

(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
12 janvier 2006 (12.01.2006)

PCT

(10) Numéro de publication internationale
WO 2006/003294 A1

(51) Classification internationale des brevets⁷ : G01S 5/02,
5/06, A63B 29/02

(74) Mandataire : LEHU, Jean; BREVATOME, 3, rue du
Docteur Lancereaux, F-75008 PARIS (FR).

(21) Numéro de la demande internationale :
PCT/FR2005/001388

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

(22) Date de dépôt international : 7 juin 2005 (07.06.2005)

(25) Langue de dépôt : français

(26) Langue de publication : français

(30) Données relatives à la priorité :
04 51118 7 juin 2004 (07.06.2004) FR

(71) Déposant (pour tous les États désignés sauf US) : COM-
MISSARIAT A L'ENERGIE ATOMIQUE [FR/FR];
31/33, rue de la Fédération, F-75752 PARIS 15ème (FR).

(72) Inventeurs; et

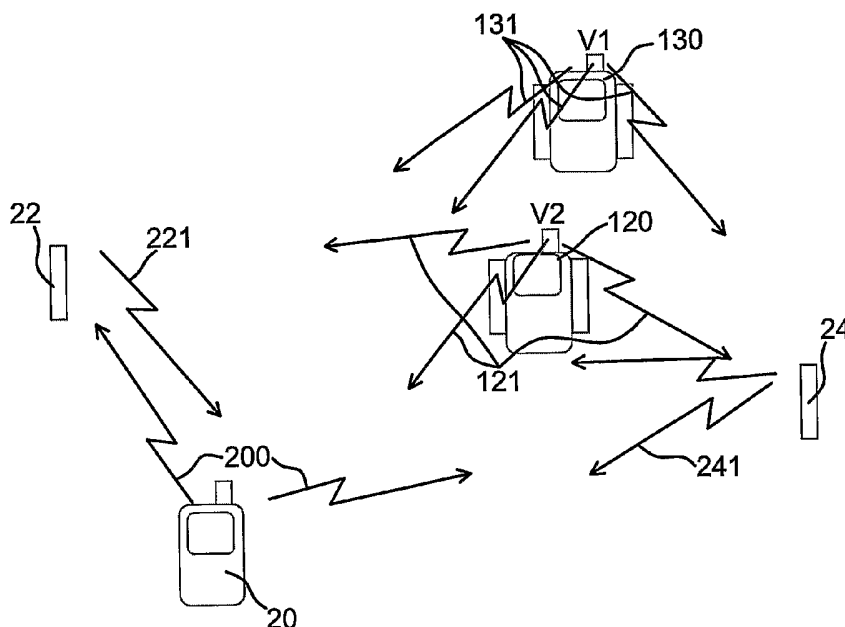
(75) Inventeurs/Déposants (pour US seulement) : DANIELE,
Norbert [FR/FR]; 140, allée Fantin Latour, F-38330
MONTBONNOT (FR). DENIS, Benoît [FR/FR]; 3 rue
Amédée Morel, F-38000 GRENOBLE (FR).

(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, MC, NL, PL, PT, RO,

[Suite sur la page suivante]

(54) Title: ULB LOCATION SYSTEM FOR RESCUING AVALANCHE VICTIMS

(54) Titre : SYSTEME DE LOCALISATION ULB POUR LE SECOURS AUX VICTIMES D'AVALANCHES.



(57) Abstract: The invention relates to a system for locating an ULB transmitter (120, 130) without a preliminary fixed reference with the aid of at least one assembly of at least three ULB search transceivers (20, 22, 24) comprising the first, second and third transceiver. The inventive method consists a) in synchronising said three ULB search transceivers disposed in three different points and in evaluating the relative position thereof, b) in receiving signals (121, 131) transmitted by a locatable transmitter by said three transceivers, c) in calculating the relative position of the locatable transmitter with respect to the three search transceivers according to the propagation time of signals transmitted by a locatable transceiver (120, 130) towards said three search transceivers.

[Suite sur la page suivante]

WO 2006/003294 A1



SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

Publiée :

— avec rapport de recherche internationale

En ce qui concerne les codes à deux lettres et autres abréviations, se référer aux "Notes explicatives relatives aux codes et abréviations" figurant au début de chaque numéro ordinaire de la Gazette du PCT.

(57) Abrégé : L'invention concerne un procédé de localisation d'un émetteur ULB (120, 130), sans référence fixe préalable, à l'aide d'au moins un premier ensemble d'au moins 3 émetteurs/récepteurs ULB de recherche (20, 22, 24), comportant un premier, un deuxième et un troisième émetteurs/récepteurs, ce procédé comportant : a) une étape de synchronisation des 3 émetteurs/récepteurs ULB de recherche, disposés en trois points différents, et d'estimation de la position relative de ces trois points, b) une étape de réception par les 3 émetteurs/récepteurs, de signaux (121, 131) émis par l'émetteur à localiser, c) une étape de calcul de la position relative, par rapport aux trois émetteurs/récepteurs de recherche, de l'émetteur à localiser en fonction des temps de parcours des signaux, émis par l'émetteur/récepteur à localiser (120, 130), vers les 3 émetteurs/récepteurs de recherche.

SYSTEME DE LOCALISATION ULB POUR LE SECOURS AUX VICTIMES D'AVALANCHES

DESCRIPTION

DOMAINE TECHNIQUE ET ART ANTERIEUR

La présente invention concerne un système dépourvu de référence GPS (pour « Global Positioning System » en langue anglaise) comprenant un ensemble de modules ULB Emetteurs/Récepteurs, et permettant d'assurer un positionnement rapide et suffisamment précis des victimes d'avalanches. Une telle application concerne principalement les groupes de skieurs hors pistes, randonneurs à ski ou à pied, raquettistes, glaciairistes, alpinistes. Un système unique permet indifféremment à une ou plusieurs victimes de se signaler, d'être détectées puis localisées sous la neige, et à un ou plusieurs secouristes (opportunistes, institutionnels, ou membres du groupe de randonnée) de mener une campagne de recherche autonome et rapide de ces victimes.

Les moyens de retrouver une personne totalement ensevelie sous la neige se sont longtemps limités aux chiens d'avalanche et aux sondes. Compte tenu de sa vitesse de prospection (1 hectare en 10 à 20 mn), le chien demeure encore à l'heure actuelle le moyen le plus efficace pour localiser rapidement une victime non coopérante.

Ces deux techniques ne peuvent être mises en œuvre que par des secouristes extérieurs, qu'il faut donc, au préalable, prévenir et dont il faut attendre l'arrivée sur zone. Ce délai d'attente (alerte et

acheminement des secours) est souvent trop long au regard des chances de survie d'une victime d'avalanche. Par conséquent, sondes et équipes cynotechniques ne permettent le plus souvent que de retrouver des
5 victimes décédées.

Différents systèmes de secours aux victimes d'avalanche ont donc été étudiés pour augmenter les chances de survie de la victime. On peut classer ces systèmes en deux grandes catégories :

- 10 • les systèmes ne faisant pas appels aux ondes électromagnétiques,
 • les systèmes basés sur l'utilisation d'ondes électromagnétiques.

Parmi ces derniers, le système le plus
15 répandu et reconnu aujourd'hui à l'unanimité (Syndicat guides et accompagnateurs, ENSA, ANENA, CAF, FFME...) comme le plus performant est un système actif mis au point dans les années soixante-dix. Il s'agit de l'A.R.V.A. (pour « Appareil de Recherche de Victimes en
20 Avalanches »), ou D.V.A. (pour « Détecteur de Victimes d'Avalanche »), ou encore L.V.S. (pour « Lawinen Verschütteten Suchgeräte » en langue allemande).

Ce système met en œuvre un émetteur-récepteur électromagnétique. A l'Emission, l'A.R.V.A.
25 crée un champ électromagnétique destiné à être capté par l'antenne dipôle d'un appareil de réception. Ce dernier transforme le signal reçu, après amplification, en un signal sonore. L'analyse de l'intensité de ce bip sonore permet de délivrer des informations sur la
30 position relative de la victime à secourir. Le schéma de principe de l'ARVA est représenté en figure 1. Le

dispositif comporte une antenne 2, un émetteur 4 (à 457 kHz), des atténuateurs 12 et un récepteur 6. L'ensemble est alimenté par des piles 10. Le basculement entre émission et réception se fait à l'aide d'un simple commutateur 3. En position réception, le signal issu de l'antenne 2 attaque une batterie 12 d'atténuateurs que l'utilisateur manipule en fonction de l'intensité sonore qu'il perçoit, par un haut - parleur 8, donc en fonction de sa distance relative par rapport à la victime. Plus l'utilisateur est proche et plus il augmente l'atténuation afin de pouvoir détecter les variations d'intensité. Dans les dernières générations d'appareils, dits « numériques », la commutation se fait de façon automatique. Le principe de recherche est donc basé sur des variations d'intensité sonore.

L'antenne 2 de l'ARVA est constituée d'une bobine enroulée sur une ferrite. Lorsqu'une liaison est établie, le maximum d'intensité est obtenu lorsque les antennes d'émission et de réception sont parallèles. L'orientation de l'ARVA est donc prépondérante, et l'utilisateur doit à chaque phase de la recherche adapter l'orientation du dispositif. Ceci est loin d'être naturel pour qui n'est pas familiarisé avec le diagramme de rayonnement d'un dipôle.

L'ARVA utilise une modulation très simple de type OOK (pour « ON/OFF Keying » en langue anglaise) directement appliquée sur une porteuse à 457 KHz. A l'état « 1 », la porteuse est émise, à l'état « 0 », elle est éteinte.

En réception, après un simple mélange avec une fréquence de référence décalée de quelques KHz par rapport à la fréquence porteuse de 457KHz, et après une amplification, le récepteur génère directement des bips
5 sur des fréquences audibles qui viennent attaquer un haut parleur ou des écouteurs.

La méthode de recherche actuelle à l'aide de l'ARVA se déroule en trois phases :

Recherche du 1^{er} signal (primaire) : après
10 passage en réception sur le canal de portée maximale, cette phase consiste à balayer la zone d'avalanche à l'aide de l'ARVA. Etant donnée la portée limitée de l'appareil (typiquement de 20 à 40 m), cette phase peut être relativement longue si l'avalanche couvre une
15 grande surface, et bien entendu si peu de sauveteurs opèrent sur la zone. A ce titre, différents schémas de couverture de la zone s'appliquent selon le nombre de sauveteurs.

Recherche secondaire : un signal ayant été
20 détecté, cette phase peut se dérouler selon deux méthodes distinctes :

- la méthode en croix, systématique, mais laborieuse,
 - la méthode du suivi des lignes de champ
- 25 est plus rapide et tend à se généraliser. Les ellipses constituées par les lignes de champ ne correspondent évidemment pas au plus court chemin pour atteindre la victime. Par ailleurs, la marche dans une coulée d'avalanche est rendue très pénible par la présence de
30 trous et de blocs, et il faut penser à conserver l'orientation de l'appareil sans oublier de changer les

calibres de réception pour optimiser l'écoute, le tout en situation de stress.

Recherche finale : dans cette phase, le calibre minimal est utilisé (atténuation la plus forte correspondant à la distance mesurable la plus courte). De plus, il faut changer l'orientation de l'ARVA, et utiliser une méthode en croix au raz du sol. Si l'appareil de la victime est perpendiculaire à celui du sauveteur, alors deux maxima de champ apparaissent, et il faut creuser entre ces deux maxima. Une erreur classique consiste à s'arrêter au premier maximum et à creuser au mauvais endroit. Plus la profondeur est importante, plus ces maxima sont éloignés et plus le risque est grand si l'on s'arrête au premier maximum.

L'ARVA est une solution relativement rudimentaire (issu des techniques radio des années soixante-dix) et s'avère surtout d'utilisation très contraignante. Par ailleurs, il nécessite une formation spécifique pour le maniement du matériel et la méthode de recherche. Cet apprentissage se fait en général dans les clubs de ski et de montagne mais cela représente une infime partie des pratiquants de la montagne. Que dire des chances de survie des moniteurs et guides en situations réelles d'avalanche, lorsqu'ils sont accompagnés de clients qui dans la majorité des cas découvrent le maniement de l'ARVA in situ.

Comme chacun le sait, le temps est une donnée précieuse dans le contexte du secours aux victimes. A titre d'exemple, des études ont permis d'estimer que la probabilité de survie d'une victime ensevelie demeurerait supérieure à 93% si les secours

interviennent en moins de 15 minutes. Entre 15 et 45 minutes, on constate une décroissance rapide de la probabilité de survie de 93% à 26%. Cette brusque décroissance montre bien que tout se joue pendant les 5 30 premières minutes et permet d'illustrer l'importance du secours immédiat apporté par les compagnons de randonnée. Pour une personne rompue au maniement de l'ARVA, la localisation de la première victime prend entre 5 et 10 mn (sans compter la phase d'extraction à 10 l'aide de la pelle). Dans le cas de plusieurs victimes ou pour des personnes non entraînées, le quart d'heure fatal est systématiquement dépassé. De toute évidence, pour diminuer le taux de mortalité, les méthodes de secours aux victimes d'avalanche doivent être 15 améliorées et surtout accélérées.

Plus récemment, le concept de DETAV (pour DETection Aux victimes d'Avalanches) a été introduit. Il s'agit d'un capteur permettant de détecter automatiquement l'ensevelissement d'une personne sous 20 une avalanche afin d'alerter, de la localiser ou de déclencher un dispositif permettant d'allonger le temps de survie.

DETAV mesure, à l'aide de capteurs, des paramètres permettant de savoir si la personne est en 25 danger, tels que l'immobilité à l'aide d'un accéléromètre et la présence de neige à l'aide de capteurs optiques de proximité.

La mesure de l'état physiologique s'effectue donc indirectement par la capacité, ou non, 30 à activer un bouton d'annulation d'alerte. En cas d'ensevelissement, cette incapacité confirme

l'immobilisation. L'ensemble des informations est alors recueilli et analysé par un microcontrôleur qui assure l'interface avec tout autre matériel, par exemple, en provoquant le déclenchement d'un appel GSM. Ce principe
5 n'est pas viable en tant que tel pour localiser les victimes, compte tenu des insuffisances de la technologie GSM et de sa couverture radio.

Aussi, il se pose le problème de trouver une solution palliative aux insuffisances des systèmes
10 existants, et permettant de répondre de manière satisfaisante aux exigences de la recherche de victimes, et notamment de retrouver rapidement et simultanément de multiples victimes ensevelies, sans infrastructure, ou avec une infrastructure réduite
15 (i.e. points de référence fixes, et/ou de ressources de calcul centralisées).

Un tel dispositif doit de préférence être doté d'une portée suffisante pour couvrir un théâtre opérationnel typique (e.g. une coulée de 1000m² à
20 10000m²) ; par ailleurs, il doit être portatif, fiable, robuste, et de préférence à faible consommation, pour garantir la pérennité de son bon fonctionnement et une autonomie suffisante.

Le dispositif complet doit prévoir un mode
25 de test. A tout moment, il doit être possible de contrôler le bon fonctionnement en Emission et en Réception de chaque unité, ainsi que la validité des données échangées entre les unités. L'expérience montre en effet que si ce contrôle n'est pas facilité, il peut
30 être négligé par les éventuels utilisateurs.

Le dispositif doit être suffisamment performant dans chacune des trois phases de la recherche des victimes ensevelies (primaire, secondaire, finale).

5 Le dispositif doit être intuitif et simple d'utilisation avec un nombre de phases de recherche le plus faible possible.

Le dispositif doit éventuellement être en mesure de fournir aux sauveteurs des informations sur l'état de santé des victimes. L'invention proposée permet de gagner quelques précieuses minutes dans cette course contre le temps et de proposer, d'une part une solution simple dans sa mise en œuvre, et d'autre part une solution ne nécessitant aucun apprentissage particulier.

10
15

EXPOSE DE L'INVENTION

La présente invention concerne tout d'abord un procédé de localisation d'un émetteur ULB à l'aide d'au moins un premier ensemble d'émetteurs/récepteurs ULB de recherche, comportant :

20

A) une étape de synchronisation des émetteurs/récepteurs ULB de recherche (au moins 3), disposés en des points différents, et d'estimation de la distance relative entre ces points,

25 B) une étape de réception par les émetteurs/récepteurs, de signaux émis par l'émetteur à localiser,

C) une étape de calcul de la position relative de ces points puis de celle de l'émetteur à localiser en fonction des durées entre l'instant

30

d'arrivée des signaux émis par l'émetteur à localiser au niveau des émetteurs/récepteurs de recherche et une référence de temps commune à ces émetteurs/récepteurs.

On pourra avoir préalablement défini une
5 zone d'intérêt, par exemple une zone d'accumulation de neige résultant d'une avalanche, ou un bâtiment ou un terrain, ou contenant un bâtiment ou un terrain, l'émetteur ULB à localiser étant situé dans ladite zone.

10 Les émetteurs de recherche sont alors positionnés dans cette zone d'intérêt, avantageusement éloignés l'un de l'autre.

L'invention concerne donc également un procédé de localisation d'un émetteur ULB à l'aide d'au
15 moins un premier ensemble d'émetteurs/récepteurs ULB de recherche, comportant une étape préalable de définition d'une zone d'intérêt, par exemple une zone d'accumulation de neige résultant d'une avalanche, ou un bâtiment ou un terrain, ou une zone contenant un
20 bâtiment ou un terrain, l'émetteur ULB à localiser étant situé dans ladite zone, et de positionnement des émetteurs dans cette zone d'intérêt, avantageusement éloignés l'un de l'autre, puis :

A) une étape de synchronisation de ces
25 émetteurs/récepteurs ULB de recherche, disposés en des points différents, et d'estimation de la distance relative entre ces points,

B) une étape de réception par les
émetteurs/récepteurs, de signaux émis par l'émetteur à
30 localiser,

C) une étape de calcul de la position relative de ces points puis de celle de l'émetteur à localiser en fonction des durées entre l'instant d'arrivée des signaux émis par l'émetteur à localiser
5 au niveau des émetteurs/récepteurs de recherche et une référence de temps commune à ces émetteurs/récepteurs.

Un tel procédé ne nécessite pas de points à des références préalablement fixés sur la scène à investiguer et dont les positions sont connues à
10 priori, contrairement aux procédé et dispositif mis en œuvre dans l'art antérieur.

L'étape A peut comporter les sous - étapes suivantes:

- une synchronisation des
15 émetteurs/récepteurs,
- un déploiement, sur une scène occasionnelle, des émetteurs/récepteurs,
- une estimation ou un calcul de la distance relative entre les émetteurs/récepteurs.

20 Après déploiement, deux des émetteurs/récepteurs restent fixes.

De préférence, les signaux ULB utilisés sont dans une gamme de fréquence inférieure à 1GHz.

Les trames d'impulsions utilisées et
25 transmises comportent typiquement un préambule de synchronisation, une délimitation du préambule, puis des données utiles.

Avant l'étape A, une étape de synchronisation préliminaire des émetteurs/récepteurs
30 de recherches, dans un état groupé, peut avoir eu lieu.

On dispose ainsi d'une référence de synchronisation absolue.

Lors de la phase de recherche, chaque émetteur/récepteur de recherche peut mettre en œuvre
5 une ou plusieurs fenêtre d'observation correspondant chacune à une gamme de distance, l'ensemble des gammes de distance pouvant couvrir une gamme totale de distance comprise entre 0 et quelques centaines de mètres, par exemple 500 m ou 700 m.

10 Les étapes A, B, C peuvent être répétées, pour actualiser la position de l'émetteur/récepteur à localiser, notamment lorsque l'un des émetteurs/récepteurs de recherche, est déplacé par rapport aux deux autres. Au moins deux
15 émetteurs/récepteurs sont alors fixes, tandis qu'au moins un est mobile.

L'étape de calcul peut permettre de fournir une position de l'émetteur/récepteur à rechercher dans une surface à deux dimensions.

20 Au cours de l'étape A, l'estimation de la position relative des points peut mettre en œuvre un calcul de minimisation d'une fonction de coût, selon le critère du maximum de vraisemblance.

L'un des émetteurs/récepteurs peut, lors de
25 l'étape B, être déplacé par rapport aux autres.

Au moins un des émetteurs/récepteur de recherche peut être mobile, et les autres fixes, ou au moins un des autres fixes.

Selon un mode de réalisation, un procédé
30 selon l'invention comporte:

- l'émission, par un premier émetteur/récepteur, d'un signal de référence, et sa réception par les autres, par exemple un deuxième et un troisième émetteurs/récepteurs,

5 - la réception, par les émetteurs/récepteurs de recherche, de signaux émis par l'émetteur/récepteur à localiser,

- la transmission, vers le premier émetteur/récepteur, d'informations relatives aux temps de transit du signal de référence et à la durée entre une référence de temps commune aux émetteurs/récepteurs de recherche et l'instant d'arrivée au niveau de ces émetteurs/récepteurs, des signaux émis par l'émetteur/récepteur à localiser.

15 L'étape A de synchronisation peut comporter :

- l'émission d'un signal de référence du premier émetteur/récepteur vers les autres émetteurs/récepteurs,

20 - l'estimation par les autres émetteurs/récepteurs des temps de transit du signal de référence vers eux mêmes (TR1R2, TR1R3).

Un procédé selon l'invention peut en outre comporter, entre les étapes B et C :

25 - l'estimation par les n émetteurs/récepteurs, respectivement de n durées (TV1R1, TV1R2, TV1R3) entre une référence de temps commune aux émetteurs/récepteurs et l'instant d'arrivée de signaux émis par l'émetteur à localiser,

- puis la transmission, vers l'un des émetteurs/récepteurs, des temps de transit et des durées précédemment estimées.

Avantageusement, un procédé selon
5 l'invention comporte :

- la transmission, par un deuxième émetteur/récepteur vers les autres émetteurs/récepteurs, d'un signal comportant au moins :

- la deuxième durée (TV1R2) correspondant
10 aux signaux émis par l'émetteur à localiser et reçus par le deuxième émetteur/récepteur.

- et le deuxième temps de transit du signal de référence (TR1R2),

- l'estimation, par un troisième émetteur/récepteur, d'un troisième temps de transit
15 (TR2R3) du deuxième au troisième émetteur/récepteur, égal au temps de transit dudit signal émis par le deuxième émetteur/récepteur.

Un tel procédé comporte éventuellement en
20 outre le calcul ou l'estimation, par le premier émetteur/récepteur, d'un temps de transit (TR2R1) du deuxième au premier émetteur/récepteur, égal au temps de transit dudit signal émis par le deuxième émetteur/récepteur vers le premier émetteur/récepteur.

25 Le procédé peut en outre comporter :

- la transmission par le troisième émetteur/récepteur, vers au moins le premier émetteur/récepteur, d'un signal, comportant au moins :

• le troisième temps de transit (TR2R3) du
30 deuxième au troisième émetteur/récepteur,

- la troisième durée (TV1R3) relative aux signaux émis par l'émetteur à localiser et reçus par le troisième émetteur/récepteur,
- et le troisième temps de transit du
5 signal de référence (TR1R3) du premier au troisième émetteur/récepteur.

Un calcul ou une estimation, par le premier émetteur/récepteur, d'un temps de transit (TR3R1) du troisième au premier émetteur/récepteur, égal au temps
10 de transit dudit signal émis par le troisième émetteur/récepteur vers le premier émetteur/récepteur peut en outre être prévu.

Un émetteur/récepteur additionnel peut être utilisé, synchronisé avec le premier ensemble
15 d'émetteurs/récepteurs et positionné par rapport à ces émetteurs/récepteurs.

Au moins un émetteur/récepteur peut donc être ajouté au premier ensemble d'émetteurs/récepteur de recherche et participer au procédé de localisation
20 défini par les étapes A, B et C définies ci-dessus.

Une participation immédiate du nouvel émetteur est de préférence assurée. Ce peut être par la nature des signaux émis, comportant, pour chaque trame, un préambule de synchronisation. Il se synchronise
25 alors avec les autres émetteurs/récepteurs simultanément ou presque simultanément à sa participation à la localisation.

Selon un exemple, ce nouvel émetteur/récepteur fait partie d'un deuxième ensemble
30 d'émetteurs/récepteurs, par exemple au nombre de trois émetteurs récepteurs.

Le premier ensemble d'émetteurs/récepteurs peut être au nombre de 3, l'émetteurs/récepteurs additionnel étant un quatrième émetteurs/récepteur.

Un procédé selon l'invention peut alors
5 comporter :

- l'émission, par le premier émetteur/récepteur, d'un signal de référence,
- la réception, par les 4 émetteurs/récepteurs de recherche, de signaux émis par
10 l'émetteur/récepteur à localiser,
- la transmission, vers le premier émetteur/récepteur, d'informations relatives aux temps de transit du signal de référence et des signaux émis par l'émetteur/récepteur à localiser.

15 L'étape A) de synchronisation comporte par exemple:

- l'émission d'un premier signal de référence du premier émetteur/récepteur vers les deuxième, troisième et quatrième émetteurs/récepteurs,
- 20 - l'estimation ou la calcul, par les deuxième, troisième et quatrième émetteurs/récepteurs des temps de transit du signal de référence vers les deuxième, troisième et quatrième émetteurs/récepteurs (TR1R2, TR1R3, TR1R1').

25 Un tel procédé peut en outre comporter :

- l'émission, par le quatrième émetteur/récepteur, d'un deuxième signal de référence,
- puis l'émission, par le premier émetteur/récepteur, d'un troisième signal de référence,
- 30 - le calcul, par les premier et quatrième émetteurs/récepteurs, d'une quantité représentative

d'un temps de transit aller - retour d'un signal émis par chacun des premier et quatrième émetteurs/récepteurs, fonction du temps de transit du quatrième au premier émetteur/récepteur ($TR1'R1$) et du
5 premier au quatrième émetteur/récepteur ($TR1R1'$).

Entre les étapes B et C peuvent être prévus :

- le calcul par les premier, deuxième, troisième et quatrième émetteurs/récepteurs
10 respectivement d'une première, d'une deuxième, d'une troisième et d'une quatrième durée ($TV1R1$, $TV1R2$, $TV1R3$, $TV1R1'$) entre une référence de temps commune et l'instant d'arrivée de signaux émis par l'émetteur à localiser,

15 - puis la transmission, vers le premier émetteur/récepteur, des deuxième, troisième et quatrième durées entre une référence de temps commune et l'instant d'arrivée de signaux émis par l'émetteur à localiser.

20 Ce procédé peut en outre comporter :

- la transmission, par le quatrième émetteur/récepteur vers les premier, deuxième et troisième émetteurs/récepteurs, d'un signal comportant au moins la quatrième durée ($TV1R1'$) entre une
25 référence de temps commune et l'instant d'arrivée de signaux émis par l'émetteur à localiser,

- le calcul ou l'estimation, par le premier, le deuxième, et le troisième émetteur/récepteur, respectivement d'un quatrième, cinquième et sixième temps de transit ($TR1'R1$, $TR1'R2$, $TR1'R3$) du quatrième au premier (20), deuxième et
30

troisième émetteur/récepteur, égal au temps de transit dudit signal émis par le quatrième émetteur/récepteur.

Ce procédé peut également comporter :

- la transmission, par le deuxième
5 émetteur/récepteur vers les premier, troisième et
quatrième émetteurs/récepteurs, d'un signal comportant
au moins :

- la deuxième durée entre une référence de
temps commune (TV1R2) et l'instant d'arrivée de signaux
10 émis par l'émetteur à localiser,

- et le cinquième temps de transit
(TR1'R2),

- le calcul ou l'estimation, par le
premier, le troisième et le quatrième
15 émetteur/récepteur, respectivement d'un septième,
huitième, neuvième temps de transit (TR2R1, TR2R1', et
TR2R3) du deuxième respectivement au premier, quatrième
et troisième émetteur/récepteur, égal au temps de
transit dudit signal émis par le deuxième
20 émetteur/récepteur vers chacun des premier, troisième
et quatrième émetteur/récepteur.

Peuvent également être prévus:

- la transmission, par le troisième
émetteur/récepteur vers les premier, deuxième et
25 quatrième émetteurs/récepteurs, d'un signal comportant
au moins :

- la troisième durée entre une référence
de temps commune et l'instant d'arrivée (TV1R3) de
signaux émis par l'émetteur à localiser,

- le sixième temps de transit (TR1'R3),
30
- et le neuvième temps de transit (TR2R3),

- le calcul ou l'estimation, par le premier, le deuxième et le quatrième émetteur/récepteur, respectivement d'un dixième, onzième, douzième temps de transit (TR3R1, TR3R1', et
5 TR3R2) du troisième respectivement au premier, quatrième et deuxième émetteur/récepteur, égal au temps de transit dudit signal émis par le troisième émetteur/récepteur vers chacun des premier, quatrième et deuxième émetteurs/récepteurs.

10 Le quatrième émetteur/récepteur peut faire partie d'un deuxième ensemble de trois émetteurs/récepteurs.

Afin d'optimiser la recherche, un deuxième ensemble d'au moins trois émetteurs/récepteurs peut
15 mettre en œuvre les étapes A, B, C du procédé mentionné ci-dessus, en parallèle, ou de manière indépendante, par rapport au premier ensemble.

Lorsque l'émetteur/récepteur à localiser est enseveli sous de la neige, une correction peut être
20 effectuée pour tenir compte de retards dans les temps d'arrivée dus à la propagation des signaux dans la neige.

L'invention concerne également un dispositif de localisation d'un émetteur/récepteur ULB,
25 comportant :

- au moins 3 émetteurs/récepteurs de recherche, comportant chacun des moyens émetteurs/récepteurs de signaux ULB,
- des moyens pour calculer la position
30 d'un émetteur à localiser en fonction des temps de

parcours de signaux, émis par cet émetteur à localiser,
vers les 3 émetteurs/récepteurs de recherche,

- des moyens de visualisation pour
indiquer au moins la position de l'émetteur à localiser
5 par rapport à celle des 3 émetteurs/récepteurs de
recherche.

De préférence, les trois
émetteurs/récepteurs sont groupés en position de repos,
et sont aptes à être désolidarisés lors d'une
10 localisation d'un émetteur ULB.

Un tel dispositif peut comporter des moyens
pour synchroniser les trois émetteurs/récepteurs.

Des moyens peuvent être prévus pour
synchroniser les trois émetteurs/récepteurs à l'état
15 groupé.

Des moyens peuvent en outre être prévus
pour synchroniser les trois émetteurs/récepteurs à
l'état désolidarisé.

Les moyens pour calculer la position d'un
20 émetteur à localiser et les moyens de visualisation
peuvent avantageusement faire partie d'un des trois
émetteurs/récepteurs.

L'invention concerne également un
dispositif de localisation d'un émetteur ULB,
25 comportant au moins 3 émetteurs/récepteurs de
recherche, programmés pour mettre en œuvre un procédé
tel que décrit ci-dessus.

Un dispositif selon l'invention peut être
réalisé en technologie CMOS ou BiCMOS.

La présente invention met en œuvre une liaison radio ULB bas-débit pour localiser les victimes d'avalanches.

Plus précisément, l'invention peut utiliser
5 soit la bande haute, soit la bande basse du spectre RF
(par exemple de 10 à 960 MHz, avec un niveau de densité spectrale de puissance de - 41 dBm/MHz), allouée aux systèmes ULB par les organismes officiels de régulation (« FCC » pour « Federal Communications Commission » en
10 langue anglaise) pour des applications « outdoor » et les applications sécurité de type radar pénétrant.

Dans la gamme basse de fréquences, la pénétration des matériaux, de la neige dans le présent contexte, par les ondes électromagnétiques est
15 particulièrement favorable et permet d'assurer systématiquement, par transmission, la présence d'un trajet direct correspondant au trajet géométrique (« Line Of Sight », en langue anglaise), réduisant de façon notable l'erreur sur les distances relatives
20 estimées dues au canal de propagation, et par conséquent l'erreur finale sur la position estimée de la/des victimes à secourir.

En outre, l'invention exploite la capacité des systèmes ULB pour hybrider des transmissions radio
25 numériques bas-débit et les fonctions de localisation.

Selon un mode de réalisation, des capteurs peuvent être positionnés sur le corps des victimes, ces capteurs permettant de recueillir et de relayer, à destination des sauveteurs, via un lien radio ULB, des
30 informations telles que l'état physiologique et les paramètres vitaux des victimes potentielles.

Selon la présente invention on peut donc mener à bien un positionnement quasi instantané, bidimensionnel (reconstitution d'une topologie relative bidimensionnelle) et suffisamment précis de dispositifs
5 ULB ensevelis dans la neige, en l'absence d'infrastructures ou de points de référence fixes dotés de module GPS, ou de points géoréférencés par tout autre moyen.

Pour cela, la présente invention s'appuie,
10 d'une part, sur un système de communication autonome ULB assurant une détection précise de l'instant d'arrivée des impulsions émises, une synchronisation précise des dispositifs, ainsi que la transmission d'information utile à la recherche comme l'identifiant
15 et, éventuellement, des informations relatives à l'intégrité physique des victimes, d'autre part sur des techniques classiques de localisation passive pour le positionnement de ces victimes.

BREVE DESCRIPTION DES FIGURES

- 20 - La figure 1 représente schématiquement un dispositif de l'art antérieur,
 - les figures 2A et 2B représentent un dispositif selon l'invention,
 - la figure 3 représente schématiquement un
25 exemple de réalisation d'un dispositif selon l'invention,
 - les figures 4A et 4B représentent des signaux utilisables dans le cadre de la présente invention,

- la figure 5 représente une trame d'un signal pouvant être utilisé dans le cadre de la présente invention,

- la figure 6 représente schématiquement le déroulement d'un procédé selon l'invention,

- la figure 7A est une description synoptique d'un procédé selon l'invention, dans le cas d'un seul sauveteur,

- la figure 7B est la description synoptique d'un mode de réalisation selon l'invention, dans le cas de plusieurs sauveteurs,

- la figure 7C est une description synoptique d'un procédé selon l'art antérieur,

- les figures 8A et 9 illustrent les différentes phases d'un procédé selon l'invention,

- la figure 8B représente deux ensembles de recherche selon l'invention, en mode de recherche en parallèle,

- la figure 10 illustre le cas de localisation de plusieurs victimes par un dispositif selon l'invention,

- la figure 11 illustre le choix d'une orientation de référence,

- la figure 12 représente les échanges d'informations lors de l'intervention d'un deuxième sauveteur,

- la figure 13 représente un masque FCC pour les applications ULB extérieures.

DESCRIPTION DETAILLEE DES MODES DE REALISATION DE L'INVENTION

On désigne par la suite la présente invention sous le vocable ALVA (pour Appareil de
5 Localisation des Victimes d'Avalanches)

Comme illustré sur les figures 2A et 2B, un dispositif selon l'invention se présente sous la forme d'un ensemble de modules émetteurs/récepteurs ULB 20, 22, 24, par exemple trois modules mais l'invention peut
10 aussi être réalisée avec un nombre $n \geq 3$ d'émetteurs/récepteurs.

Ces modules sont de préférence initialement solidarisés entre eux. Au repos, c'est - à - dire en mode veille, seul l'un des modules, de préférence le
15 module 20, peut être actif en mode émission, les autres étant inactifs.

Si une procédure de recherche est amorcée, on commute le dispositif en mode recherche, les modules initialement inactifs étant en particulier activés. La
20 solidarisation initiale des modules peut permettre une synchronisation immédiate des références de ces modules à ce stade.

Les n modules (par exemple : 3) se désolidarisent alors (figure 2B) pour former un
25 ensemble de n points de référence permettant un positionnement bidimensionnel des victimes.

De préférence, le dispositif 20 centralise les informations et les calculs en cours de recherche et coordonne la procédure. Il comporte un écran 26
30 d'affichage et une antenne 28, et est chargé de

collecter et centraliser les informations provenant des autres modules (modules 22, 24), ainsi que du calcul des positions.

Un module 20 est porté par le sauveteur pendant la phase de recherche d'une victime. Un émetteur ULB est également porté par la victime. Avantageusement, cet émetteur peut être le module actif (en émission) d'un autre ALVA au repos (en mode veille).

Ce module principal 20 comprend un émetteur/récepteur ULB bas-débit ainsi qu'un écran LCD 26 qui permet l'affichage, en temps réel, des coordonnées des points inconnus pendant la recherche (position des points de référence et position des points inconnus à localiser).

Par défaut, c'est-à-dire quand l'ALVA n'est pas en mode de recherche, l'émetteur de ce module est actif et permet de transmettre un signal comprenant entre autre des informations propres au porteur (identifiant, éventuellement état de santé du porteur...).

Un exemple de réalisation de l'émetteur/récepteur basé sur une approche quasi « tout numérique », intégrable facilement dans des technologies silicium CMOS ou BiCMOS, est illustré en figure 3. Les architectures analogiques utilisant des mélangeurs ou des détecteurs d'énergie sont également applicables.

L'émetteur comporte un convertisseur 30 parallèle/série attaqué directement par les données à transmettre. Un dérivateur (filtre 32) permet une mise

en forme des impulsions pour respecter le masque FCC. Un amplificateur 34 permet d'augmenter la puissance d'émission, si nécessaire. Un filtre 36 permet de supprimer d'éventuelles raies parasites dues à
5 l'amplification.

Du point de vue de la réception, des moyens 37 de filtrage permettent de limiter les principales interférences des services HF, VHF et UHF.

Un amplificateur faible bruit 38 permet
10 d'améliorer le facteur de bruit du récepteur. Les impulsions reçues sont ensuite échantillonnées et converties sur N bits. La fonction de conversion analogique - numérique peut être réalisée avec un seul convertisseur rapide 42 ou avec une batterie de M
15 convertisseurs, M fois moins rapides. Un filtre commun 46 peut être placé avant le commutateur émission/réception 48, lui-même commandé par les moyens 31 de traitement numérique. Un signal d'horloge 35 est fourni au convertisseur 42 et aux moyens 31 de
20 traitement numérique.

Un tel dispositif répond à des contraintes de coût, de consommation, de flexibilité et d'encombrement.

Le signal transmis par les moyens 20 est
25 par exemple un train d'impulsions gaussiennes codées en séquence directe. La modulation utilisée peut être du type BPSK (pour « Bi Phase Shift Keying » en langue anglaise) ou PPM (pour « Pulse Position Modulation » en langue anglaise), ou OOK (« On-Off-Keying »). Il s'agit
30 de respecter le masque proposé par les organismes de régulation.

La figure 4A donne un exemple de forme d'onde temporelle utilisable dans le cadre de la présente invention.

La figure 4B présente également la densité spectrale de puissance associée (courbe I), en dBm/MHz, en accord avec le masque d'émission (courbe II) autorisé par la FCC.

Le signal transmis peut l'être sous forme de trames. Dans la suite du document, on pourra parler de signal pour désigner une trame. Un exemple de format d'une trame est illustré figure 5. Chaque trame comprend alors :

- Un préambule (P), lui-même composé d'un train d'impulsions codées et non modulées, dédié à la synchronisation et à l'estimation du canal de propagation,

- Une délimitation (PD) du préambule, composée de la même séquence d'impulsions que la séquence utilisée pour le préambule, mais avec une variante clairement identifiable (par exemple une inversion de polarité),

- Des données utiles (D) composées de trains d'impulsions codées et modulées.

Un exemple de procédure de recherche va maintenant être décrit, en liaison avec les figures 6 à 9.

Sur la figure 8A sont représentés, outre le dispositif 20, les modules 22 et 24 en position séparée du dispositif central 20, ainsi que les dispositifs 120 et 130 de deux victimes V1 et V2, par exemple deux personnes ensevelies sous la neige.

Si le porteur d'un dispositif complet 120 est enseveli sous une avalanche, le module 120 du dispositif enseveli continue à émettre un signal de référence conforme à la trame précédemment décrite et
5 comprenant donc un préambule (P), destiné à la synchronisation et à l'estimation de canal, puis des données relatives au porteur de ce module (identifiant, éventuellement état de santé...).

Ce signal de référence, qui est émis
10 périodiquement, permet d'assurer une localisation de la victime quand il est détecté par tout autre système complet, tel que l'ensemble des n (par exemple : $n = 3$) modules 20, 22, 24, basculé en mode recherche (porté par un membre du groupe de randonnée équipé et/ou par les
15 secours institutionnels dépêchés sur la zone, ou par tout autre sauveteur opportuniste équipé). La victime n'a pour cela rien de particulier à faire.

Les séquences d'étalement utilisées par défaut à l'émission par tous les dispositifs sont donc
20 identiques et considérées comme universelles.

La localisation des victimes peut se dérouler de la manière suivante, illustrée sur les figures 6, 7A, 8A et 9.

Après activation de la procédure de
25 recherche (figure 6 : S1) il y a émission d'un signal de synchronisation par le module 20 dans l'état groupé du dispositif.

Le signal de synchronisation est récupéré par les modules 22 et 24, qui sont donc strictement
30 synchronisés avec le module 20.

Les modules 22, 24 sont désolidarisés du module 20, et placés sur la zone de recherche, éventuellement par simple jet des modules sur le terrain ou sur la neige. Ils restent ensuite immobiles pendant la recherche.

Le module 20 émet ensuite un signal de référence 200 avec une séquence d'étalement universelle (phase a de la figure 9 ; figure 6 : étape S2 ; figure 7A : S10), qui est reçu par les modules 22 et 24.

Avantageusement la séquence d'étalement universelle est différente de la séquence utilisée par la victime.

Chacun des modules 22 et 24 estime l'instant d'arrivée de ce signal et en déduit le temps de transit TR1R2 et TR1R3 de ce même signal correspondant au temps écoulé entre l'instant d'arrivée de ce signal et l'instant présumé de son émission. Le module 22 peut alors estimer la distance relative entre les modules 20 et 22, et le module 24 la distance relative entre les modules 20 et 24 (figure 7A : S11).

Ces informations sur les temps TR1R2, TR1R3 et les distances correspondantes seront ensuite transmises au module 20, (de préférence au cours de l'étape c), comme indiqué ci-dessous.

Le temps de transit du module 22 au module 24 (TR2R3), et donc la distance entre 22 et 24, pourraient aussi être estimés à cette étape en prévoyant, par exemple, l'émission d'une trame de référence par le module 22. Mais, pour des raisons d'économie, et également parce que d'autres informations doivent être transmises ultérieurement des moyens 22 aux moyens 24,

on peut aussi ne procéder à cette mesure ou estimation qu'au cours de l'étape c), comme expliqué ci-dessous.

Chaque module 20, 22 et 24, recherche ensuite, après un temps défini par le protocole par rapport à l'émission du signal 200, les signaux de référence 121, 131 (figure 8A). Ces signaux 121,131 sont émis par les éventuels dispositifs ensevelis 120, 130 avec une séquence d'étalement universelle (phase b de la figure 9) spécifiée par le protocole et différente de celle utilisée par les modules 20,22,24 en mode recherche. Chaque module estime l'instant d'arrivée respectif de ces signaux et le temps écoulé TV1R1, TV1R2, TV1R3 entre cet instant d'arrivée et une référence de temps locale commune imposée par le protocole via le module coordinateur 20 (correspondant en l'occurrence au début de la phase b), (figure 7A : étapes S13 et S14).

Sur la figure 9 seul le signal 131 est représenté. Il est reçu par les modules 20,22,24 à des instants différents, l'émetteur 130 n'étant en général pas équidistant de chacun de ces moyens ou modules.

Il y a ensuite synchronisation sur les temps d'arrivée de ce signal 131 et démodulation des données transmises par la, ou les, victimes. Cette démodulation permet l'association, dans chaque module 20,22,24, du délai écoulé pour l'arrivée du signal 131 avec l'identifiant de la victime. Il en va de même pour le signal 121.

Les informations relatives à la, ou aux, victimes peuvent alors être récupérées dans chacun des modules 20,22,24 (figure 6 : étape S3).

Ces informations (par exemple nombre de victimes, identifiant des victimes et temps d'arrivée des signaux associés) sont ensuite relayées, des modules 22 et 24 vers le module 20, sous forme de
5 signaux 221 et 241 (figures 8 et 9).

Le signal 221 est émis par les moyens 22 et arrive dans les moyens 20 et 24 respectivement après un temps de transit TR2R1 et TR2R3 (figure 9, phase c). Sur la figure 9, les flèches 129 et 133 indiquent que
10 le signal 221 contient au moins l'information relative à TR1R2, l'information reçue par les moyens 22, en provenance des victimes, lors de l'étape b), et l'information estimée à partir de ce signal reçu des victimes et notamment l'information relative à TV1R2
15 (figure 7A : étapes S15 et S16).

De même, le signal 241 est émis par les moyens 24 et arrive dans les moyens 20 après un temps de transit TR3R1 (figure 9, phase c).

Les flèches 135, 137 et 139 indiquent que le
20 signal 241 contient :

- d'une part les informations estimées par les moyens 24 lors des étapes a) et b), donc en particulier TR1R3 et TV1R3 (étape S17),
- les informations utiles reçues de la victime
25 (identifiant,...),
- d'autre part les informations contenues dans le signal 221 et reçues des moyens 22 lors de la première partie de l'étape c), donc en particulier TR2R3, TR1R2 et TV1R2, et celles estimées à partir de
30 l'instant d'arrivée de ce signal 221 (en particulier TR2R3). On rappelle que ce signal 221 contenait déjà,

comme expliqué ci-dessus, les informations reçues et estimées par les moyens 22 lors des étapes a et b).

En fait les informations relatives à TR1R2 et TV1R2 sont redondantes avec les informations dont dispose déjà les moyens 20, mais ceci peut permettre d'affiner ces informations, par exemple par moyennage.

Selon ce mode de réalisation, lors de l'étape c, il n'y a avantageusement pas de transmission des moyens 24 aux moyens 22, puisque le but est de faire remonter toutes les informations vers les moyens 20 et pas vers les moyens 22.

Les durées TR2R1 et TR3R1 sont en principe proches ou égales aux durées TR1R2 et TR1R3 mesurées ou estimées en début de phase a), mais des différences peuvent exister liées aux incertitudes sur la mesure, d'où l'intérêt d'avoir une deuxième estimation lors de la phase c) qui permet d'affiner l'estimation de ces durées, par exemple par moyennage.

Comme déjà indiqué ci-dessus, c'est donc de préférence lors de la phase c) que l'information concernant TR2R3 est estimée ou mesurée puis transmise, par le signal 241, aux moyens 20.

La transmission du signal 221 aux moyens 24 permet donc, d'une part, d'envoyer l'information que détiennent ces moyens 22 vers les moyens 24 mais surtout de mesurer le temps de transit TR2R3.

La distance entre 22 et 24 peut ensuite être estimée ou calculée, par exemple par les moyens 20 après qu'ils aient reçu l'information TR2R3.

Le module 20 vérifie ensuite la validité et la cohérence des données transmises par les modules 22 et

24 et calcule les positions relatives des points de référence (modules 20, 22 et 24), ainsi que les TDOA, ou différences de temps d'arrivée des signaux émis par les victimes qui permettent de positionner ces victimes par rapport aux points de référence (figure 6 : étape S4 ; figure 7A : étapes S18, S19, S20).

Les positions calculées sont ensuite affichées dans l'écran 26 (figures 2A, 2B).

Enfin, le sauveteur se déplace en fonction des positions calculées, et affichées, et éventuellement de l'état de santé des victimes.

Cette procédure de recherche est répétée périodiquement pour permettre une remise à jour suffisamment rapide des positions estimées au fil du déplacement du sauveteur. Cette remise à jour est également affichée, guidant ainsi le sauveteur. Le sauveteur peut, durant les phases a, b et c (ou une répétition de ces phases) rester immobile. Il peut également se déplacer pendant ces phases si son déplacement reste négligeable devant sa distance à la cible.

Dans le procédé décrit ci-dessus, il y a :

- émission d'un signal de référence par le premier module, et réception par chacun des deux autres modules de l'ALVA de recherche,
- puis réception, par tous les modules de recherche, des signaux émis par l'émetteur à localiser,
- et transmission, des deuxième et troisième modules, vers le premier module, d'une part des informations relatives au temps de parcours du signal de référence, et d'autre part, des informations reçues

et estimées à partir des signaux reçus en provenance de l'émetteur à localiser.

Le premier module est de préférence le module 20 qui effectue les calculs de positions relatives et affiche ces positions à l'écran.

Cependant le premier module pourrait aussi être un des autres modules (par exemple le module 22), les informations à afficher étant ensuite transmises vers le module 20 muni d'un écran 26. De même les calculs de position relative pourraient être effectués par un autre module, tel que le module 22, le résultat des calculs pouvant être affiché par cet autre module ou, après transmission, par l'un quelconque des deux autres pour autant qu'il soit muni d'un écran.

La phase de resynchronisation des modules de référence (figure 9 : phase a) va être décrite plus en détail.

Dans l'état par défaut, les trois modules de référence sont connectés, mais seul le module 20 est actif et fonctionne en mode émission.

Lorsqu'une procédure de recherche est enclenchée, on active les modules 22 et 24 qui récupèrent un signal de synchronisation délivré par le module 20 et disponible par une connection physique classique.

La récupération de ce signal de synchronisation est destinée à fournir une référence de temps absolue et commune aux modules 22 et 24 même après désolidarisation du système.

Lorsque le signal de synchronisation est récupéré, le sauveteur désolidarise les modules 22 et

24 du module 20 et les place sur la zone d'investigation en prenant soin de les éloigner suffisamment l'un de l'autre pour permettre au système complet de jouir d'une bonne diversité spatiale.

5 Pour ce faire, et pour gagner un temps précieux, il pourra éventuellement jeter les modules 22 et 24.

Une fois désolidarisés du module 20 et placés de manière adéquate sur la zone à investiguer, 10 les modules 22 et 24 se resynchronisent sur le module 20 (figure 7A : étape S10).

Celui-ci émet de manière périodique une séquence spécifique d'impulsions codées connue des modules 22 et 24. Cette séquence est universellement 15 connue mais différente de celle utilisée pendant l'émission par défaut (réservée aux victimes), pour résister aux éventuels interférents ULB présents sur la scène (victimes). Par exemple le code qui détermine la position des impulsions émises est différent.

20 Une fenêtre d'écoute adéquate est donc ouverte par les modules 22 et 24, lors de cette phase de resynchronisation, et déplacée selon un motif précis de recherche (par exemple pour obtenir une recherche exhaustive) de manière à couvrir la gamme des distances 25 plausibles entre le module 20 et les autres modules (typiquement de 0 à 30 m). La connaissance a priori de la séquence d'étalement utilisée à l'émission par le module 20 permet aux modules 22 et 24 d'augmenter le rapport signal à bruit du signal à exploiter, en 30 particulier pour la synchronisation et la démodulation.

Chaque module peut, à cet effet, mettre en œuvre des techniques telles que l'intégration cohérente des impulsions. Ces techniques peuvent par exemple être implantées par les moyens 31 de la figure 3.

5 Un filtre adapté à la forme de l'impulsion peut être utilisé, avant ou après l'intégration cohérente. Ce filtre peut par exemple correspondre à un traitement numérique intégré dans le bloc 31.

10 Le pic de corrélation obtenu en sortie de ce filtre adapté permet de déterminer l'instant d'arrivée du train d'impulsions émis par le module 20 par rapport à la référence de temps commune.

15 Avec la connaissance de la référence de synchronisation initiale avant désolidarisation, et de l'instant d'arrivée du signal transmis, après désolidarisation, par le module 20, les modules 22 et 24 sont en mesure de déterminer une nouvelle référence de temps (figure 7A : étape S11).

20 Cette resynchronisation permet une estimation de la distance relative en une passe (OWR pour One Way Ranging en langue anglaise). La transmission de la référence de synchronisation avant désolidarisation permet non seulement aux modules libres d'avoir une nouvelle référence de temps commune
25 mais aussi de procéder à une estimation de la distance.

Enfin, cette phase de resynchronisation peut être renouvelée périodiquement de manière à compenser la dérive des horloges des modules 22 et 24 par rapport à l'horloge du module 20.

30 Une fois resynchronisés grâce au préambule de la trame (200) émise par le module 20 et après

détection de la fin du préambule de cette trame (200), chaque module 22, 24 peut démoduler les données utiles de la trame transmise par le module 20 en se fondant sur la sortie de son propre corrélateur.

5 Ces données peuvent être relatives à l'avancement de la recherche, par exemple au nombre de victimes et aux positions estimées au rang précédent ou lors de la mise à jour précédente.

10 En ce qui concerne la phase de détection et d'identification des victimes (phase b), une fois la synchronisation stricte obtenue entre les 3 modules de référence, ces derniers procèdent à une écoute des signaux transmis par celle-ci, un certain temps préconvenu après la fin de l'émission du signal de
15 resynchronisation de la phase a).

 Le module 20, bascule alors en mode écoute, par exemple par bascule du commutateur 48 de la figure 3. Les modules 22 et 24 sont déjà en mode écoute. Tous les modules ouvrent des fenêtres d'observation en
20 suivant des motifs de recherche communs, par exemple en menant une recherche exhaustive. La taille d'une fenêtre correspond à une différence de temps (correspondant à une gamme de distances).

 La recherche est considérée comme achevée
25 lorsqu'elle aura permis de balayer la gamme des distances usuelles observables (e.g. de 0 à quelques centaines de mètres, par exemple 500 m, autour de chaque module, cette distance étant fonction de plusieurs paramètres tels que l'épaisseur de neige au-
30 dessus des victimes, et/ou la fréquence de

fonctionnement, et/ou la qualité des récepteurs, et/ou la qualité des antennes).

Pour chaque position de la fenêtre d'observation, les séquences d'étalement utilisées par les modules ensevelis étant universelles, les modules de référence (20, 22, 24) procèdent à une estimation du canal en se fondant sur la connaissance de ces séquences.

Ils détectent ensuite l'ensemble des pics de corrélation au dessus d'un seuil fixé pour que la probabilité de fausses alarmes reste inférieure à une valeur fixée, raisonnable pour l'application.

Cette phase permet, au terme de la recherche et pour chaque module de référence, d'accéder directement à un nombre de victimes ensevelies.

Pour chaque pic de corrélation obtenu, on détermine ensuite le temps écoulé depuis la référence de temps absolue commune pour les différents modules du système (TOA pour Time Of Arrival en langue anglaise). En se basant sur ces nouveaux instants de synchronisation, les modules de référence 20,22,24 procèdent enfin à la démodulation des données transmises (dans le signal 131) après la détection de la fin des préambules de synchronisation.

Il s'agit dans cette nouvelle phase de récupérer pour chaque dispositif enseveli l'identifiant de la victime ainsi que, éventuellement, diverses données relatives à l'état physiologique de la victime (au cas où celle-ci porterait des capteurs pour mesurer des paramètres physiologiques transmis ensuite au dispositif 120 -figure 8- de la victime).

Dans la mesure où une seule séquence d'étalement est utilisée par les dispositifs ensevelis, des problèmes de collision peuvent nuire à la démodulation.

5 Aussi, deux points ensevelis situés à une même distance d'un des modules de référence donnent évidemment lieu à un seul pic de corrélation après estimation du canal, et peuvent provoquer une démodulation fantaisiste des informations concernant les
10 victimes (suivant les puissances relatives reçues des différents dispositifs ensevelis).

Cependant, comme illustré sur la figure 10, ce problème d'ambiguïté peut être facilement levé par tout autre module de référence a priori placé
15 différemment du premier module de référence.

Un tel autre module détectera en effet deux pics de corrélation là où un seul pic est détecté dans le premier module : sur la figure 10, le récepteur 20 reçoit deux pics pour les quatre victimes V1-V4, dont
20 trois sont disposées à égale distance de ce récepteur 20, tandis que, pour les mêmes victimes V1-V4 les récepteurs 22 et 24 reçoivent chacun quatre pics.

Toutes ces informations sont utilisées lors de la phase de traitement pour localiser les victimes.

25 Deux points ensevelis collocalisés poseront également ce type de problèmes.

Dans la mesure où un code unique est utilisé par les victimes colocalisées, ce qui signifie le même code pour toutes les victimes, un pic de
30 corrélation unique sera détecté mais il sera impossible de procéder à une démodulation fiable de l'information

utile, et en particulier de l'identifiant, en raison de problèmes d'interférence synchrone.

Les moyens 20 affecteront alors un identifiant arbitraire à ces victimes collocalisées.

5 D'une manière générale, en tenant compte de la diversité spatiale dont jouit naturellement le système (non alignement des points de référence), si le consensus n'est pas obtenu entre les modules de référence concernant l'identification d'une ou
10 plusieurs victimes ou sur les informations relatives à leur état physiologique, le système, et notamment les moyens 31 de calcul devant effectuer le calcul des positions, tiendra compte du plus grand nombre d'informations communes disponibles au niveau des 3
15 points de référence définis par les trois moyens 20, 22, 24.

De cette façon, et en réajustant les paramètres de l'algorithme de positionnement, en particulier le nombre de victimes, on règle ces cas
20 difficiles.

Toutefois, de tels cas demeurent assez marginaux et rares, de par la résolution temporelle des signaux ULB, et ne remettent pas en cause le fonctionnement général du système.

25 Lors de la phase de retransmission des instants d'arrivée et de formation des différences de ces instants d'arrivée (phase c), les modules 22 et 24 retransmettent vers le module 20, un certain temps préconvenu après la fin de la recherche exhaustive et
30 la démodulation des données, les données relatives aux victimes (identifiant, temps d'arrivée,...).

De préférence, cette transmission utilise des séquences d'étalement propres (séquence c) et intervient sur des plages de temps définies par le module 20 lors de la transmission du premier signal de référence (phase a), afin d'éviter toute interférence avec des signaux ULB présents sur la zone de recherche.

Le module central 20 procède alors à la formation des différences de temps d'arrivée (TDOA pour Time Difference Of Arrival en langue anglaise) et applique un algorithme capable de déterminer la position de tous les points de la scène (référence et points inconnus ensevelis) à partir de ces différences de temps.

Le porteur du module 20 peut alors s'aider de la représentation géométrique de la scène disponible sur l'écran pour orienter ses recherches (affichage de sa position et de celles des deux autres points de référence et des points inconnus).

Les trois phases (a, b et c) peuvent ensuite être répétées périodiquement pour permettre une réactualisation des positions estimées pendant le déplacement du module 20.

Au terme de la procédure décrite précédemment, le module de référence 20 dispose des données suivantes :

- Distances relatives entre les modules de référence : $\tilde{d}_{R1R2}$, $\tilde{d}_{R1R3}$, $\tilde{d}_{R2R3}$ à partir des temps de transit $TR1R2$, $TR1R3$, $TR2R3$, permettant un positionnement préalable des points de référence,

• Différences de distances relatives :
 $\tilde{d}_{V1R1} - \tilde{d}_{V1R2}$, $\tilde{d}_{V1R2} - \tilde{d}_{V1R3}$, $\tilde{d}_{V1R1} - \tilde{d}_{V1R3}$ à partir des temps de transit TV1R1, TV1R2, TV1R3, permettant de positionner la victime par rapport aux points de référence.

5 Des exemples d'algorithme de positionnement relatif des modules de référence sont décrits dans le document de J.Caffery et al. « Subscriber location in CDMA cellular networks », Vehicular Technology, IEEE Transactions, Vol.47, May 1998, p.406-416.

10 En ce qui concerne le positionnement des victimes, on peut se fonder sur des mesures de TDOA.

Dans le cas du positionnement absolu d'un point inconnu dans un espace tridimensionnel, on utilise quatre points de référence, dont on connaît les positions absolues a priori. Malgré tout, on peut se
15 contenter d'une approximation bidimensionnelle avec une recherche des victimes exclusivement dans un plan X-Y, ou plus précisément avec une projection des points dans le plan de la pente enneigée. Dans ce cas, trois
20 points de référence permettent d'assurer l'unicité de la solution.

Or, selon la présente invention, on s'affranchit de toute référence fixe préalable et de toute connaissance a priori concernant les positions
25 absolues des points de référence.

En réalité, puisque les coordonnées des points de référence sont inconnues, ces derniers peuvent être considérés comme des points mobiles inconnus pour une première étape.

Par défaut, et de manière arbitraire, on affecte la position (0,0) dans le plan (X,Y) à l'un des points de référence, de préférence un module fixe 22 ou 24 pour ne pas réactualiser le jeu complet de coordonnées lors du déplacement du module 20, ce qui permet d'éliminer un degré de liberté. On choisira par exemple comme position (0,0) le module 22 pour la suite.

Comme illustré sur la figure 11, deux degrés de liberté demeurent: une rotation possible du jeu de points en azimuth (représenté par l'angle α sur la figure 11), et une symétrie autour d'un axe XX' passant par deux des modules 20,22 (figure 11). Aussi, par défaut, on pourra adopter, des conventions de positionnement concernant les points de référence afin d'obtenir une unique solution pour le placement de ces point de références.

Avantageusement, ces conventions permettront d'aboutir à une adéquation entre les positions affichées sur l'écran du module 20 et la réalité du terrain de manière à faciliter les déplacements du sauveteur.

On pourra par exemple choisir, au moment du déplacement des modules 22 et 24 à l'initiation de la procédure de recherche, de placer le module 22 devant le sauveteur (ie le module 20), et le module 23 systématiquement à sa droite, si cette même convention est utilisée à l'affichage sur le module 20 (avec un point 23 systématiquement à droite de l'axe 20,22).

Avantageusement, le sauveteur placera sur le terrain le module 22 dans la direction donnée par la

direction affichée des points 20 et 22 sur l'écran de visualisation. De cette manière, son déplacement sur le terrain pourra en permanence se conformer avec le déplacement du point correspondant affiché sur l'écran.

5 L'unicité est donc récupérée de manière naturelle.

Il est à noter que cette méthode de récupération de l'unicité par respect des conventions de positionnement et ajustement visuel de l'azimut, n'affecte en rien la précision de positionnement relatif des points. Elle est seulement utile pour faciliter les déplacements du sauveteur.

10 En tout état de cause, c'est au sauveteur qu'incombe la responsabilité de se déplacer dans le système décrit (à l'aide de l'affichage). Aussi, ce déplacement pourra être géré en relatif, sans pour autant nuire à la précision du système.

Une fois le positionnement des points de référence effectué, il convient de procéder au calcul du positionnement des victimes potentielles.

20 En ce qui concerne le positionnement des victimes, tous les types d'algorithmes de positionnement à partir de mesures de différences de temps d'arrivée, ne nécessitant pas de contraintes particulières sur la position relative des points de référence, peuvent s'appliquer dans le cadre de la présente invention.

Des exemples sont données dans les documents intitulés « A simple and efficient estimator for hyperbolic location » de Y.T Chan et al., IEEE Transactions Acoustic, Speech and Signal Processing,

30

Vol.42, Aug.1994, p.1905-1915 et « An improved Taylor algorithm in TDOA subscriber position location » Proceeding of the Int. Conf. on Communication Technology, 2003, Vol.2, 9-11 April 2003, p.981-984.

5 Contrairement à la phase précédente de positionnement des points de référence, pour laquelle le jeu des données était constitué de distances relatives, il est fait utilisation de différences de distances relatives.

10 A ce stade, on s'appuie sur des techniques telles que la linéarisation par développement en séries de Taylor ou l'algorithme de Chan, pour le positionnement d'un point à partir d'un jeu de TDOA (pour Time Difference Of Arrival en langue anglaise).

15 Selon un autre aspect de l'invention, tout sauveteur supplémentaire dépêché sur la zone et porteur d'un dispositif complet (un ensemble de trois émetteurs/récepteurs 20',22',24') doit de préférence être en mesure de participer à la procédure de
20 recherche, même sans en être l'initiateur, soit en menant sa propre recherche autonome en parallèle du premier sauveteur, soit en apportant sa contribution à ce sauveteur en fournissant un quatrième point de référence.

25 Dans le premier cas, le deuxième ensemble est identique ou similaire au premier ensemble tel que décrit ci-dessus en liaison avec les figures 2A, 2B et 3. Il est représenté en présence du premier ensemble sur la figure 8B à l'état désolidarisé.

30 Dans le deuxième cas, le dispositif supplémentaire 20' intervient sans être accompagné de

deux autres dispositifs 22', 24'. Il se joint alors aux 3 premiers dispositifs et se synchronise avec eux comme décrit ci-dessous.

Le dispositif ULB supplémentaire 20', ou le
5 module ULB principal 20' de ce deuxième ensemble de dispositifs de recherche, passe dans un premier temps en mode réception et cherche alors à se synchroniser sur le signal de référence émis, pendant une des phases a' d'un cycle qui va être décrit ci-dessous, par le
10 module principal 20 du premier dispositif, initiateur de la recherche.

Cette possibilité de synchronisation d'un quatrième émetteur/récepteur ou d'un deuxième ALVA justifie une fois de plus l'emploi d'une séquence
15 d'étalement universelle pour la phase a'.

Une fois synchronisée, la référence de temps obtenue par le module 20' est alors une référence de temps relative.

En conséquence une procédure coopérative
20 aller-retour (TWR pour Two Way Ranging en langue anglaise) peut donc être mise en œuvre pour obtenir une synchronisation stricte des moyens 20' avec les moyens 20.

Une plage de temps supplémentaire est donc
25 aménagée avant la phase b' de détection des victimes pour permettre à ce sauveteur supplémentaire de joindre le système et de contacter l'initiateur 20.

Un signal d'acquiescement (ACK) peut être délivré par les moyens 20 à destination des moyens 20'.
30 Ces derniers se trouvent alors confirmés dans leur adhésion au dispositif de recherche, et peuvent estimer

la distance relative qui les séparent des moyens 20 grâce au double lien aller-retour.

On dispose alors d'une référence de temps absolue, commune avec les autres points de référence
5 (20, 22, 24), permettant à tous les 4 modules de participer à la phase b' de recherche proprement dite.

Dès lors, 20' peut participer à cette nouvelle phase de recherche en tant que quatrième point de référence pour le premier dispositif initiateur et
10 entame sa propre phase de détection des victimes, d'estimation des temps d'arrivée, avant de relayer cette information vers les moyens 20 (phases b' et c').

Malgré tout, cette nouvelle référence 20' est aussi à localiser dans le référentiel défini par
15 (20, 22, 24).

Aussi, l'information de distance relative entre les moyens 20' et chacun des moyens 20,22,24 est déterminée avant de procéder au calcul des positions des victimes.

20 On peut par exemple exploiter (de la même façon que précédemment avec le cas mono-sauveteur), la retransmission, vers les moyens 20, des informations de temps d'arrivée pendant la phase c'.

Une procédure mettant en œuvre quatre
25 émetteurs/récepteurs de recherche va être décrite en liaison avec les figures 7B et 12.

Pendant la phase a'1, un premier signal 2000 est émis par le module 20 (figure 7B : étape S30) et capté par les modules 22, 24 et 20' après,
30 respectivement, une durée TR1R2, TR1R3 et TR1R1' (étape

S31). Le protocole peut fixer une durée D pour cette phase a'1 à partir de l'émission du signal 2000.

Les moyens 22 et 24 peuvent alors estimer les durées $TR1R2$ et $TR1R3$.

5 A l'expiration de la durée D après l'émission du signal 2000, la phase a'2 débute. Cette phase correspond à une plage de temps autorisée pour l'adhésion d'un nouveau point de référence 20' et son acquittement par le module coordonateur 20.

10 Dans l'exemple donné, le dispositif 20 souhaite se joindre à la recherche coordonnée par 20. Or 20' ne connaît pas, même après avoir reçu le signal 2000, la référence temporelle de 20 (correspondant au début de l'émission de la trame
15 2000). Il ne connaît que l'instant d'arrivée de cette trame 2000. Il en déduit que la phase a'2 débute au plus tard un temps D après cet instant d'arrivée (cas qui correspondrait au cas où $TR1R1'$ serait nul et les points 20 et 20' seraient confondus). Il sait donc qu'à
20 l'instant correspondant à l'instant de réception de $2000+D$, il peut émettre sa demande d'adhésion 2000'. Cet instant correspond également à l'instant de début effectif de la phase a'2 plus $TR1R1'$ dans la référence temporelle du coordinateur (le délai de transit entre
25 20 et 20'), 20 reçoit cette demande d'adhésion 2000' au bout d'une durée $TR1R1'$ après le début de l'émission de cette dernière et émet une trame d'acquiescement 2001, une durée $TACK$ après le début de la réception de 2000'. Cette durée $TACK$ est fixée par le protocole et est donc
30 connue en particulier par 20'. Elle est suffisamment courte pour limiter l'influence de la dérive relative

des horloges de 20 et 20' et pour ainsi ne pas trop affecter l'estimation de la distance relative entre 20 et 20' ainsi que la resynchronisation stricte de 20' sur 20.

5 Le dispositif 20' reçoit la trame 2001 au bout d'une durée $TR1R1'$ après son émission. Il peut alors estimer la durée écoulée entre l'émission de sa demande d'adhésion (signal 2000') et la réception de cet acquittement (signal 2001). Cette durée correspond
10 à $TACK + 2 TR1R1'$. A partir de cette durée écoulée, il peut donc en déduire $TR1R1'$.

La synchronisation stricte des moyens 20' avec les moyens 20 est alors terminée (étape S36).

15 Au cours d'une phase b', chacun des quatre modules émetteurs/récepteurs du groupe de recherche peut capter un signal 1310 ou des signaux émis par le dispositif porté par une victime, et ce respectivement après une durée $TV1R1$, $TV1R2$, $TV1R3$ et $TV1R1'$ par rapport à une référence de temps commune aux quatre
20 modules, par exemple le début de la phase b' imposé par le protocole via le coordinateur 20. (étape S37). Chacun de ces dispositifs Ri peut donc estimer la durée $TV1Ri$ (étape S 38).

25 Il y a ensuite synchronisation sur les temps d'arrivée de ce signal et démodulation des données transmises par la ou les victimes. Cette démodulation permet l'association, dans chaque module 20, 22, 24, 20', du temps d'arrivée du signal de la victime avec l'identifiant de la victime (étape S38).

Les informations relatives à la ou aux victimes peuvent alors être récupérées dans chacun des modules de recherches.

5 Ces informations (par exemple nombre des victimes, identifiant des victimes et temps d'arrivée des signaux associés) sont ensuite relayées, depuis les modules 22, 24 et 20' vers le module 20, sous forme de signaux 2002, 2210, 2410 (voir figure 12, phase c').

10 Le signal 2002 est émis par les moyens 20' et arrive dans les moyens 20, 22 et 24 respectivement après des durées, ou quatrième, cinquième et sixième temps de transit TR1'R1, TR1'R2, et TR1'R3 (figure 12, phase c' ; figure 7B : étape S39). TR1'R2 et TR1'R3 peuvent alors être estimés respectivement par les
15 moyens 22, 24 (étape S40).

Sur la figure 12, la flèche 151 indique que la partie utile de la trame 2002 contient au moins l'information relative à TV1R1'.

20 De même, le signal 2210 est ensuite émis par les moyens 22 et arrive dans les moyens 20, 20' et 24 respectivement après des durées, ou septième, huitième et neuvième temps de transit TR2R1, TR2R1' et TR2R3.

25 Les flèches 153 et 155 indiquent que le signal 2210 contient au moins :

- d'une part les informations estimées par les moyens 22 lors de la phase b', donc en particulier TV1R2 (étape S41),
- d'autre part les informations utiles
30 contenues dans le signal 2002 et reçues des moyens 20' lors de la première partie de l'étape c' par exemple

TV1R1', ainsi que les informations estimées par 22 à partir de l'instant de réception de la trame 2002, par exemple TR1'R2.

Lors d'une dernière partie de la phase c',
5 un signal 2410 est émis par les moyens 24 et capté par les modules 20,20' et 22 après, respectivement, une durée, ou dixième, onzième et douzième temps de transit TR3R1, TR3R1', TR3R2.

Sur la figure 12, les flèches 157, 159, 161
10 indiquent que ce signal 2410 comporte notamment les informations relatives à TR2R3, TR1'R3 et TV1R3 (étape S43).

Les durées TR1'R3 et TR3R1', de même que les durées TR2R3 et TR3R2, sont en principe identiques
15 ou proches entre elles, mais des différences peuvent exister, liées aux incertitudes de mesure, d'où l'intérêt d'avoir une deuxième estimation lors de la phase c' qui permet d'affiner l'estimation de ces durées par exemple par moyennage.

20 Comme indiqué ci-dessus, c'est lors de la phase c' que l'information concernant TR2R3 est estimée ou mesurée puis transmise, par le signal 2410, aux moyens 20.

La transmission du signal 2210 au moyens 24
25 permet donc, d'une part, d'envoyer l'information que détiennent les moyens 22 vers les moyens 24 mais surtout de mesurer le temps de transit TR2R3.

La distance entre 22 et 24 peut ensuite être estimée ou calculée, par exemple par les moyens 20
30 après que ces derniers aient reçu l'information TR2R3.

Le module 20 peut ensuite vérifier la validité et la cohérence des données transmises par les modules 22, 24 et 20' et calculer les positions relatives des points de références 20, 20', 22 et 24, ainsi que les différences de temps d'arrivée des signaux émis par les victimes qui permettent de positionner ces victimes par rapport aux points de références (20, 20', 22, 24).

Une extension au cas n sauveteurs pour ce mode de recherche conjoint (centralisé) peut être réalisée en utilisant les techniques de synchronisation, d'accès au réseau et de partage des ressources temporelles (protocole) décrites ci-dessus à titre d'exemple pour le cas de deux sauveteurs.

L'apport d'un point de référence supplémentaire permet, d'une part, de réduire l'erreur sur les positions estimées des victimes en apportant de la redondance d'information concernant la conformité euclidienne de la structure, et, d'autre part, de réduire le temps de recherche avec l'intervention d'un sauveteur supplémentaire.

Mais le deuxième sauveteur ou le deuxième ensemble de détecteurs 20', 22', 24' peut tout aussi bien entamer une procédure de recherche complètement autonome en parallèle du premier ensemble 20, 22, 24 en utilisant, lors des phases a' et c', des séquences d'étalement différentes de la séquence utilisée par le premier ensemble (20, 22, 24), lors des phases a et c, afin de limiter les interférences entre les dispositifs de recherche fonctionnant en parallèle. On pourra bien

sûr généraliser à N sauveteurs autonomes travaillant en parallèle.

On pourra pour cela définir des tables universelles de codes connues par tout sauveteur
5 supplémentaire intervenant après le déclenchement d'une première procédure de recherche avec un ordre préférentiel. Dans le cas d'une scène étendue, compte tenu des grandes portées disponibles en ULB, toutes les victimes peuvent être détectées par chacun des points
10 de référence (y compris par ceux des nouveaux sauveteurs), mais l'incertitude sur les positions estimées des victimes est d'autant plus grande que celles-ci sont éloignées des dispositifs de recherche dans un mode de recherche conjointe multi-sauveteurs
15 (mode centralisé). Dès lors, le mode de recherche parallèle permet de réduire ces incertitudes en travaillant en parallèle sur plusieurs scènes de taille réduite.

Compte tenu du contexte de propagation
20 envisagé (bande basse ou bande haute du spectre RF), il est tout à fait plausible d'envisager la présence du trajet géométrique direct, LOS (pour Line Of Sight en langue anglaise) de manière systématique. On peut donc négliger la présence de multi-trajets, en l'absence
25 d'éléments ou d'obstacles réflecteurs dans l'environnement.

La neige est en effet un mélange composite de glace et d'air dont la partie réelle de la permittivité varie avec la pression de la neige
30 (typiquement de 1.5 à 3). On observe qu'à une teneur en eau donnée, la partie réelle de la permittivité

relative diminue et la partie imaginaire augmente avec la fréquence, ce qui traduit un accroissement des pertes. L'eau contenue dans la neige humide atténue fortement l'onde et, ceci d'autant plus que la
5 fréquence sera élevée.

Selon la période de l'année, on rencontrera tous les types de neige dans une avalanche mais, pour borner l'étude, on peut dissocier deux cas bien différents : neige sèche et neige humide, le cas le
10 plus défavorable étant celui de la neige humide. On peut donc formuler deux hypothèses pour le bilan de la transmission suivant le type de neige rencontrée (sèche ou humide) et considérer le taux d'humidité correspondant W_v (tableau I ci-dessous). La partie
15 imaginaire de la permittivité (i.e. les pertes) est très faible si la neige est suffisamment sèche. La propagation d'une onde ULB émise dans la bande basse est donc très favorable dans la neige sèche et le système y fonctionne de façon optimale. En tout état de
20 cause, un étalonnage préalable des dispositifs pour différentes conditions d'enneigement, et pour des distances connues, peut être réalisé.

Type de neige	Sèche/Peu humide $W_v=0,6 \%$			Humide $W_v = 3 \%$		
	1m	2m	10m	1m	2m	10m
Neige traversée (m)						
Atténuation à 1,25GHz (dB)	1	2	10	11	22	110

Tableau I

25 Atténuation subie par une onde à 1.25 GHz, et une transmission à travers 1,2, et 10 m de neige.

En réalité, les conditions de propagation sont meilleures à mesure que l'on descend en fréquence. Dans la mesure où l'on se place d'emblée dans une gamme de fréquences basses, le bilan de liaison est donc
5 nettement favorable (seules les composantes fréquentielles émises les plus hautes sont susceptibles d'être fortement atténuées).

Même si, statistiquement, la profondeur moyenne d'ensevelissement est le plus souvent
10 inférieure à 2m, occasionnant des pertes relativement faibles, il faut prendre en considération l'approximation plane de la zone à investiguer (les distances estimées sont vues dans un pseudo-plan défini par les dispositifs encadrant la zone).

15 Le plus souvent, une grande distance est potentiellement parcourue par l'onde dans le manteau neigeux. Typiquement, pour un module ULB de recherche porté par un sauveteur à une hauteur de 1.5 m, un module ULB enseveli à une profondeur de 1.5 m et une
20 distance les séparant dans le plan X-Y de 10 m, la distance effectivement parcourue par l'onde sera de plus de 10 m. Enfin, il est à noter que seules les liaisons concernant le dispositif enseveli (du dispositif enseveli vers les points de référence)
25 seront affectées par de telles atténuations, les autres liaisons (de points de référence vers les points de référence) étant assurées d'avoir lieu en espace libre. On pourra par exemple choisir d'ajuster la longueur du code d'intégration et donc ajuster la longueur du
30 préambule de synchronisation, ou le débit utile dans la trame aux conditions météorologiques, de manière à

compenser cette forte atténuation due à cette traversée du manteau neigeux

Un exemple d'application va être donné selon le dernier document de la FCC, pour les applications liées à la sécurité, du type imagerie radar et radar pénétrant opérant en dessous de 960 MHz, les règles générales de la FCC partie 15 s'appliquent. La figure 13 illustre un masque FCC pour les applications ULB extérieures.

Dans le cadre de notre application, si l'on considère une bande comprise entre 10 MHz et 960 MHz, soit une bande de 950 MHz de largeur de bande ($F_c=475$ MHz), la puissance moyenne autorisée est de :

$$P_m = 10 \log(950) - 41,3 = -11,3 \text{ dBm}$$

Si l'on considère maintenant une liaison ULB à 10 kbits/s, le plancher du bruit thermique est alors de :

$$P_b = -174 + 10 \log(10^4) = -134 \text{ dBm}.$$

Pour assurer un TEB (Taux d'Erreur Binaire) de 10^{-3} sur la liaison avec une modulation 2PPM, le rapport E_b/N_0 est de 12,5 dB.

Les pertes dues aux défauts de l'implémentation matérielle sont estimées à 3 dB.

Le facteur de bruit du récepteur est estimé à 5 dB en considérant un récepteur bas coût dans cette bande (GSM # 1 à 2 dB).

Les antennes sont considérées comme omnidirectionnelles et possèdent un gain nul.

Dans cette configuration le système est capable de fonctionner pour une atténuation entre les
5 antennes émission/réception de :

$$\text{Atténuation} = -11.3 - 12.5 - 3 - 5 - (-134) = 102,2 \text{ dB}$$

Si l'on considère une propagation en espace
10 libre, l'atténuation est de :

$\text{Atténuation} = 20\text{Log}(4.\pi.d.F_c) - 20\text{Log}(C)$,
avec d la distance entre les antennes, F_c la fréquence
centrale et C la vitesse de la lumière.

15

D'où

$$20\text{Log}(4.\pi.d.F_c) = 102,2 + 20\text{Log}(C) = 271,7424$$

20 Ainsi la liaison décrite ci-dessus peut être assurée pour des portées atteignant jusqu'à d=6,47 Km si les conditions de propagation en espace libre sont respectées.

Ceci assure une portée suffisante, y
25 compris en cas de mauvais temps entre les points de références et les terminaux des sauveteurs.

On considère maintenant le cas des liaisons radio ULB entre l'émetteur de la victime et les modules de référence 20, 22, 24, pour lesquelles une partie de
30 la propagation s'effectue dans le manteau neigeux. Dans l'hypothèse la moins favorable, i.e. pour la fréquence

la plus élevée de la bande occupée et une neige humide ($W_v=5\%$), on ajoute un affaiblissement de 8,2 dB/m ($f=1\text{GHz}$).

Typiquement, pour 3,65 m de neige traversée, les fréquences hautes de la bande occupée subissent un affaiblissement supplémentaire de 30 dB dû à la présence de neige humide, soit

Atténuation = $102,2 - 30 = 72,2$ dB
20 $20\text{Log}(4 \cdot \pi \cdot d \cdot F_c) = 241,7424$
et une portée $d = 204,7$ m

- Pour 5 m de neige humide, on ajoute donc 40 dB supplémentaire, d'où une portée de $d = 64,74$ m,
- Pour 6 m de neige humide, on ajoute donc 50 dB supplémentaire, d'où une portée de $d = 20,47$ m.

Pour ce dernier cas (6m de neige humide), il est possible que la liaison impliquant le dispositif ULB de la victime ne soit pas assurée (sous les hypothèses de modulation précédentes) ; il conviendra alors de balayer méthodiquement l'intégralité de la coulée pour entrer dans la zone de couverture, 20 m autour de la victime.

Il s'agit, en fait, d'un cas extrêmement défavorable pour lequel on dispose des données nécessaires aux calculs (notamment concernant la propagation dans le manteau neigeux), la fréquence centrale du dispositif pouvant être située autour de 475 MHz.

D'autre part, les avalanches de neige humide ne sont pas les plus meurtrières car leur déclenchement est plus facilement prévisible que les avalanches de plaques composées de neige beaucoup plus sèche.

Enfin, les calculs ont été menés pour assurer un taux d'erreur donné sur les données transmises, mais peuvent être dissociés de la phase de synchronisation et d'estimation de canal assurée par la seule détection du préambule.

En conséquence, il est possible d'ajuster la longueur de la séquence du préambule de synchronisation pour obtenir un gain d'intégration suffisant.

Selon l'invention, un seul et même dispositif portatif peut, sur demande, passer d'un statut de point inconnu à localiser (un point émetteur) à un statut d'infrastructure complète de recherche (trois points de référence émetteurs/récepteurs), par opposition à une approche classique où l'infrastructure est fixe une fois pour toutes.

La présente invention permet le positionnement relatif (par rapport au sauveteur) de multiples dispositifs ensevelis sous la neige en l'absence d'infrastructure (i.e. en l'absence de points de référence fixes dont les positions sont connues a priori).

Elle permet également le positionnement relatif (par rapport au sauveteur) de multiples dispositifs ensevelis sous la neige à partir d'un unique dispositif compact et polyvalent, fonctionnant

indifféremment en mode de recherche (côté sauveteur),
ou en mode d'alerte (côté victime)

Elle permet également le positionnement
relatif rapide de multiples dispositifs ensevelis sous
5 la neige, avec la suppression des trois phases de
recherche de l'ARVA.

La figure 7C représente un procédé
classique de radiolocalisation se fondant sur le TDOA
tel que mis en œuvre selon l'art antérieur. Un tel
10 procédé suppose des points de référence 200, 220, 240
fixes dont les positions sont connues a priori. Ceci
distingue d'ailleurs dès le départ ce procédé d'un
procédé selon l'invention selon lequel les points de
référence ne sont pas fixes et leur position n'est a
15 priori pas connue.

Selon une première étape (S100), il y a
d'abord émission passive depuis les points à localiser
vers les points de référence.

Il est ensuite procédé à une estimation,
20 par les points de référence 200, 220, 240, des temps
d'arrivée des signaux émis par les points à localiser.

Ces durées sont retransmises par les moyens
220 et 240 vers les moyens 200 (étape S102).

Un calcul centralisé des temps TDOA est
25 ensuite effectué par les moyens 200 (étape S103).

Après le calcul des TDOA (différence des
temps d'arrivée, ou « Time Difference Of Arrival »),
les positions des points à localiser sont calculées
(étape S104).

30 Ce procédé ne s'applique pas pour une scène
occasionnelle et fortuite contrairement à l'invention.

Un dispositif compact selon l'invention permet également une synchronisation naturelle des modules ULB pour la phase de recherche, liée à la configuration du dispositif (ensemble solidaire de modules ULB dans l'état par défaut).

Enfin, l'invention est d'une grande souplesse de mise en oeuvre avec de nombreux modes de recherche envisageables, suivant les ressources disponibles en secours :

- recherche mono-sauveteur
- recherche multi-sauveteurs et, dans ce cas :

- recherches conjointes (recherches centralisées),
- recherches parallèles (multiples recherches autonomes)

La précision est augmentée avec l'augmentation du nombre de sauveteurs,

Une visualisation de la scène complète, à l'aide de moyens de visualisation (figure 2B) autorise un accès direct à la victime la plus proche par le chemin le plus court.

L'appareil peut être orienté de manière quelconque pendant les phases de recherche, par opposition à l'ARVA.

Avantageusement, l'appareil est orienté pour faire correspondre les points affichés sur l'écran de visualisation et la réalité du terrain afin de faciliter les déplacements du sauveteur.

Des perturbations électromagnétiques, liées aux interférences inter-victimes, peuvent être évitées là encore par opposition à l'ARVA.

Toute perturbations sonores sur la scène,
5 en multi-sauveteurs, sont aussi évitées, le dispositif ne faisant pas intervenir de haut-parleur, à la différence de l'ARVA.

Toujours par opposition à l'ARVA, l'invention permet :

- 10 - une recherche des victimes sur des zones vastes grâce à la grande portée du dispositif,
- un affichage des informations utiles (Positions relatives, éventuelles informations sur l'état et le nombre de victimes),
- 15 - un maniement simple et intuitif, ne nécessitant pas de formation ni d'apprentissage particuliers,
- une classification éventuelle et un ordre de priorité pour le secours des victimes, selon divers
- 20 critères tels que l'état de santé (Couplage potentiel avec DETAV).

Selon d'autres modes de réalisation, il est possible d'ajouter :

- un point supplémentaire de référence
- 25 (i.e. un module émetteur/récepteur ULB supplémentaire par dispositif) permettant de procéder à une localisation tridimensionnelle des victimes, et donc de disposer d'une information supplémentaire concernant la profondeur d'ensevelissement de la victime,
- 30 - d'intégrer des modules GPS (pour un positionnement absolu et la synchronisation des points

de référence) facilitant l'obtention de l'unicité des solutions,

- d'intégrer et de traiter des signaux ARVA classiques pour assurer une transition douce des
5 matériels.

Un dispositif selon l'invention comporte des moyens de traitements des données (moyens 31 de la figure 3 par exemple) programmés pour mettre en œuvre tout procédé selon l'invention.

- 10 Chacun des modules 20, 22, 24 d'un dispositif selon l'invention est muni de moyens 31 programmés pour mettre en œuvre la réception, et/ou l'émission et/ou le traitement et/ou le transfert, de signaux ou d'informations ou de données vers l'un des,
15 ou vers les, autres modules selon l'un des procédés décrits ci-dessus.

REVENDICATIONS

1. Procédé de localisation d'un émetteur ULB (120, 130), sans référence fixe préalable, à l'aide
5 d'au moins un premier ensemble d'au moins 3 émetteurs/récepteurs ULB de recherche (20, 22, 24), ce procédé comportant :

A) une étape de synchronisation des émetteurs/récepteurs ULB de recherche, disposés en des
10 points différents, et d'estimation de la distance relative de ces points,

B) une étape de réception par les émetteurs/récepteurs, de signaux (121, 131) émis par l'émetteur à localiser,

15 C) une étape de calcul de la position relative, par rapport aux émetteurs/récepteurs de recherche, de l'émetteur à localiser en fonction des temps de parcours des signaux, émis par l'émetteur à localiser (120, 130), vers les émetteurs/récepteurs de
20 recherche.

2. Procédé selon la revendication 1, les signaux ULB utilisés étant de fréquence inférieure à 1 GHz.

25

3. Procédé selon l'une des revendications 1 ou 2, les trames d'impulsions transmises comportant un préambule de synchronisation, une délimitation du préambule, puis des données utiles.

30 4. Procédé selon l'une des revendications 1 à 3, comportant, avant l'étape A, une étape de

synchronisation des émetteurs/récepteurs de recherche dans un état groupé.

5 5. Procédé selon l'une des revendications 1 à 4, comportant, en outre, une étape d'affichage des points auxquels les émetteurs/récepteurs sont localisés et de l'émetteur /récepteur à localiser.

10 6. Procédé selon l'une des revendications 1 à 5, chaque émetteur/récepteur de recherche mettant en œuvre, lors de l'étape B de réception, une ou plusieurs fenêtres d'observation correspondant chacune à une gamme de distances.

15 7. Procédé selon la revendication 6, l'ensemble des gammes de distance permettant de couvrir une gamme de distance comprise entre 0 et quelques centaines de mètres autour de chaque émetteur/récepteur.

20 8. Procédé selon l'une des revendications 1 à 7, comportant une étape de rafraîchissement, par répétition des étapes A,B,C, de la position de l'émetteur /récepteur à localiser.

25 9. Procédé selon l'une des revendications 1 à 8, l'étape C de calcul de la position de l'émetteur/récepteur à localiser fournissant une position dans une surface à deux dimensions.

30

10. Procédé selon l'une des revendications 1 à 9, dans lequel l'un des émetteurs/récepteurs est déplacé par rapport aux deux autres.

5 11. Procédé selon l'une des revendications 1 à 10, comportant:

- l'émission, par un premier émetteur/récepteur, d'un signal de référence, et la réception de ce signal de référence par les autres
10 émetteurs/récepteurs,
- la réception, par les émetteurs/récepteurs de recherche, de signaux émis par l'émetteur à localiser,
- la transmission, vers le premier
15 émetteur/récepteur, d'informations relatives aux temps d'arrivée du signal de référence et des signaux émis par l'émetteur à localiser.

12. Procédé selon l'une des revendications
20 1 à 11, l'étape A) de synchronisation comportant :

- l'émission d'un signal de référence (200) d'un premier émetteur/récepteur vers les autres émetteurs/récepteurs (22, 24),
- l'estimation ou le calcul, par ces autres
25 émetteurs/récepteurs (22, 24) des temps de transit du signal de référence vers eux-mêmes (TR1R2, TR1R3).

13. Procédé selon l'une des revendications 1 à 12, comportant, entre les étapes B et C :

- le calcul par les n émetteurs/récepteurs
30 (20, 22, 24) respectivement de n durées entre le temps

d'arrivée (TV1R1, TV1R2, TV1R3) de signaux (121, 131) émis par l'émetteur à localiser (120, 130), et une référence de temps commune,

- puis la transmission, vers l'un des émetteurs/récepteurs (20), de ces durées calculées, relatives aux signaux émis par l'émetteur à localiser (120, 130) et reçus par les eux autres émetteurs/récepteurs.

10 14. Procédé selon la revendication 13, comportant :

- la transmission, par un deuxième émetteur/récepteur (22) vers les autres émetteurs/récepteurs (20, 24), d'un signal (221) comportant au moins :

- la deuxième durée (TV1R2), calculée par le deuxième émetteur/récepteur,

- et le deuxième temps de transit du signal de référence (TR1R2),

20 - le calcul ou l'estimation, par un troisième émetteur/récepteur (24), d'un troisième temps de transit (TR2R3) du deuxième (22) au troisième (24) émetteur/récepteur, égal au temps de transit dudit signal (221) émis par le deuxième émetteur/récepteur.

25

15. Procédé selon la revendication 14, comportant en outre le calcul ou l'estimation, par le premier émetteur/récepteur (20), d'un temps de transit (TR2R1) du deuxième (22) au premier (20) émetteur/récepteur, égal au temps de transit dudit

30

signal (221) émis par le deuxième émetteur/récepteur vers le premier émetteur/récepteur.

16. Procédé selon l'une des revendications
5 13 à 15, comportant :

- la transmission par le troisième émetteur/récepteur (24), vers au moins le premier émetteur/récepteur (20), d'un signal (241), comportant au moins :
 - 10 • le troisième temps de transit (TR2R3) du deuxième (22) au troisième (24) émetteur/récepteur,
 - la troisième durée (TV1R3), calculée par le troisième émetteur/récepteur,
 - et le troisième temps de transit du
15 signal de référence (TR1R3).

17. Procédé selon la revendication 16, comportant en outre le calcul ou l'estimation, par le premier émetteur/récepteur (20), d'un temps de transit
20 (TR3R1) du troisième (24) au premier (20) émetteur/récepteur, égal au temps de transit dudit signal (241) émis par le troisième émetteur/récepteur vers le premier émetteur/récepteur.

25 18. Procédé selon l'une des revendications 1 à 10, dans lequel un émetteur/récepteur additionnel (20') est synchronisé avec le premier ensemble d'au moins trois émetteurs/récepteurs et positionné par rapport à ces au moins trois émetteurs/récepteurs.

19. Procédé selon la revendication 18, le premier ensemble d'émetteurs/récepteurs étant au nombre de trois, l'émetteur/récepteur additionnel étant un quatrième émetteur/récepteur.

5

20. Procédé selon la revendication 19, comportant :

- l'émission, par le premier émetteur/récepteur (20), d'un signal de référence
10 (2000),

- la réception, par les 4 émetteurs/récepteurs de recherche, de signaux émis par l'émetteur/récepteur à localiser,

- la transmission, vers le premier
15 émetteur/récepteur, d'informations relatives aux temps de transit du signal de référence et aux durées écoulées entre le temps d'arrivée des signaux émis par l'émetteur à localiser et une référence de temps commune aux quatre émetteurs/récepteurs.

20

21. Procédé selon la revendication 19 ou 20, l'étape A de synchronisation comportant :

- l'émission d'un premier signal de référence (2000) du premier émetteur/récepteur vers les
25 deuxième, troisième et quatrième émetteurs/récepteurs (22, 24, 20'),

- l'estimation ou le calcul, par les deuxième et troisième émetteurs/récepteurs (22, 24) des temps de transit du signal de référence vers les
30 deuxième et troisième émetteurs/récepteurs (TR1R2, TR1R3),

- la synchronisation du quatrième émetteur/récepteur avec le premier émetteur/récepteur, et l'estimation ou le calcul, par ce quatrième émetteur/récepteur du temps de transit (TR1R1') d'un
5 signal entre le premier et le quatrième émetteur/récepteur.

22. Procédé selon la revendication 21, comportant en outre :

10 - l'émission, par le quatrième émetteur/récepteur, d'un signal de demande d'adhésion (2000'),

- puis l'émission, par le premier émetteur/récepteur, d'un signal d'acquiescement (2001),

15 - le calcul, par le quatrième émetteur/récepteur, du temps de transit du signal d'acquiescement du premier au quatrième émetteur/récepteur (TR1R1').

20 23. Procédé selon l'une des revendications 19 à 22, comportant, entre les étapes B et C :

- le calcul par les premier, deuxième, troisième et quatrième émetteurs/récepteurs (20, 22, 24, 20') respectivement d'une première, d'une deuxième,
25 d'une troisième et d'une quatrième durées (TV1R1, TV1R2, TV1R3, TV1R1') entre les instants de réception par ces émetteurs/récepteurs de signaux émis par l'émetteur à localiser, et une référence de temps commune aux quatre émetteurs/récepteurs,

- puis la transmission, vers le premier émetteur/récepteur (20), de ces deuxième, troisième et quatrième durées calculées.

5 24. Procédé selon la revendication 23, comportant :

- la transmission, par le quatrième émetteur/récepteur (20') vers les premier, deuxième et troisième émetteurs/récepteurs (20, 22, 24), d'un
10 signal (2002) comportant au moins la quatrième durée (TV1R1') calculée,

- le calcul ou l'estimation, par le premier, le deuxième, et le troisième émetteur/récepteur (20, 22, 24), respectivement d'un
15 quatrième, cinquième et sixième temps de transit (TR1'R1, TR1'R2, TR1'R3) du quatrième émetteur/récepteur aux premier (20), deuxième (22) et troisième (24) émetteurs/récepteurs, égal au temps de transit dudit signal (2002) émis par le quatrième
20 émetteur/récepteur.

25. Procédé selon la revendication 24, comportant :

- la transmission, par le deuxième émetteur/récepteur (22) vers les premier, troisième et quatrième émetteurs/récepteurs (20, 24, 20'), d'un
25 signal (2210) comportant au moins :

- la deuxième durée (TV1R2) calculée par le signal émetteur/récepteur,
- 30 • et le cinquième temps de transit (TR1'R2),

- le calcul ou l'estimation, par le premier, le troisième et le quatrième émetteur/récepteur (20, 24, 20'), respectivement d'un septième, huitième, neuvième temps de transit (TR2R1, 5 TR2R1', et TR2R3) du deuxième émetteur/récepteur (22) respectivement au premier, quatrième et troisième (24) émetteur/récepteur, égal au temps de transit dudit signal (2210) émis par le deuxième émetteur/récepteur vers chacun des premier, troisième et quatrième 10 émetteur/récepteur (20, 24, 20').

26. Procédé selon la revendication 25, comportant :

- la transmission, par le troisième 15 émetteur/récepteur (24) vers les premier, deuxième et quatrième émetteurs/récepteurs (20, 22, 20'), d'un signal (2410) comportant au moins :

- la troisième durée (TV1R3) calculée par le troisième émetteur/récepteur,
- 20 • le sixième temps de transit (TR1'R3),
- et le neuvième temps de transit (TR2R3),
- le calcul ou l'estimation, par le premier, le deuxième et le quatrième émetteur/récepteur (20, 22, 20'), respectivement d'un dixième, onzième, 25 douzième temps de transit (TR3R1, TR3R1', et TR3R2) du troisième émetteur/récepteur (22) respectivement au premier, quatrième et deuxième émetteur/récepteur, égal au temps de transit dudit signal (2410) émis par le troisième émetteur/récepteur vers chacun des premier, 30 quatrième et deuxième émetteurs/récepteurs (20, 22, 20').

27. Procédé selon l'une des revendications 19 à 26, dans lequel le quatrième émetteur/récepteur fait partie d'un deuxième ensemble de trois émetteurs/récepteurs.

5

28. Procédé selon l'une des revendications 1 à 20, dans lequel un deuxième ensemble d'au moins trois émetteurs/récepteurs met en œuvre les étapes a) - c) en parallèle au, ou de manière indépendante par rapport au, premier ensemble.

10

29. Procédé selon l'une des revendications 1 à 28, dans lequel l'émetteur /récepteur à localiser est enseveli sous de la neige.

15

30. Procédé selon la revendication 29, dans lequel, lors de l'étape c, une correction est effectuée pour tenir compte de retards dans les temps d'arrivée dus à la propagation des signaux dans la neige.

20

31. Procédé selon l'une des revendications 1 à 30, dans lequel les émetteurs/récepteurs utilisent en émission, à défaut, des séquences d'étalement identiques.

25

32. Dispositif de localisation d'un émetteur/récepteur ULB, comportant :

- au moins 3 émetteurs/récepteurs de recherche, comportant chacun des moyens émetteurs/récepteurs de signaux ULB,

30

- des moyens (31) pour calculer, sans point de référence préalablement fixé, la position d'un émetteur à localiser en fonction des temps de parcours de signaux, émis par cet émetteur à localiser, vers les
5 émetteurs/récepteurs de recherche,

- des moyens (26) de visualisation pour indiquer au moins la position de l'émetteur à localiser par rapport à celle des émetteurs/récepteurs de recherche.

10

33. Dispositif selon la revendication 32, comportant des moyens pour synchroniser les émetteurs/récepteurs de recherche.

15

34. Dispositif selon la revendication 32 ou 33, dans lequel les émetteurs/récepteurs de recherche sont groupés en position de repos et aptes à être désolidarisés lors d'une localisation d'un émetteur/récepteur ULB.

20

35. Dispositif selon la revendication 34, comportant des moyens pour synchroniser les émetteurs/récepteurs de recherche à l'état groupé.

25

36. Dispositif selon la revendication 35, comportant des moyens pour synchroniser les émetteurs/récepteurs de recherche à l'état désolidarisé.

30

37. Dispositif selon l'une des revendications 32 à 36, les moyens (31) pour calculer

la position d'un émetteur/récepteur à localiser et les moyens de visualisation faisant partie d'un des émetteurs/récepteurs de recherche.

5 38. Dispositif de localisation d'un émetteur/récepteur ULB, comportant au moins 3 émetteurs/récepteurs de recherche, programmés pour mettre en œuvre un procédé selon l'une des revendications 1 à 31.

10

 39. Dispositif selon l'une des revendications 32 à 38, caractérisé en ce qu'il est réalisé en technologie CMOS ou BiCMOS.

15

1 / 12

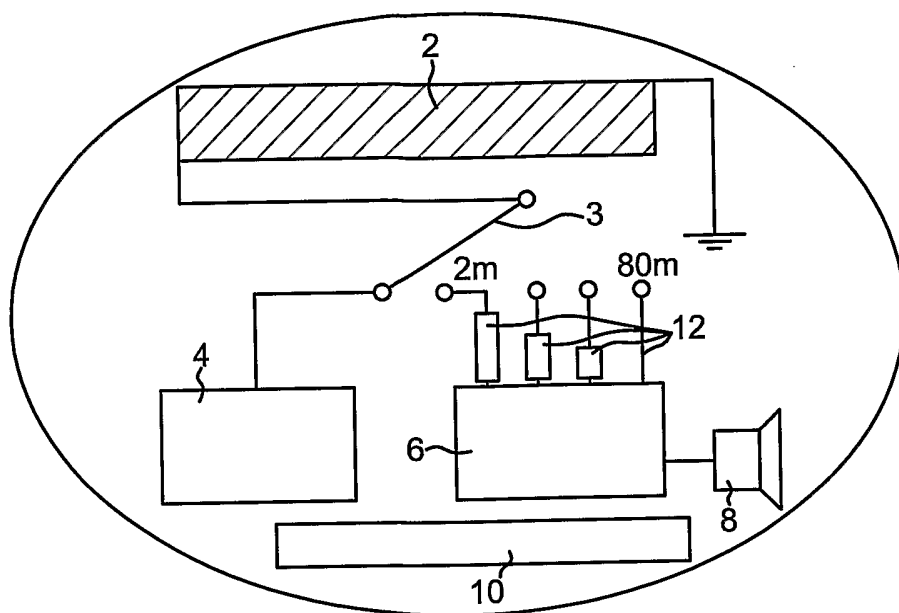


FIG. 1

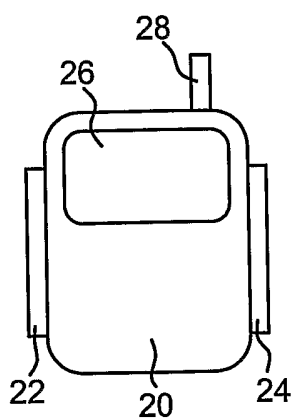


FIG. 2A

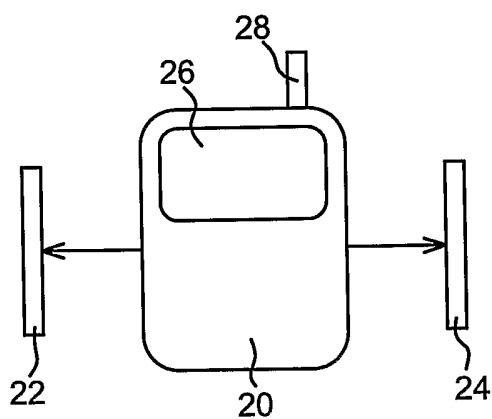


FIG. 2B

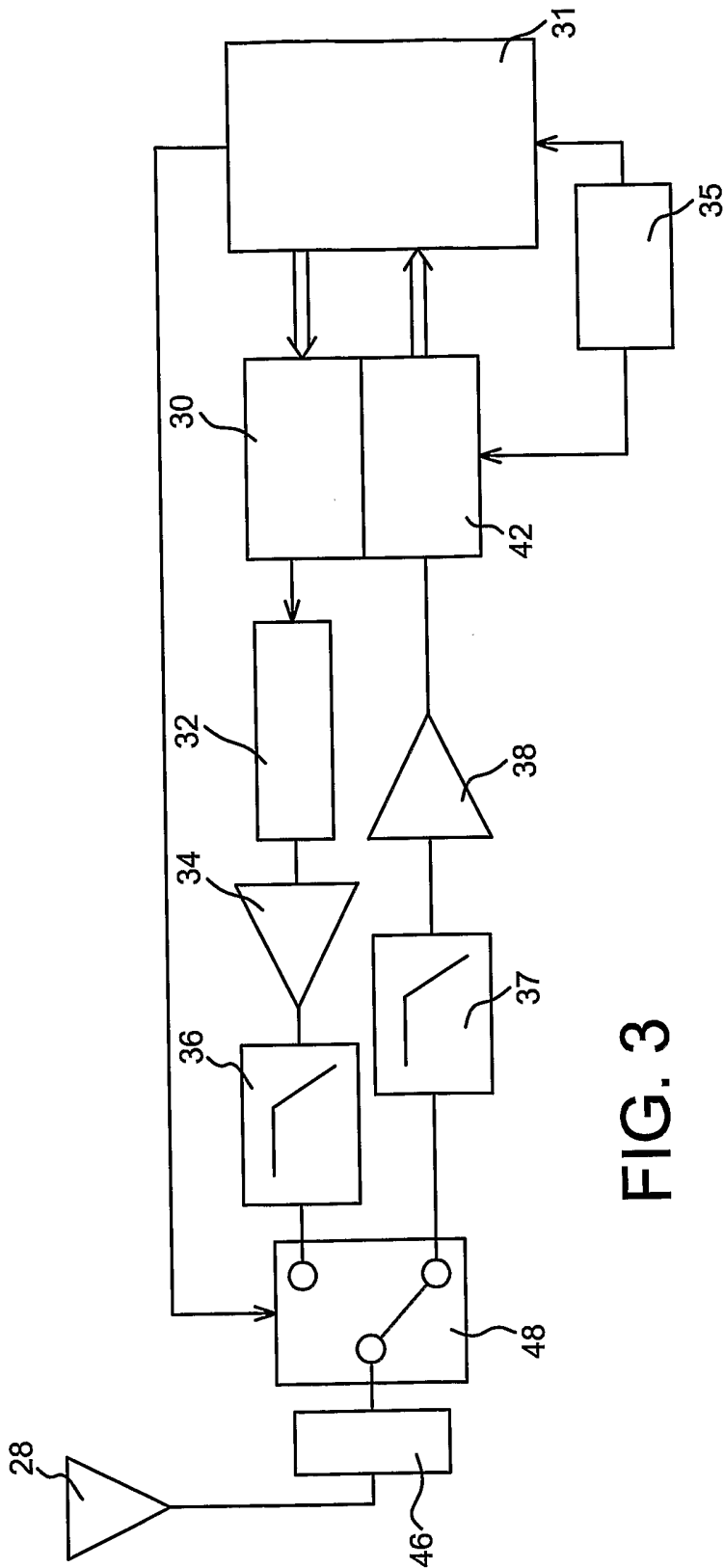


FIG. 3

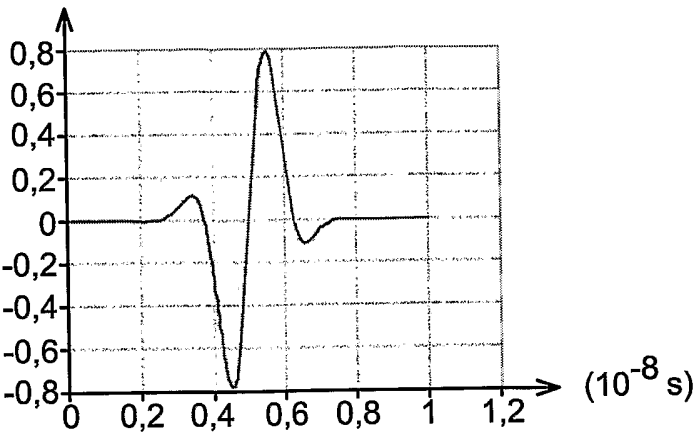


FIG. 4A



FIG. 4B



FIG. 5

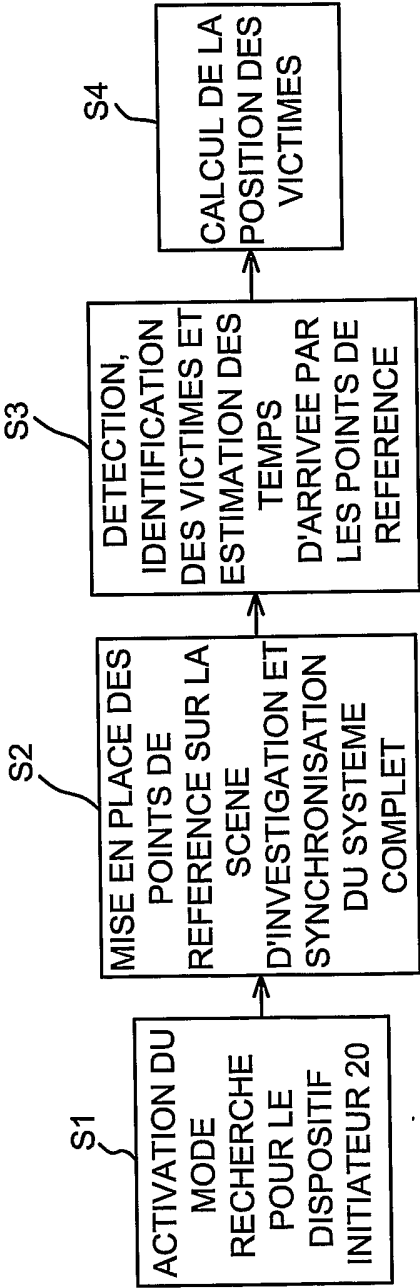


FIG. 6

5 / 12

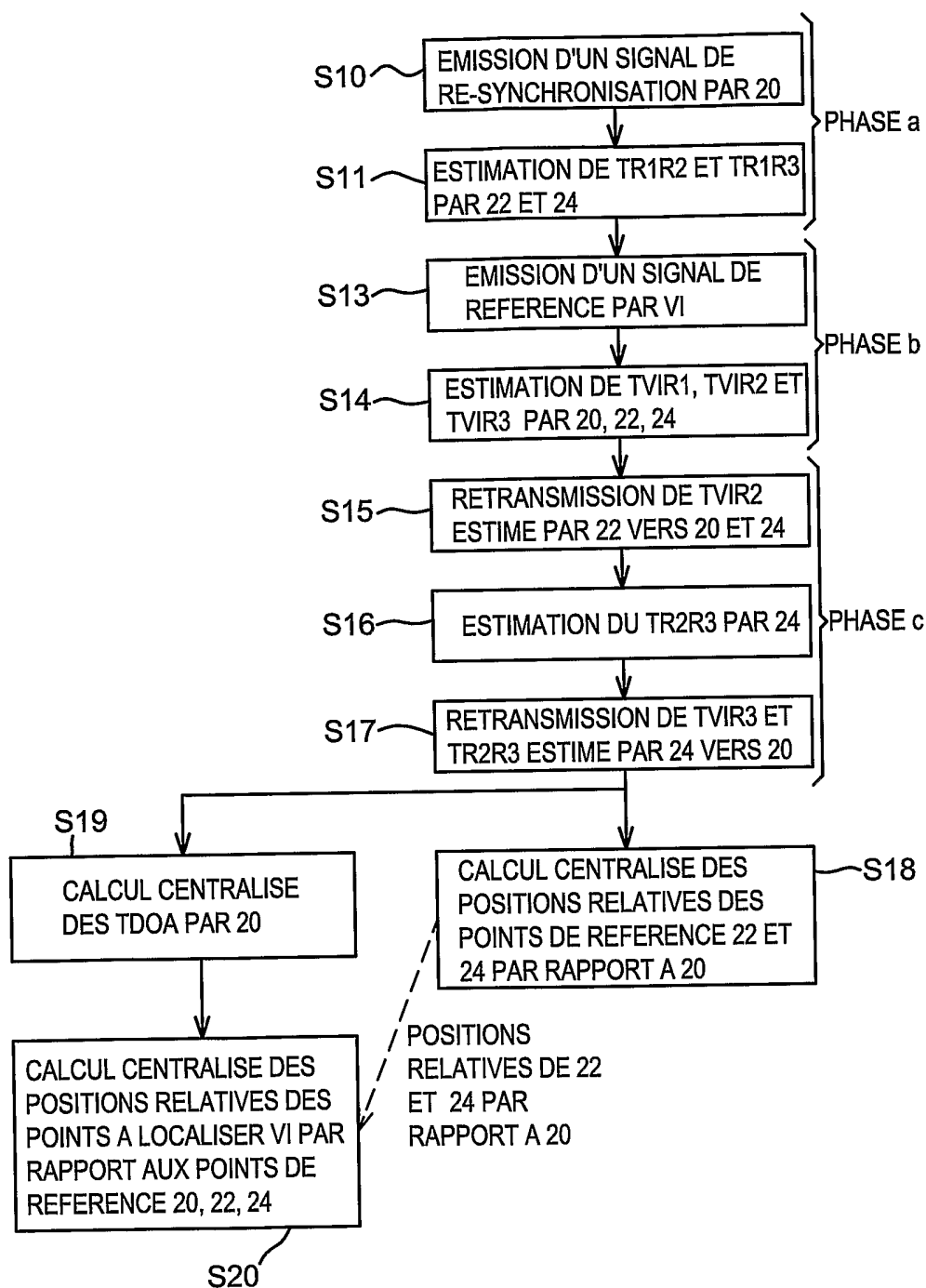


FIG. 7A

6 / 12

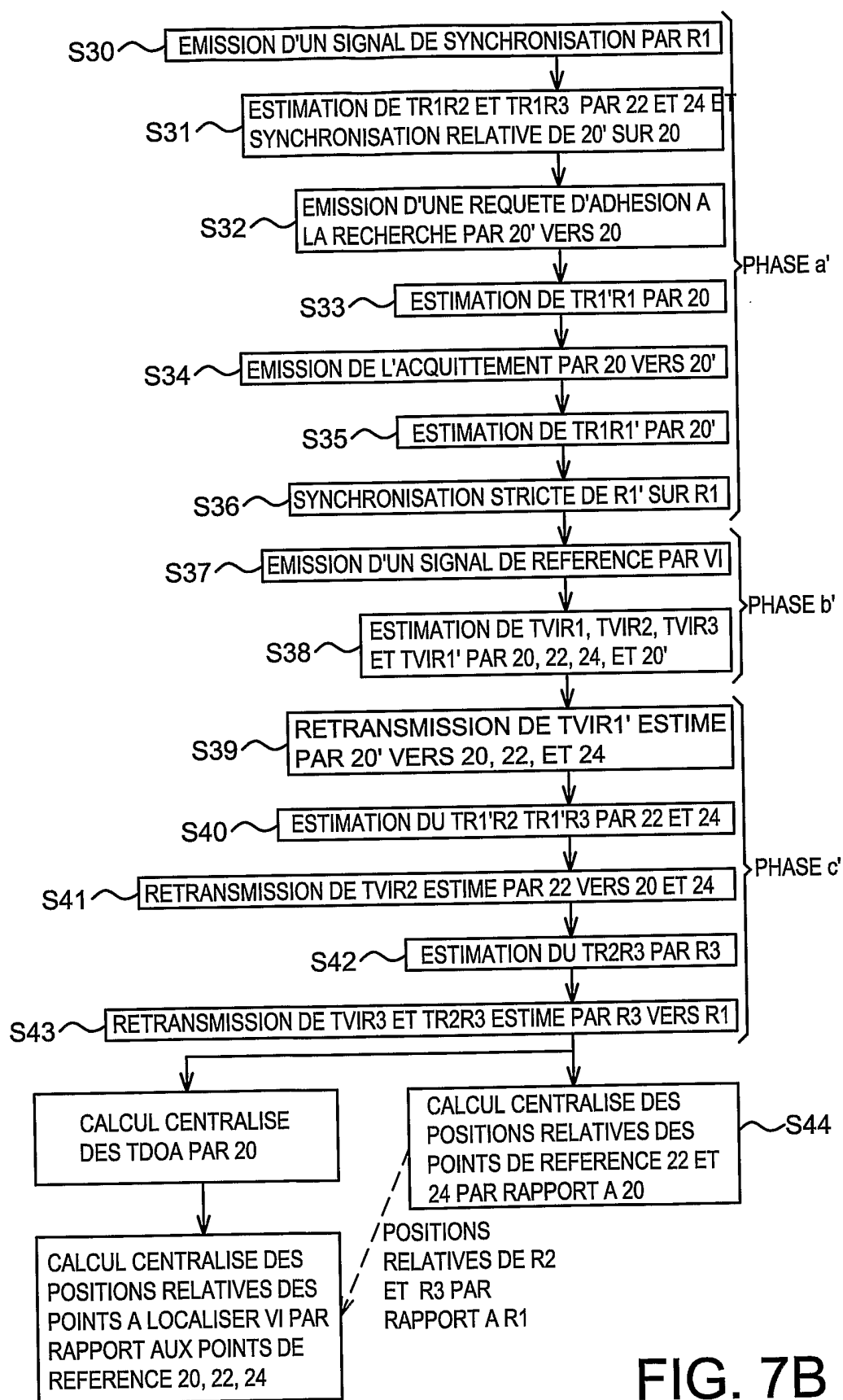


FIG. 7B

7 /12

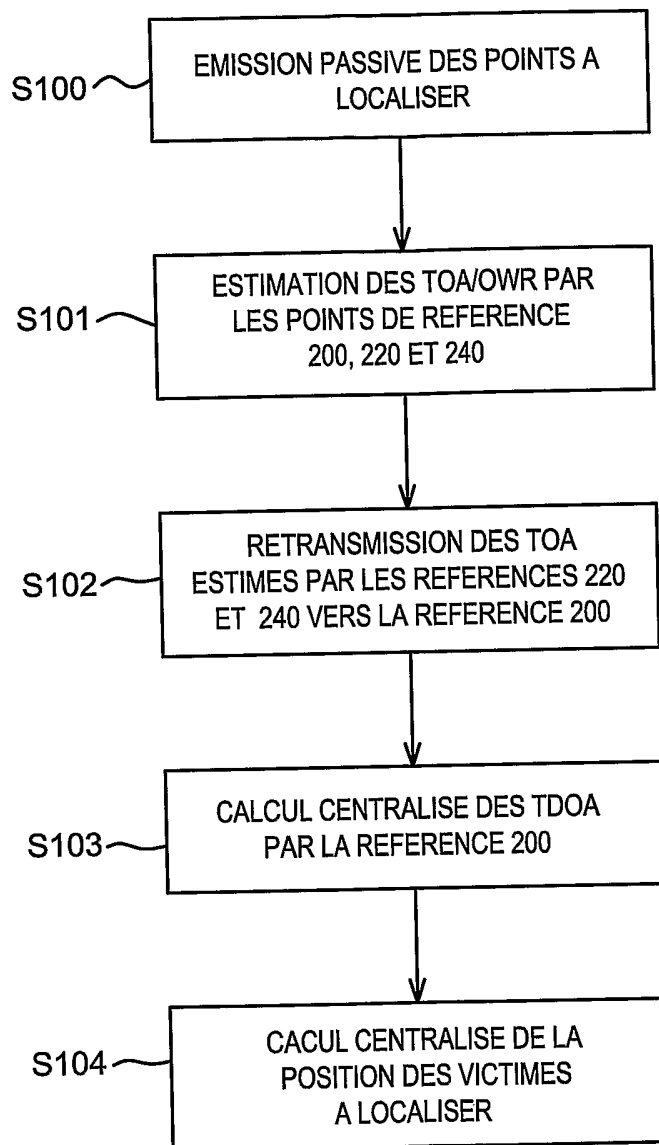


FIG. 7C

8 / 12

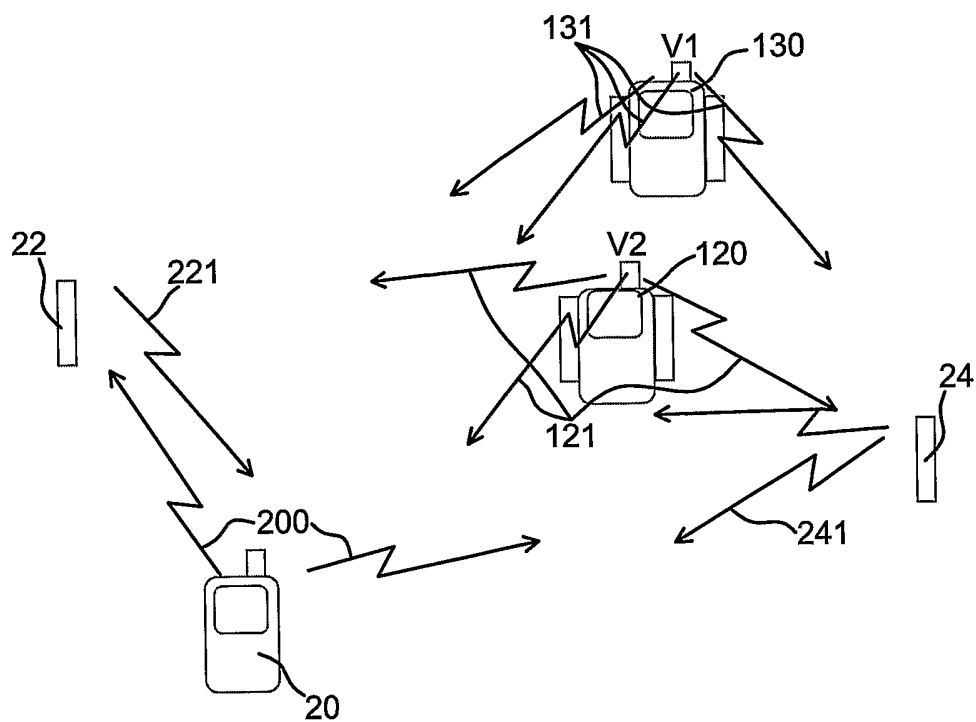


FIG. 8A

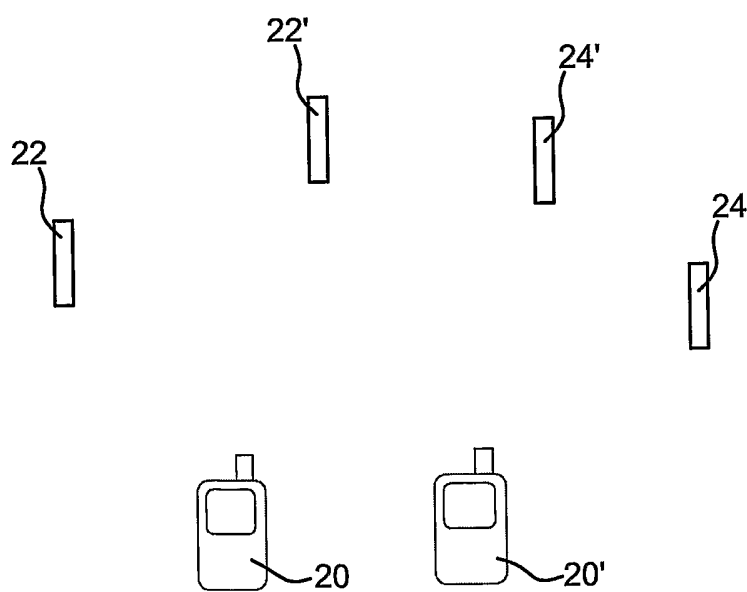


FIG. 8B

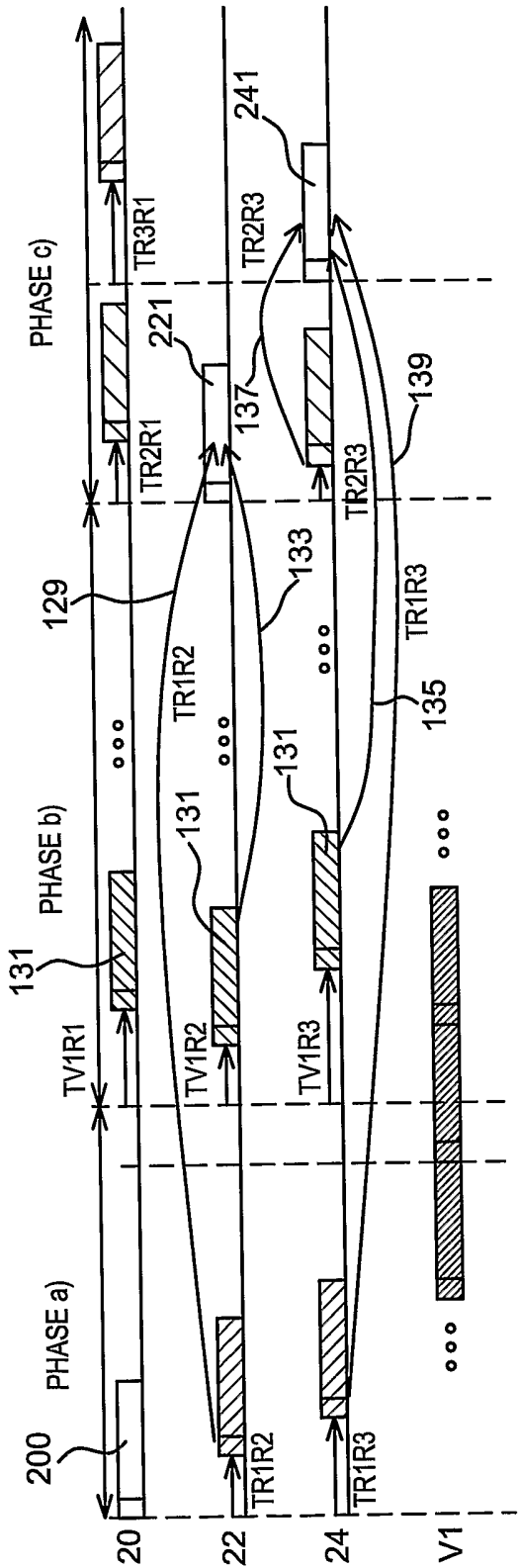


FIG. 9

10/12

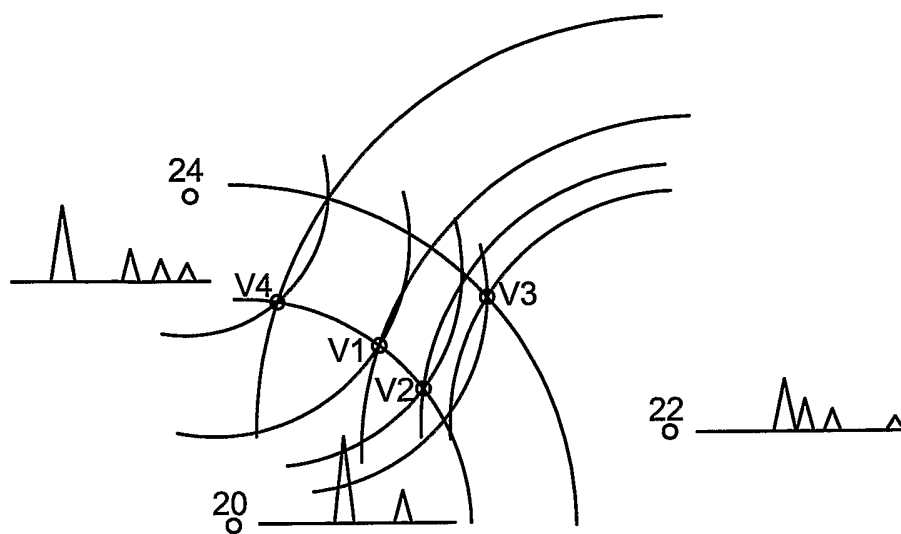
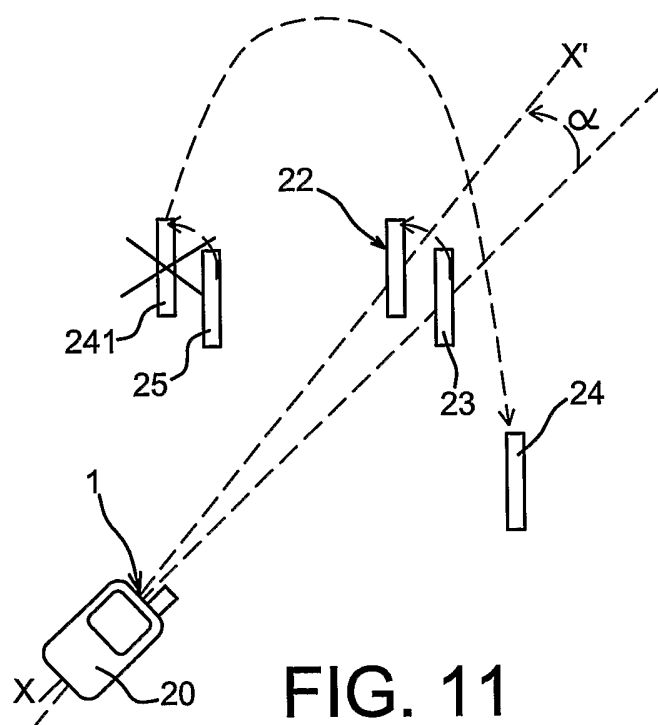


FIG. 10



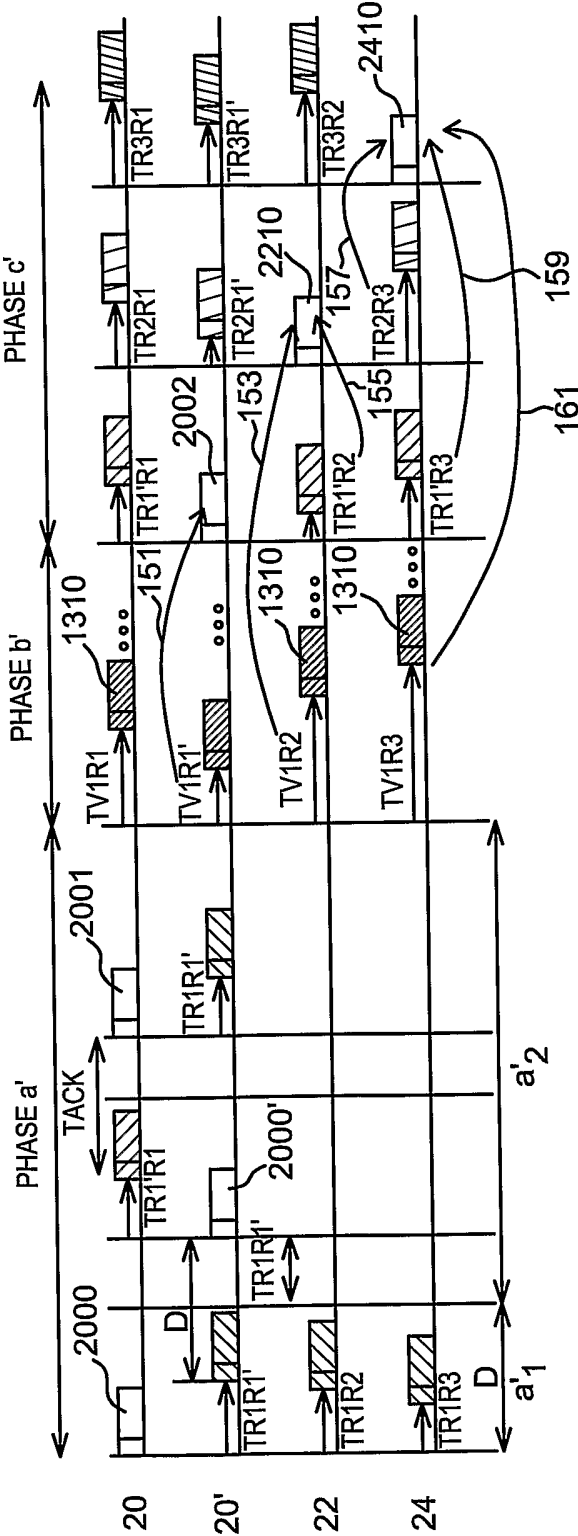


FIG. 12

12/12

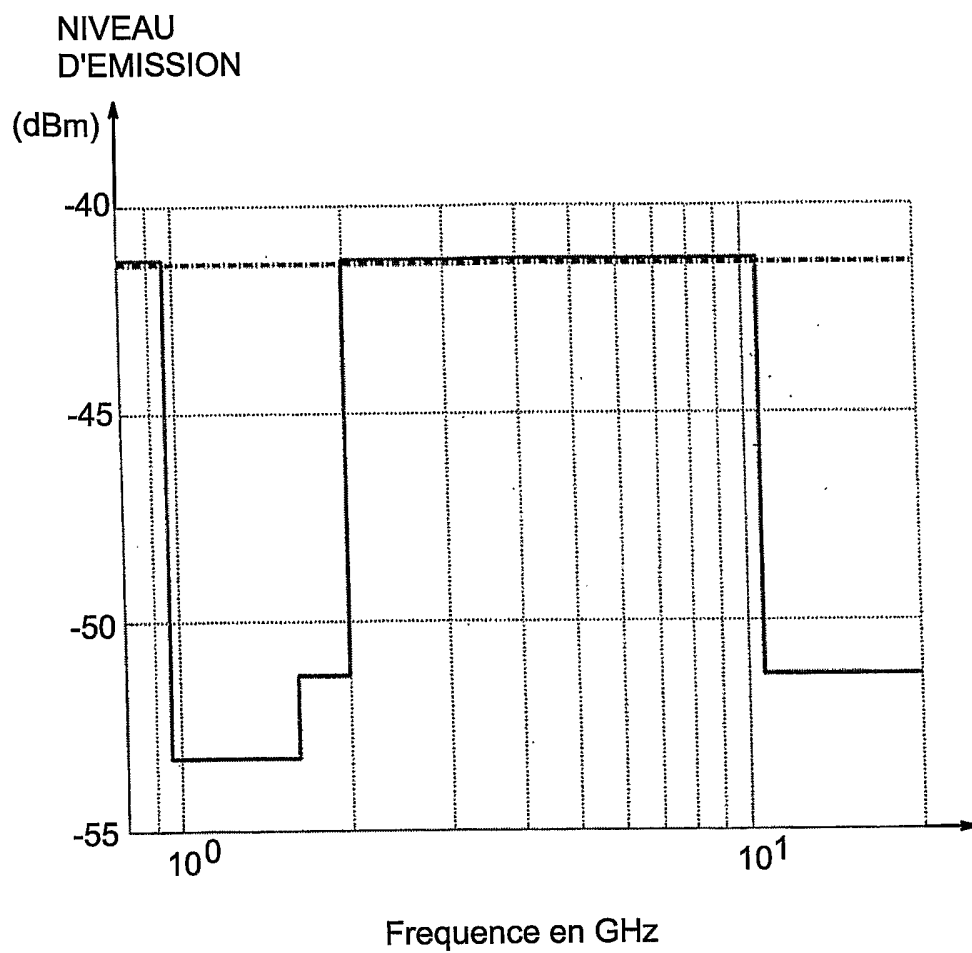


FIG. 13

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International Application No
PCT/FR2005/001388

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

IPC 7 G01S5/02 G01S5/06 A63B29/02

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

IPC 7 G01S A63B

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practical, search terms used)

EPO-Internal, WPI Data

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category °	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
X	WO 03/104837 A (WORCESTER POLYTECH INST) 18 December 2003 (2003-12-18)	1-28, 31-39
Y	page 4, line 20 - page 7, line 29; figures 1-4	29,30
X	CAPKUN S ET AL: "GPS-FREE POSITIONING IN MOBILE AD-HOC NETWORKS" PROCEEDINGS OF THE ANNUAL HAWAII INTERNATIONAL CONFERENCE ON SYSTEM SCIENCES, XX, XX, 3 January 2001 (2001-01-03), pages 1-10, XP008001836	1-10, 31-39
Y	the whole document	29,30
X	WO 02/03091 A (HAMDI MAHER ; CAPKUN SRDAN (CH); ECOLE POLYTECH (CH); VETTERLI MARTIN) 10 January 2002 (2002-01-10)	1-10, 31-39
Y	the whole document	29,30
	----- -/--	



Further documents are listed in the continuation of box C.



Patent family members are listed in annex.

° Special categories of cited documents :

"A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance

"E" earlier document but published on or after the international filing date

"L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)

"O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means

"P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

"T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention

"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone

"Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art.

"&" document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search

13 October 2005

Date of mailing of the international search report

21/10/2005

Name and mailing address of the ISA

European Patent Office, P.B. 5818 Patentlaan 2
NL - 2280 HV Rijswijk
Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,
Fax: (+31-70) 340-3016

Authorized officer

Fanjul Caudevilla, J

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International Application No
PCT/FR2005/001388

C.(Continuation) DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category *	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
X	EP 0 964 265 A (MOTOROLA LTD) 15 December 1999 (1999-12-15)	1-10, 31-39
Y	paragraphs '0025! - '0040!; figures 1,2 -----	29,30
X	US 2003/137453 A1 (TENNENHOUSE DAVID L ET AL) 24 July 2003 (2003-07-24) paragraph '0015! - paragraph '0025!; figures 1-6 -----	1-3,5-9, 32-34, 37-39
Y	CAFFERY J ET AL: "SUBSCRIBER LOCATION IN CDMA CELLULAR NETWORKS" IEEE TRANSACTIONS ON VEHICULAR TECHNOLOGY, IEEE INC. NEW YORK, US, vol. 47, no. 2, May 1998 (1998-05), pages 406-416, XP000870833 ISSN: 0018-9545 cited in the application page 408 - page 413 -----	30
Y	FR 2 783 607 A (SAGEM) 24 March 2000 (2000-03-24) page 7, line 18 - page 8, line 15; figures 1-3 -----	29
Y	DE 26 28 193 A (LICENTIA GMBH) 29 December 1977 (1977-12-29) page 7, line 1 - page 8, line 17 -----	29

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

Information on patent family members

International Application No

PCT/FR2005/001388

Patent document cited in search report		Publication date	Patent family member(s)	Publication date
WO 03104837	A	18-12-2003	AU 2003245457 A1	22-12-2003
			AU 2003273829 A1	22-12-2003
			CA 2489089 A1	18-12-2003
			EP 1512025 A1	09-03-2005
			WO 03104840 A1	18-12-2003
WO 0203091	A	10-01-2002	AU 7637301 A	14-01-2002
			EP 1299743 A2	09-04-2003
EP 0964265	A	15-12-1999	GB 2338374 A	15-12-1999
			US 6347228 B1	12-02-2002
US 2003137453	A1	24-07-2003	US 2003001776 A1	02-01-2003
FR 2783607	A	24-03-2000	NONE	
DE 2628193	A	29-12-1977	NONE	

RAPPORT DE RECHERCHE INTERNATIONALE

Demande Internationale No

PCT/FR2005/001388

A. CLASSEMENT DE L'OBJET DE LA DEMANDE

CIB 7 G01S5/02 G01S5/06 A63B29/02

Selon la classification internationale des brevets (CIB) ou à la fois selon la classification nationale et la CIB

B. DOMAINES SUR LESQUELS LA RECHERCHE A PORTE

Documentation minimale consultée (système de classification suivi des symboles de classement)

CIB 7 G01S A63B

Documentation consultée autre que la documentation minimale dans la mesure où ces documents relèvent des domaines sur lesquels a porté la recherche

Base de données électronique consultée au cours de la recherche internationale (nom de la base de données, et si réalisable, termes de recherche utilisés)

EPO-Internal, WPI Data

C. DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS

Catégorie °	Identification des documents cités, avec, le cas échéant, l'indication des passages pertinents	no. des revendications visées
X	WO 03/104837 A (WORCESTER POLYTECH INST) 18 décembre 2003 (2003-12-18)	1-28, 31-39
Y	page 4, ligne 20 - page 7, ligne 29; figures 1-4	29,30
X	CAPKUN S ET AL: "GPS-FREE POSITIONING IN MOBILE AD-HOC NETWORKS" PROCEEDINGS OF THE ANNUAL HAWAII INTERNATIONAL CONFERENCE ON SYSTEM SCIENCES, XX, XX, 3 janvier 2001 (2001-01-03), pages 1-10, XP008001836	1-10, 31-39
Y	le document en entier	29,30
X	WO 02/03091 A (HAMDI MAHER ; CAPKUN SRDAN (CH); ECOLE POLYTECH (CH); VETTERLI MARTIN) 10 janvier 2002 (2002-01-10)	1-10, 31-39
Y	le document en entier	29,30
	----- -/--	



Voir la suite du cadre C pour la fin de la liste des documents



Les documents de familles de brevets sont indiqués en annexe

° Catégories spéciales de documents cités:

"A" document définissant l'état général de la technique, non
considéré comme particulièrement pertinent

"E" document antérieur, mais publié à la date de dépôt international
ou après cette date

"L" document pouvant jeter un doute sur une revendication de
priorité ou cité pour déterminer la date de publication d'une
autre citation ou pour une raison spéciale (telle qu'indiquée)

"O" document se référant à une divulgation orale, à un usage, à
une exposition ou tous autres moyens

"P" document publié avant la date de dépôt international, mais
postérieurement à la date de priorité revendiquée

"T" document ultérieur publié après la date de dépôt international ou la
date de priorité et n'appartenant pas à l'état de la
technique pertinent, mais cité pour comprendre le principe
ou la théorie constituant la base de l'invention

"X" document particulièrement pertinent; l'invention revendiquée ne peut
être considérée comme nouvelle ou comme impliquant une activité
inventive par rapport au document considéré isolément

"Y" document particulièrement pertinent; l'invention revendiquée
ne peut être considérée comme impliquant une activité inventive
lorsque le document est associé à un ou plusieurs autres
documents de même nature, cette combinaison étant évidente
pour une personne du métier

"&" document qui fait partie de la même famille de brevets

Date à laquelle la recherche internationale a été effectivement achevée

13 octobre 2005

Date d'expédition du présent rapport de recherche internationale

21/10/2005

Nom et adresse postale de l'administration chargée de la recherche internationale

Office Européen des Brevets, P.B. 5818 Patentlaan 2
NL - 2280 HV Rijswijk
Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,
Fax: (+31-70) 340-3016

Fonctionnaire autorisé

Fanjul Caudevilla, J

RAPPORT DE RECHERCHE INTERNATIONALE

Demande Internationale No

PCT/FR2005/001388

C.(suite) DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS		
Catégorie	Identification des documents cités, avec, le cas échéant, l'indication des passages pertinents	no. des revendications visées
X	EP 0 964 265 A (MOTOROLA LTD) 15 décembre 1999 (1999-12-15)	1-10, 31-39
Y	alinéas '0025! - '0040!; figures 1,2 -----	29,30
X	US 2003/137453 A1 (TENNENHOUSE DAVID L ET AL) 24 juillet 2003 (2003-07-24) alinéa '0015! - alinéa '0025!; figures 1-6 -----	1-3,5-9, 32-34, 37-39
Y	CAFFERY J ET AL: "SUBSCRIBER LOCATION IN CDMA CELLULAR NETWORKS" IEEE TRANSACTIONS ON VEHICULAR TECHNOLOGY, IEEE INC. NEW YORK, US, vol. 47, no. 2, mai 1998 (1998-05), pages 406-416, XP000870833 ISSN: 0018-9545 cité dans la demande page 408 - page 413 -----	30
Y	FR 2 783 607 A (SAGEM) 24 mars 2000 (2000-03-24) page 7, ligne 18 - page 8, ligne 15; figures 1-3 -----	29
Y	DE 26 28 193 A (LICENTIA GMBH) 29 décembre 1977 (1977-12-29) page 7, ligne 1 - page 8, ligne 17 -----	29

RAPPORT DE RECHERCHE INTERNATIONALE

Renseignements relatifs aux membres de familles de brevets

Demande Internationale No

PCT/FR2005/001388

Document brevet cité au rapport de recherche		Date de publication	Membre(s) de la famille de brevet(s)	Date de publication
WO 03104837	A	18-12-2003	AU 2003245457 A1	22-12-2003
			AU 2003273829 A1	22-12-2003
			CA 2489089 A1	18-12-2003
			EP 1512025 A1	09-03-2005
			WO 03104840 A1	18-12-2003
WO 0203091	A	10-01-2002	AU 7637301 A	14-01-2002
			EP 1299743 A2	09-04-2003
EP 0964265	A	15-12-1999	GB 2338374 A	15-12-1999
			US 6347228 B1	12-02-2002
US 2003137453	A1	24-07-2003	US 2003001776 A1	02-01-2003
FR 2783607	A	24-03-2000	AUCUN	
DE 2628193	A	29-12-1977	AUCUN	