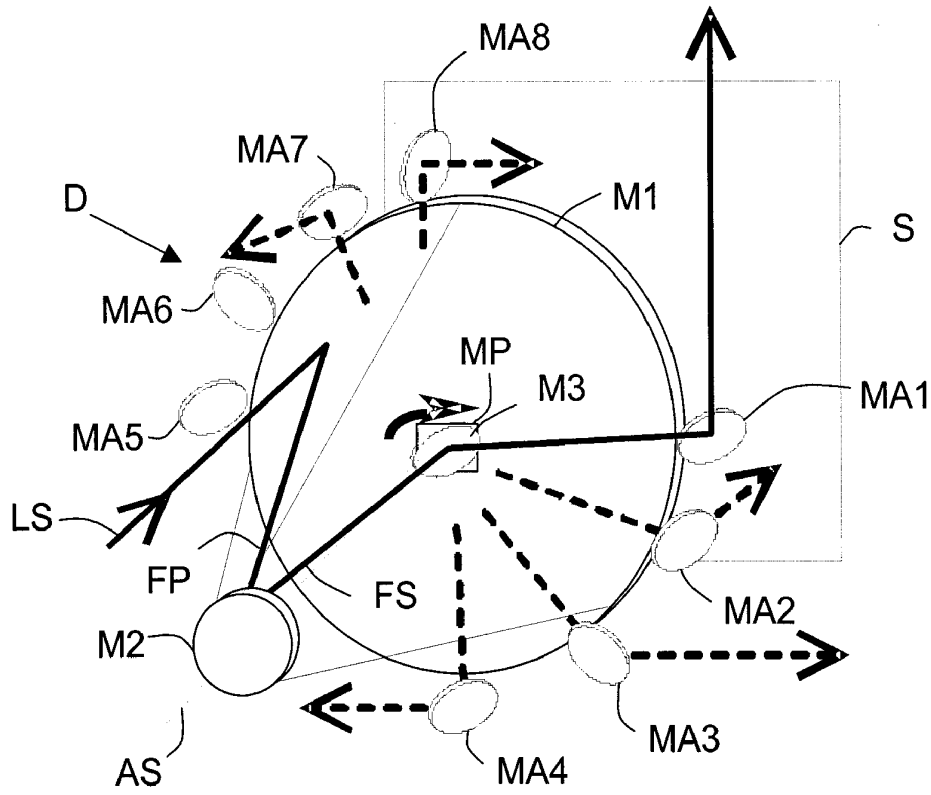


FIG. 1

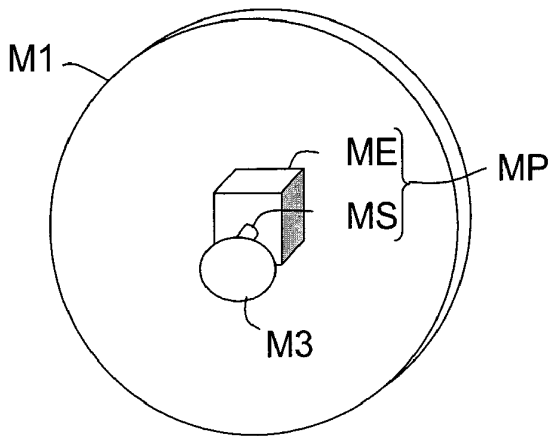


FIG. 2

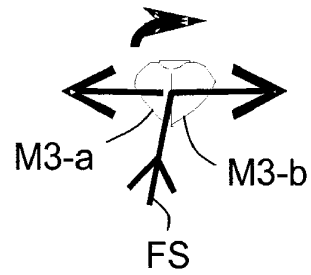


FIG. 3

**RAPPORT DE RECHERCHE
 PRÉLIMINAIRE**

N° d'enregistrement
 national

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

FA 684723
 FR 0652770

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 2003/192998 A1 (DAVIDSON MARK PETER [US] ET AL DAVIDSON MARK P [US] ET AL) 16 octobre 2003 (2003-10-16) * alinéa [0074]; figure 10 * -----	1	
A	JP 05 139393 A (NIPPON ELECTRIC CO) 8 juin 1993 (1993-06-08) * abrégé * -----	1	
A	US 3 171 403 A (DRESCHER JOHN C) 2 mars 1965 (1965-03-02) * colonne 2, ligne 64 - colonne 3, ligne 14; figure 1 * -----	1	
			DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHÉS (IPC)
			B64G G05D
		Date d'achèvement de la recherche	Examineur
		16 février 2007	Salé, Yoann
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			

**ANNEXE AU RAPPORT DE RECHERCHE PRÉLIMINAIRE
RELATIF A LA DEMANDE DE BREVET FRANÇAIS NO. FR 0652770 FA 684723**

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 16-02-2007

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 2003192998	A1	16-10-2003	AUCUN	
JP 5139393	A	08-06-1993	AUCUN	
US 3171403	A	02-03-1965	AUCUN	