

12

DEMANDE DE BREVET D'INVENTION

A1

22 Date de dépôt : 25.08.97.

30 Priorité :

43 Date de mise à la disposition du public de la demande : 26.02.99 Bulletin 99/08.

56 Liste des documents cités dans le rapport de recherche préliminaire : *Se reporter à la fin du présent fascicule*

60 Références à d'autres documents nationaux apparentés :

71 Demandeur(s) : ALCATEL ALSTHOM COMPAGNIE GENERALE D'ELECTRICITE SOCIETE ANONYME — FR.

72 Inventeur(s) : DURNEZ FRANCOIS et BOUSQUET JACQUES.

73 Titulaire(s) :

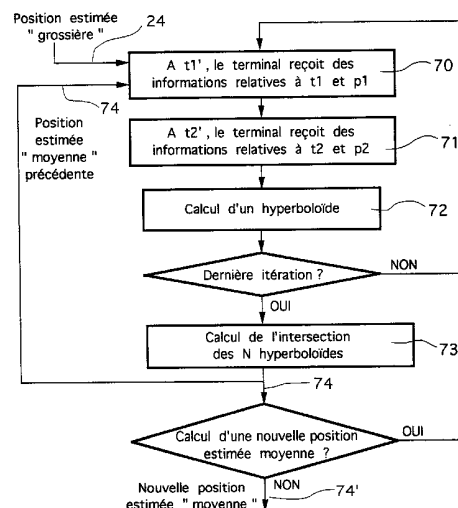
74 Mandataire(s) : ALCATEL ALSTHOM RECHERCHE.

54 PROCEDE DE LOCALISATION D'UN TERMINAL FIXE GRACE A UNE CONSTELLATION DE SATELLITES.

57 L'invention concerne un procédé de localisation d'un terminal fixe d'un système de télécommunications comprenant une constellation de satellites, une pluralité de stations de base et une pluralité de terminaux fixes. Selon l'invention, le procédé comprend des phases de localisation "grossière", "moyenne" et "fine".

Lors de la phase de localisation "moyenne", le terminal calcule au moins trois hyperboloïdes, puis l'intersection de ces derniers, en supposant connue une position estimée "grossière" du terminal.

Chaque hyperboloïde peut s'écrire: $H_{ij} = d_j - d_i = (t_j' - t_i') \cdot c$ - $(t_i' - t_i) \cdot c$, où: - d_i est la distance entre le terminal et la position p_i d'un i ème satellite actif à l'instant t_i , - d_j est la distance entre le terminal et la position p_j d'un j ème satellite actif à l'instant t_j , - t_i et t_j sont des i ème et j ème instants de retransmission, par les i ème et j ème satellites respectivement, de i ème et j ème informations relatives à t_i et d_i , et à t_j et d_j respectivement - t_i' et t_j' sont les i ème et j ème instants de réception, par le terminal, des i ème et j ème informations, - c est la vitesse de la lumière.



Procédé de localisation d'un terminal fixe grâce à une constellation de satellites.

Le domaine de l'invention est celui des systèmes de télécommunications par satellites.

5 De façon classique, un système de télécommunications par satellites comprend notamment une constellation de satellites non géostationnaires (constituée par exemple de 64 satellites à orbite basse), une pluralité de stations de base (ou "Gateway Stations" en anglais), ainsi qu'une pluralité de terminaux fixes. Chaque station de base est associée à une cellule géographique distincte (ou "spot") et est reliée à un réseau terrestre de
10 télécommunication. Chaque terminal communique, via les satellites, avec la station de base (et par conséquent avec le réseau terrestre de télécommunication) de la cellule dans laquelle il se trouve. Chaque satellite, lorsqu'il est actif vis-à-vis d'une station de base, reçoit de celle-ci des informations qu'il retransmet vers le ou les terminaux fixes présents dans sa zone de couverture. Inversement, chaque satellite, lorsqu'il est actif vis-à-vis
15 d'une station de base, retransmet vers celle-ci les informations qu'il reçoit de chaque terminal fixe présent dans sa zone de couverture. On rappelle qu'un satellite ne peut être actif vis-à-vis d'une station de base que s'il se trouve en visibilité de celle-ci.

Plus précisément, l'invention concerne un procédé de localisation d'un terminal fixe d'un tel système de télécommunications par satellites.

20 Pour diverses raisons, il est en effet nécessaire de connaître la position de chaque terminal fixe du système. Par exemple, cela permet de synchroniser entre eux les terminaux fixes, de façon à éviter ou réduire le brouillage, lors de la réception par les satellites, entre signaux émis par différents terminaux fixes. Cela permet également de déterminer la zone tarifaire à laquelle appartient chaque terminal fixe.

25 On notera que le terminal considéré ici est fixe. Sa localisation est donc effectuée lors de son installation initiale, ou lors de chaque nouvelle installation si le terminal est déplacé (par exemple d'une maison à une autre).

Afin de localiser un terminal fixe, une première solution connue consiste à implémenter dans ce dernier un récepteur d'un des systèmes de localisation connus, tels
30 que le système GPS (pour "Global Positioning System" en anglais) ou GLONASS (pour

"Global Navigation Satellite System" en anglais).

Cette première solution connue présente l'inconvénient majeur d'être très coûteuse. En effet, un récepteur de type GPS ou GLONASS présente un coût trop élevé vis-à-vis du prix d'un terminal fixe "grand public". En outre, du fait que la localisation du terminal fixe n'est effectuée qu'à l'installation, l'ajout dans le terminal fixe d'un récepteur de localisation spécialisé représente un investissement excessif pour l'utilisation qui en est faite.

Une seconde solution connue consiste à mettre en oeuvre, à l'aide de l'infrastructure existante (c'est-à-dire notamment avec le terminal fixe que l'on cherche à localiser et certains satellites de la constellation), une technique de localisation connue, de type AOA (pour "Angle Of Arrival" en anglais) ou TDOA (pour "Time Difference Of Arrival" en anglais).

Avec la technique AOA, la position du terminal est déterminée en combinant des angles d'arrivée de signaux provenant de différents satellites. Avec la technique TDOA, la position du terminal est déterminée en combinant des différences de temps d'arrivée de signaux provenant de différents satellites.

Contrairement à la première solution connue discutée ci-dessus, cette seconde solution connue ne nécessite aucun récepteur de localisation spécialisé (de type GPS ou GLONASS).

Néanmoins, quelle que soit la technique de localisation utilisée (AOA ou TDOA), cette seconde solution connue est difficile à mettre en oeuvre. En effet, la technique AOA nécessite une référence des antennes précise en azimuth et en élévation, tandis que la technique TDOA nécessite des émetteurs satellites synchrones. Ces différentes conditions sont difficiles, voire impossible, à respecter sans que cela entraîne une forte augmentation du coût du système. Or, à nouveau, il convient de noter que, du fait qu'elle n'est effectuée qu'à l'installation, la localisation du terminal fixe ne doit pas représenter un investissement excessif.

L'invention a notamment pour objectif de pallier ces différents inconvénients de l'état de la technique.

Plus précisément, l'un des objectifs de la présente invention est de fournir un

procédé de localisation d'un terminal fixe d'un système de télécommunications par satellites, ce procédé étant simple à mettre en oeuvre et peu coûteux.

L'invention a également pour objectif de fournir un tel procédé ne nécessitant pas l'implémentation dans le terminal fixe d'un récepteur de localisation spécialisé (de type GPS ou GLONASS).

Un autre objectif de l'invention est de fournir un tel procédé utilisant l'infrastructure existante du système sans imposer de conditions draconiennes au terminal fixe (pas de référence en azimuth précise) ni aux satellites (ces derniers n'ont pas à être synchrones).

Ces différents objectifs, ainsi que d'autres qui apparaîtront par la suite, sont atteints selon l'invention à l'aide d'un procédé de localisation d'un terminal fixe d'un système de télécommunications par satellites du type comprenant une constellation de satellites, une pluralité de stations de base, chacune associée à une cellule géographique distincte et reliée à un réseau terrestre de télécommunication, et une pluralité de terminaux fixes,

un ou plusieurs satellite(s) étant dit(s) actif(s) vis-à-vis d'une station de base donnée lorsqu'il(s) se trouve(nt) en visibilité de celle-ci, chaque satellite actif qui reçoit des informations de la station de base vis-à-vis de laquelle il est actif les retransmettant vers le ou les terminaux fixes présents dans sa zone de couverture, chaque satellite actif qui reçoit des informations d'un terminal fixe présent dans sa zone de couverture les retransmettant vers la station de base vis-à-vis de laquelle il est actif,

le procédé comprenant une phase de localisation "moyenne", comprenant elle-même les étapes suivantes :

- i- à un premier instant $t1'$, ledit terminal reçoit d'un premier satellite actif de premières informations relatives d'une part à l'instant $t1$ de retransmission desdites premières informations par ledit premier satellite actif et d'autre part à la position $p1$ dudit premier satellite actif audit instant $t1$;
- ii- à un second instant $t2'$, égal à ou proche dudit premier instant $t1'$, ledit terminal reçoit d'un second satellite actif de secondes informations relatives d'une part à l'instant $t2$ de retransmission desdites secondes informations par ledit second

satellite actif et d'autre part à la position p2 dudit second satellite actif audit instant t2 ;

-iii- ledit terminal calcule un premier hyperboloïde $H_{1,2}$ sur lequel se trouve ledit terminal et tel que : $H_{1,2} = d2 - d1 = (t2' - t2).c - (t1' - t1).c$, où :

- 5 - d1 est la distance entre le terminal et ladite position p1 du premier satellite actif à l'instant t1,
- d2 est la distance entre le terminal et ladite position p2 du second satellite actif à l'instant t2,
- 10 - t1 et t2 sont lesdits premier et second instants de retransmission par lesdits premier et second satellites respectivement,
- t1' et t2' sont lesdits premier et second instants de réception par le terminal,
- c est la vitesse de la lumière ;

15 -iv- ledit terminal réitère les étapes -i- à -iii- au moins deux fois, de façon à calculer au moins des second et troisième hyperboloïdes sur lesquels se trouve ledit terminal ;

-v- ledit terminal détermine une position estimée "moyenne", en calculant l'intersection desdits premier et au moins second et troisième hyperboloïdes et en supposant connue une position estimée "grossière" dudit terminal.

20 Le procédé de localisation selon la présente invention comprend donc une phase de localisation "moyenne", par exemple à ± 300 m. Le principe général de cette phase de localisation "moyenne" consiste, pour le terminal, à calculer l'intersection d'au moins trois hyperboloïdes sur lesquels il se trouve, en supposant déjà connue une estimation de sa position "grossière" (par exemple à ± 100 km).

25 Il est clair que l'incertitude avec laquelle cette intersection est déterminée est d'autant plus faible que le nombre d'hyperboloïdes pris en compte est grand (on prend par exemple jusqu'à cent hyperboloïdes).

30 Il est important de noter que le procédé de l'invention se distingue clairement de la technique TDOA classique puisque, dans le cas de l'invention, le terminal calcule chaque hyperboloïde grâce à des informations reçues de deux satellites non obligatoirement synchrones. On rappelle en effet que les instants t1 et t2 de retransmission par les premier

et second satellites respectivement ne sont pas nécessairement égaux.

Cette caractéristique distinctive peut également être exprimée par le fait que chaque hyperboloïde de l'invention ne correspond pas à une image réelle du système puisqu'il n'est pas calculé en fonction de la position, à un instant unique donné, des premier et second satellites. En fait, chaque hyperboloïde de l'invention correspond à une image fictive du système, tenant compte d'une part de la position p_1 , à un premier instant donné t_1 , du premier satellite et d'autre part de la position p_2 , à un second instant donné t_2 , du second satellite.

La seule condition imposée par l'invention est que les instants t_1' et t_2' de réception par le terminal soient égaux ou proches l'un de l'autre (par exemple décalés de quelques millisecondes), de façon que l'estimation de $(t_2' - t_1')$ soit correcte malgré que l'horloge du terminal n'est pas très précise comparée à celle de chacun des satellites.

Avantageusement, dans ladite étape -iv-, chaque nouvelle itération des étapes -i- à -iii- est effectuée avec un couple de satellites appartenant au groupe comprenant :

- un couple de deux satellites distincts desdits premier et second satellites ;
- un couple de deux satellites dont l'un est un desdits premier et second satellites et l'autre est distinct desdits premier et second satellites.

En d'autres termes, le nombre de satellites nécessaires diffère selon le nombre de satellites que le terminal est capable d'écouter simultanément. Par exemple, si le terminal est capable d'écouter simultanément trois satellites, il peut recevoir, à des instants t_1' , t_2' et t_3' proches ou égaux, des informations provenant de ces trois satellites, et calculer les trois hyperboloïdes suivants : $H_{1,2}$, $H_{1,3}$ et $H_{2,3}$, où l'hyperboloïde $H_{i,j}$ est calculé grâce aux i ème et j ème satellites. En revanche, si le terminal n'est capable d'écouter simultanément que deux satellites, alors le calcul des trois hyperboloïdes suivants : $H_{1,2}$, $H_{3,4}$ et $H_{5,6}$, requiert six satellites distincts.

De façon avantageuse, ladite phase de localisation "moyenne" comprend en outre l'étape suivante :

- vi- en utilisant la position estimée "moyenne" précédente à la place de ladite position estimée "grossière", ledit terminal réitère au moins une fois les étapes -i- à -v-, de façon à obtenir une nouvelle position estimée "moyenne".

Ainsi, on améliore encore l'estimation de la localisation "moyenne".

Avantageusement, la station de base, vis-à-vis de laquelle lesdits premier et second satellites sont actifs, émet lesdites premières et secondes informations avec une précompensation temporelle telle qu'après retransmission par lesdits premier et second satellites, lesdites premières et secondes informations sont reçues sensiblement
5 simultanément par ladite station de base.

Préférentiellement, le couple desdits premier et second satellites actifs appartient au groupe comprenant :

- les couples dont les deux satellites sont simultanément actifs à un instant
10 quelconque ;
- les couples dont les deux satellites, dits satellites sortant et entrant respectivement, sont simultanément actifs uniquement lors d'un saut inter-satellites (ou "hand-off" en anglais) du type permettant à une station de base de remplacer ledit satellite actif sortant, qui cesse d'être en visibilité, par ledit satellite actif entrant, qui arrive en
15 visibilité.

On notera qu'à partir d'environ 90% des points de la surface terrestre, il est possible de voir à tout moment au moins deux satellites actifs. En effet, environ 90% des cellules géographiques (ou "spots") sont couverts par au moins deux satellites en même temps. Par conséquent, dans 90% des cas, il est aisé de trouver deux satellites
20 simultanément actifs à un instant quelconque.

Pour les 10% restants des points de la surface terrestre, du fait que l'on suppose connue une position estimée "grossière", le terminal peut approximativement pointer (mais de façon suffisante) sur n'importe quel satellite rentrant dans le spot. En suivant ce satellite, le terminal est tenu au courant de tout saut inter-satellite. Ainsi, pendant le saut
25 inter-satellite, qui dure généralement quelques secondes, le terminal dispose de deux satellites (l'un entrant et l'autre sortant) actifs simultanément.

De façon avantageuse, chaque terminal comprend des moyens de réception simultanée d'informations émises par au moins deux satellites distincts.

Avantageusement, lesdits moyens de réception simultanée d'informations émises
30 par au moins deux satellites distincts comprennent au moins deux antennes directives

pointées chacune sur un satellite distinct.

Dans un mode de réalisation préférentiel de l'invention, ladite phase de localisation "moyenne" est précédée d'une phase de localisation "grossière" comprenant les étapes suivantes :

- 5 -a- ledit terminal recherche et acquiert un satellite, pour une élévation α prédéterminée, en faisant varier son azimuth θ ;
- b- ledit terminal reçoit dudit satellite acquis une information relative à la position dudit satellite acquis ;
- c- ledit terminal calcule, à partir de ladite information relative à la position du satellite
- 10 acquis, une surface isoélévation, projetée sur un modèle de terre prédéterminé et sur laquelle se trouve ledit terminal ;
- d- ledit terminal réitère les étapes -a- à -c- au moins deux fois, de façon à calculer au moins deux autres surfaces isoélévation sur lesquelles se trouve ledit terminal ;
- e- ledit terminal détermine une position estimée "grossière", en calculant
- 15 l'intersection desdites au moins trois surfaces isoélévation.

Le procédé de localisation selon la présente invention comprend donc également une phase de localisation "grossière", par exemple à ± 100 km. Le principe général de cette phase de localisation "grossière" consiste, pour le terminal, à calculer l'intersection d'au moins trois surfaces isoélévation sur lesquelles il se trouve.

- 20 Il est à noter que l'étape -b- suppose que l'éphéméride de chacun des satellites de la constellation est connue du système. Par ailleurs, l'étape -c- suppose que le terminal connaît l'angle d'élévation α de son antenne par rapport au sol. Cela peut être envisagé en posant le terminal à l'horizontal.

- 25 Avantageusement, sur lesdits au moins trois satellites, acquis lors des itérations successives des étapes -a- à -c-, au moins un possède un azimuth θ , vus par ledit terminal, distant d'au moins 10° des azimuth des deux autres satellites.

De cette façon, on réduit la surface d'intersection des surfaces isoélévation.

- 30 De façon avantageuse, lors de ladite étape -a-, lesdites deux antennes directives tournent à une même élévation, chacune couvrant environ 180° autour de l'angle d'azimuth θ .

De cette façon, chaque antenne couvre, de façon complémentaire avec l'autre antenne, un demi-tour, et on minimise donc le temps nécessaire pour scruter sur un tour complet (c'est-à-dire pour l'azimuth θ variant de 0 à 2π).

Dans un mode de réalisation avantageux de l'invention, ladite phase de localisation "moyenne" est suivie d'une phase de localisation "fine" comprenant les étapes suivantes :

- 1- la station de base associée à la cellule dans laquelle se trouve ledit terminal émet vers ledit terminal, via un satellite actif vis-à-vis de ladite station de base, un message prédéterminé ;
- 2- ledit terminal reçoit ledit message prédéterminé et, connaissant d'une part sa position estimée "moyenne" et d'autre part la position temps réel des satellites de ladite constellation, génère puis émet vers ladite station de base, via ledit satellite actif, un message de réponse indiquant notamment l'intervalle de temps entre la réception dudit message prédéterminé et l'émission dudit message de réponse ;
- 3- à partir dudit message de réponse, ladite station de base calcule une information relative à l'avance temporelle que présente ledit terminal ;
- 4- ladite station de base émet vers ledit terminal, via ledit satellite actif, ladite information relative à l'avance temporelle ;
- 5- à partir de ladite information relative à l'avance temporelle et de ladite position estimée "moyenne", ledit terminal calcule sa position estimée "fine".

Le procédé de localisation selon la présente invention comprend donc une phase de localisation "fine", par exemple à ± 60 m. Le principe général de cette phase de localisation "fine" consiste à calculer l'avance temporelle (ou "Timing Advance" en anglais) que présente le terminal vis-à-vis de la station temporelle, ou plus précisément l'avance temporelle que présentent les signaux provenant du terminal (via le satellite actif) lorsqu'ils sont reçus par la station de base.

Ainsi, contrairement aux phases de localisation "grossière" et "moyenne", cette phase de localisation "fine" est active et non passive. En d'autres termes, le terminal rentre ici en communication, via un satellite actif, avec la station de base de la cellule où il se trouve. Cette entrée en communication se fait par exemple à des instants particuliers,

réservés lors de faibles trafics et permettant de recevoir des signaux décalés.

Selon une variante avantageuse, ladite phase de localisation "fine" comprend en outre les étapes préalable et finale suivantes :

-0- ledit terminal émet vers ladite station de base, via ledit satellite actif, une information relative à sa position estimée "moyenne" ;

-6- ladite station de base émet vers ledit terminal, via ledit satellite actif, ladite position estimée "fine" du terminal ;

et ladite étape -5- est remplacée par l'étape suivante :

-5'- à partir de ladite information relative à l'avance temporelle et de ladite position estimée "moyenne", ladite station de base calcule la position estimée "fine" du terminal.

Dans cette variante, c'est la station de base (et non pas le terminal) qui effectue le calcul de la position estimée "fine".

Préférentiellement, ladite phase de localisation "fine" comprend en outre l'étape suivante :

-7- en utilisant la position estimée "fine" précédente à la place de ladite position estimée "moyenne", ledit terminal réitère au moins une fois les étapes -1- à -5- ou -0- à -6-, de façon à obtenir une nouvelle position estimée "fine".

Il est à noter que si les étapes -1- à -5- (ou -0- à -6-) sont réitérées plusieurs fois en utilisant une même position estimée "fine" précédente, il convient de prévoir une étape supplémentaire de détermination de la nouvelle position estimée "fine" optimale parmi un ensemble prédéterminé de positions possibles. Cet ensemble prédéterminé inclut par exemple tous les points compris dans un disque centré sur la position estimée "fine" précédente et de rayon égal à l'incertitude sur l'estimation de cette position estimée "fine" précédente.

Avantageusement, dans l'étape -7-, chaque nouvelle itération des étapes -1- à -5- ou -0- à -6- est effectuée avec un même satellite, mais à des azimuths θ et/ou des élévations α , vus par ledit terminal, distants d'au moins 10° .

Ainsi, on cherche à éliminer les biais en localisation satellite. Par exemple, pour des satellites à orbite basse (ou LEO, pour "Low Earth Orbit" en anglais), le respect des

conditions précitées conduit à attendre cinq minutes entre chaque mesure avec le même satellite.

Selon une variante avantageuse, dans l'étape -7-, chaque nouvelle itération des étapes -1- à -5- ou -0- à -6- est effectuée avec un satellite distinct.

5 D'autres caractéristiques et avantages de l'invention apparaîtront à la lecture de la description suivante d'un mode de réalisation préférentiel de l'invention, donné à titre d'exemple indicatif et non limitatif, et des dessins annexés, dans lesquels :

- la figure 1 présente un organigramme simplifié d'un mode de réalisation particulier du procédé de localisation selon l'invention ;
- 10 - la figure 2 présente un organigramme simplifié d'un mode de réalisation particulier de la phase de localisation "grossière" apparaissant sur l'organigramme de la figure 1 ;
- les figures 3 et 4 présentent chacune une vue, en perspective et de dessus respectivement, d'un anneau de recherche d'un satellite à une élévation donnée, permettant d'expliciter l'une des étapes de l'organigramme de la figure 2 ;
- 15 - les figures 5 et 6 présentent chacune une vue, de côté et du satellite respectivement, d'une surface isoélévation, permettant d'expliciter l'une des étapes de l'organigramme de la figure 2 ;
- la figure 7 présente un organigramme simplifié d'un mode de réalisation particulier de la phase de localisation "moyenne" apparaissant sur l'organigramme de la figure 1 ;
- 20 - la figure 8 présente un schéma illustrant de façon temporelle certaines étapes de l'organigramme de la figure 7 ;
- la figure 9 présente un organigramme simplifié d'un premier mode de réalisation particulier de la phase de localisation "fine" apparaissant sur l'organigramme de la figure 1 ;
- 25 - la figure 10 présente un schéma illustrant de façon temporelle certaines étapes de l'organigramme de la figure 9 ; et
- la figure 11 présente un organigramme simplifié d'un second mode de réalisation particulier de la phase de localisation "fine" apparaissant sur l'organigramme de la
- 30

figure 1.

L'invention concerne donc un procédé de localisation d'un terminal fixe d'un système de télécommunications par satellites.

De façon classique, et comme déjà expliqué plus en détail ci-dessus, un tel système de télécommunications par satellites comprend une constellation de satellites, une pluralité de stations de base et une pluralité de terminaux fixe.

Dans le mode de réalisation particulier de la figure 1, le procédé de localisation selon l'invention comprend :

- une phase de localisation "grossière" 1, par exemple à ± 100 km ;
- une phase de localisation "moyenne" 2, par exemple à ± 350 m ; et
- une phase de localisation "fine" 3, par exemple à ± 60 m.

A titre d'exemple, on suppose que chaque terminal comprend deux antennes directives permettant la réception simultanée d'informations émises par deux satellites distincts. Il est clair cependant que chaque terminal peut comprendre des moyens d'écoute simultanée de plus de deux satellites.

On présente maintenant, en relation avec les figures 2 à 6, un mode de réalisation particulier de la phase de localisation "grossière" 1.

Comme présenté sur l'organigramme simplifié de la figure 2, dans ce mode de réalisation particulier, la phase de localisation "grossière" 1 comprend les étapes suivantes:

- le terminal recherche et acquiert (20) un satellite, pour une élévation α prédéterminée, en faisant varier son azimuth θ ;
- le terminal reçoit (21) du satellite acquis une information relative à la position de ce satellite acquis ;
- le terminal calcule (22), à partir de l'information relative à la position du satellite acquis, une surface isoélévation, projetée sur un modèle de terre prédéterminé et sur laquelle se trouve le terminal ;
- le terminal réitère les étapes précitées 20 à 22, de façon à effectuer N itérations au total, avec $N \geq 3$. Le terminal calcule donc N surfaces isoélévation sur lesquelles il se trouve. Les N satellites, acquis lors des N itérations des étapes précitées 20 à

22, possèdent des azimuths θ , vus par le terminal, distants par exemple d'au moins 30° . D'une façon générale, sur les N satellites, acquis lors des itérations successives, au moins un possède un azimuth θ , vus par le terminal, distant d'au moins 10° des azimuth des deux autres satellites ;

- 5 - le terminal détermine (23) une position estimée "grossière", en calculant l'intersection des N surfaces isoélévation.

10 Au cours de l'étape référencée 20, le terminal recherche un satellite dans un anneau où le satellite peut potentiellement se trouver, sachant que le satellite se trouve à une distance prédéterminée de la terre (par exemple 1500 km). Les figures 3 et 4 présentent chacune une vue, en perspective et de dessus respectivement, d'un tel anneau 30 de recherche par le terminal T d'un satellite S à une élévation α donnée. Au cours de cette étape 20 de recherche et d'acquisition, les deux antennes directives du terminal tournent à une même élévation, chacune couvrant environ 180° autour de l'angle d'azimuth θ .

15 Les figures 5 et 6 présentent chacune une vue, de côté et de dessus (du satellite S) respectivement, d'une surface isoélévation calculée par le terminal T lors de l'étape référencée 22. En considérant une projection sur un modèle de terre sphérique parfait, et du fait de l'incertitude $\delta\alpha$ sur l'élévation α , la surface isoélévation est une couronne 50. Il est clair que d'autres modèles de terre, plus complexes, peuvent également être envisagés sans sortir du cadre de la présente invention.

20 A l'issue de cette phase de localisation "grossière" 1, le terminal dispose d'une position estimée "grossière" 24, par exemple à 200 km (c'est-à-dire à ± 100 km). En outre, le terminal peut effectuer une correction du biais en azimuth, par exemple à environ $\pm 2^\circ$, grâce à la localisation "grossière" du terminal et des N satellites acquis successivement, ainsi qu'une correction du temps à quelques millisecondes, ce qui permet de garder une référence temporelle inférieure à 1 seconde pendant toute les phases suivantes de localisation "moyenne" et "fine".

25 On présente maintenant, en relation avec les figures 7 et 8, un mode de réalisation particulier de la phase de localisation "moyenne" 2.

30 Comme présenté sur l'organigramme simplifié de la figure 7, dans ce mode de

réalisation particulier, la phase de localisation "moyenne" 1 comprend les étapes suivantes:

- à un premier instant $t1'$, le terminal reçoit (70) d'un premier satellite actif ("satellite 1") de premières informations relatives d'une part à l'instant $t1$ de retransmission des premières informations par le premier satellite actif et d'autre part à la position $p1$ du premier satellite actif à l'instant $t1$;
- à un second instant $t2'$, égal à ou proche du premier instant $t1'$, le terminal reçoit (71) d'un second satellite actif ("satellite 2") de secondes informations relatives d'une part à l'instant $t2$ de retransmission des secondes informations par le second satellite actif et d'autre part à la position $p2$ du second satellite actif à l'instant $t2$;
- le terminal calcule (72) un premier hyperboloïde $H_{1,2}$ sur lequel se trouve le terminal (cf explication détaillée ci-dessous) ;
- le terminal réitère les étapes précitées 70 à 72, de façon à effectuer N itérations au total, avec $N \geq 3$. Le terminal calcule donc N hyperboloïdes sur lesquels il se trouve ;
- connaissant la position estimée "grossière" 24, le terminal détermine (73) une position estimée "moyenne" 74, en calculant l'intersection des N hyperboloïdes.

Eventuellement, en utilisant la position estimée "moyenne" (précédente) 74 à la place de la position estimée "grossière" 24, le terminal peut réitérer M fois les N itérations des étapes précitées 70 à 72 ainsi que l'étape précitée 73, de façon à obtenir M fois une nouvelle position estimée "moyenne" 74'.

Ces M nouvelles positions estimées "moyennes" peuvent être calculées successivement, soit chacune à partir de la position estimée "moyenne" de l'itération qui précède, soit toutes à partir d'une même position estimée ("grossière" ou "moyenne" précédente).

Dans le second cas, on peut alors prévoir d'optimiser l'étape 73 de détermination de la position estimée "moyenne" 74. Pour cela, on recherche le point P , parmi un ensemble prédéterminé de points, qui minimise l'erreur que présente la position estimée "moyenne" du terminal, lorsque cette erreur est cumulée sur les M positions estimées "moyennes" toutes calculées à partir d'une même position estimée "grossière" ou

"moyenne" précédente. L'ensemble prédéterminé de points est par exemple un disque dont le centre est la position estimée "grossière" (pour le premier calcul d'une position estimée "moyenne") ou la position estimée "moyenne" précédente (pour chaque calcul d'une nouvelle position estimée "moyenne"), et le rayon est l'incertitude présentée par la position estimée ("grossière" ou "moyenne" précédente) à laquelle est égal le centre du disque.

Chaque hyperboloïde $H_{i,j}$ calculé par le terminal lors de l'étape référencée 72 est tel que : $H_{i,j} = d_j - d_i = (t_j' - t_j).c - (t_i' - t_i).c$, où :

- d_i est la distance entre le terminal et la position p_i du i ème satellite actif à l'instant t_i ,
- d_j est la distance entre le terminal et la position p_j du j ème satellite actif à l'instant t_j ,
- t_i et t_j sont les i ème et j ème instants de retransmission par les i ème et j ème satellites respectivement,
- t_i' et t_j' sont les i ème et j ème instants de réception par le terminal,
- c est la vitesse de la lumière.

La relation définissant chaque hyperboloïde $H_{i,j}$ peut également écrire :

$$H_{i,j} = d_j - d_i = (t_j' - t_i').c - (t_j - t_i).c = \Delta t'.c - \Delta t.c$$

Le terminal peut calculer $\Delta t'$ et Δt puisqu'il reçoit t_i et t_j . Par ailleurs, il mesure lui-même t_i' et t_j' . Par conséquent, connaissant les positions p_i et p_j des i ème et j ème satellites aux instants t_i et t_j respectivement, le terminal peut calculer l'hyperboloïde $H_{i,j}$.

Pour le calcul d'un hyperboloïde $H_{i,j}$, on utilise soit deux satellites actifs simultanément actifs à un instant quelconque, soit deux satellites actifs (sortant et entrant respectivement) simultanément actifs uniquement lors d'un saut inter-satellites ("hand-off").

Chacune des deux antennes directives du terminal est pointée sur un satellite distinct. Comme déjà précisé ci-dessus, il est clair que si le terminal peut écouter simultanément plus de deux satellites actifs, alors plusieurs hyperboloïdes peuvent être calculés à partir des différentes informations reçues. Chaque couple de satellites permet de calculer un hyperboloïde.

La figure 8 permet de visualiser les instants t_1 , t_2 , t_1' et t_2' , avec les éléments respectifs concernés (à savoir le premier satellite pour t_1 , le second satellite pour t_2 , et le

terminal pour t_1' et t_2'), ainsi que les intervalles de temps Δt et $\Delta t'$. Cette figure 8 illustre également le fait que la station de base émet, à des instants t_s^1 et t_s^2 , les premières et secondes informations que les premier et second satellites retransmettent aux instants t_1 et t_2 . On notera que, dans l'exemple présenté, la station de base émet (aux instants t_s^1 et t_s^2) avec une précompensation temporelle, afin que les premières et secondes informations retransmises (aux instants t_s^1 et t_s^2) par les premier et second satellites sont reçues sensiblement simultanément (à l'instant t_{GW}^0) par la station de base.

A l'issue de cette phase de localisation "moyenne" 1, le terminal dispose d'une position estimée "moyenne" 74 ou 74', par exemple à ± 350 m).

On présente maintenant, en relation avec les figures 9-10 et 11 respectivement, un premier et un second modes de réalisation particuliers de la phase de localisation "fine" 3.

Dans le premier mode de réalisation particulier, la phase de localisation "fine" 3 comprend les étapes suivantes :

- la station de base (associée à la cellule dans laquelle se trouve le terminal) émet (90) vers le terminal, via un satellite actif, un message prédéterminé. Comme présenté sur la figure 10, la station de base émet à l'instant t_{GW}^0 et le satellite retransmet à l'instant t_s^0 ;
- le terminal reçoit, à l'instant t_T^0 , le message prédéterminé et, connaissant d'une part sa position estimée "moyenne" et d'autre part la position temps réel du satellite actif, génère puis émet (91) vers la station de base, via le satellite actif, un message de réponse indiquant notamment l'intervalle de temps Δt_T entre l'instant t_T^0 de réception du message prédéterminé et l'instant d'émission t_T du message de réponse. Comme présenté sur la figure 10, le satellite retransmet à l'instant t_s le message de réponse émis par le terminal à l'instant t_T ;
- la station de base reçoit, à l'instant " t_{GW} mesuré", le message de réponse et, à partir de ce dernier, calcule (92) une information relative à l'avance temporelle Δt_{TA} que présente le message de réponse provenant du terminal. En fait, la station de base calcule la différence Δt_{TA} entre l'instant de réception " t_{GW} mesuré" et l'instant de réception " t_{GW} attendu". On a : $\Delta t_{TA} = 0$ (c'est-à-dire une avance temporelle nulle), seulement si la position estimée utilisée est parfaitement égale à

la position réelle du terminal ;

- la station de base émet (93) vers le terminal, via le satellite actif, l'information relative à l'avance temporelle Δt_{TA} ;
- à partir de l'information relative à l'avance temporelle Δt_{TA} et de la position estimée "moyenne", le terminal calcule (94) sa position estimée "fine" 95 ;
- en utilisant la position estimée "fine" (précédente) 95 à la place de la position estimée "moyenne" 74 ou 74', le terminal réitère M fois les étapes précitées 90 à 94, de façon à obtenir M fois une nouvelle position estimée "fine" 95'. Chacune de ces M itération est par exemple effectuée avec un satellite distinct. On notera que si c'est avec un même satellite, alors il est préférable que pour deux itérations successives, le satellite possède des azimuths θ et/ou des élévations α , vus par le terminal, distants d'au moins 10° .

Ces M nouvelles positions estimées "fines" peuvent être calculées successivement, soit chacune à partir de la position estimée "fine" de l'itération qui précède, soit toutes à partir d'une même position estimée ("moyenne" ou "fine" précédente).

Dans le second cas, on peut alors prévoir d'optimiser l'étape 94 de détermination de la position estimée "fine" 95. Pour cela, on recherche le point P, parmi un ensemble prédéterminé de points, qui minimise l'erreur que présente la position estimée "fine" du terminal, lorsque cette erreur est cumulée sur les M positions estimées "fines" toutes calculées à partir d'une même position estimée "moyenne" ou "fine" précédente. L'ensemble prédéterminé de points est par exemple un disque dont le centre est la position estimée "moyenne" (pour le premier calcul d'une position estimée "fine") ou la position estimée "fine" précédente (pour chaque calcul d'une nouvelle position estimée "fine"), et le rayon est l'incertitude présentée par la position estimée ("moyenne" ou "fine" précédente) à laquelle est égal le centre du disque.

Le second mode de réalisation de la phase de localisation "fine" 3, présenté sur l'organigramme de la figure 11, se distingue du premier mode de réalisation en ce que c'est la station de base, et non pas le terminal, qui calcule la position estimée "fine" du terminal.

Dans le second mode de réalisation, la phase de localisation "fine" comprend donc, outre les étapes référencées 90 à 93 sur la figure 9 et déjà expliquées ci-dessus, les étapes préalable et finale suivantes :

- 5 - le terminal émet (110) vers la station de base, via le satellite actif, une information relative à sa position estimée "fine" ;
- la station de base émet (112) vers le terminal, via le satellite actif, la position estimée "moyenne" du terminal.

Par ailleurs, l'étape référencée 94 sur la figure 9 est remplacée par l'étape 111 suivante :

- 10 - à partir de l'information relative à l'avance temporelle et de la position estimée "moyenne", la station de base calcule (111) la position estimée "fine" du terminal.

Il est clair que de nombreux autres modes de réalisation de l'invention peuvent être envisagés. On peut notamment prévoir d'autres phases de localisation "grossière" et "fine" compatible avec la phase de localisation "moyenne" présentée ci-dessus.

REVENDECATIONS

1 . Procédé de localisation d'un terminal fixe d'un système de télécommunications par satellites du type comprenant une constellation de satellites, une pluralité de stations de base, chacune associée à une cellule géographique distincte et reliée à un réseau terrestre de télécommunication, et une pluralité de terminaux fixes,

un ou plusieurs satellite(s) ne pouvant être étant dit(s) actif(s) vis-à-vis d'une station de base donnée que s'il(s) se trouve(nt) en visibilité de celle-ci, chaque satellite actif qui reçoit des informations de la station de base vis-à-vis de laquelle il est actif les retransmettant vers le ou les terminaux fixes présents dans sa zone de couverture, chaque satellite actif qui reçoit des informations d'un terminal fixe présent dans sa zone de couverture les retransmettant vers la station de base vis-à-vis de laquelle il est actif, caractérisé en ce qu'il comprend une phase de localisation "moyenne" (2), comprenant elle-même les étapes suivantes :

-i- à un premier instant $t1'$, ledit terminal reçoit (70) d'un premier satellite actif de premières informations relatives d'une part à l'instant $t1$ de retransmission desdites premières informations par ledit premier satellite actif et d'autre part à la position $p1$ dudit premier satellite actif audit instant $t1$;

-ii- à un second instant $t2'$, égal à ou proche dudit premier instant $t1'$, ledit terminal reçoit (71) d'un second satellite actif de secondes informations relatives d'une part à l'instant $t2$ de retransmission desdites secondes informations par ledit second satellite actif et d'autre part à la position $p2$ dudit second satellite actif audit instant $t2$;

-iii- ledit terminal calcule (72) un premier hyperboloïde $H_{1,2}$ sur lequel se trouve ledit terminal et tel que : $H_{1,2} = d2 - d1 = (t2' - t2).c - (t1' - t1).c$, où :

- $d1$ est la distance entre le terminal et ladite position $p1$ du premier satellite actif à l'instant $t1$,
- $d2$ est la distance entre le terminal et ladite position $p2$ du second satellite actif à l'instant $t2$,
- $t1$ et $t2$ sont lesdits premier et second instants de retransmission par lesdits premier et second satellites respectivement,

- $t1'$ et $t2'$ sont lesdits premier et second instants de réception par le terminal,
- c est la vitesse de la lumière ;

-iv- ledit terminal réitère les étapes -i- à -iii- (70 à 72) au moins deux fois, de façon à calculer au moins des second et troisième hyperboloïdes sur lesquels se trouve ledit terminal ;

-v- ledit terminal détermine (73) une position estimée "moyenne", en calculant l'intersection desdits premier et au moins second et troisième hyperboloïdes et en supposant connue une position estimée "grossière" dudit terminal.

2 . Procédé selon la revendication 1, caractérisé en ce que, dans ladite étape -iv-, chaque nouvelle itération des étapes -i- à -iii- (70 à 72) est effectuée avec un couple de satellites appartenant au groupe comprenant :

- un couple de deux satellites distincts desdits premier et second satellites ;
- un couple de deux satellites dont l'un est un desdits premier et second satellites et l'autre est distinct desdits premier et second satellites.

3 . Procédé selon l'une quelconque des revendications 1 et 2, caractérisé en ce que ladite phase de localisation "moyenne" (2) comprend en outre l'étape suivante :

-vi- en utilisant la position estimée "moyenne" précédente (74) à la place de ladite position estimée "grossière", ledit terminal réitère au moins une fois les étapes -i- à -v-, de façon à obtenir une nouvelle position estimée "moyenne" (74').

4 . Procédé selon l'une quelconque des revendications 1 à 3, caractérisé en ce que la station de base, vis-à-vis de laquelle lesdits premier et second satellites sont actifs, émet lesdites premières et secondes informations avec une précompensation temporelle telle qu'après retransmission par lesdits premier et second satellites, lesdites premières et secondes informations sont reçues sensiblement simultanément par ladite station de base.

5 . Procédé selon l'une quelconque des revendications 1 à 4, caractérisé en ce que le couple desdits premier et second satellites actifs appartient au groupe comprenant :

- les couples dont les deux satellites sont simultanément actifs à un instant quelconque ;
- les couples dont les deux satellites, dits satellites sortant et entrant respectivement,

sont simultanément actifs uniquement lors d'un saut inter-satellites ("hand-off") du type permettant à une station de base de remplacer ledit satellite actif sortant, qui cesse d'être en visibilité, par ledit satellite actif entrant, qui arrive en visibilité.

5 6. Procédé selon l'une quelconque des revendications 1 à 5, caractérisé en ce que chaque terminal comprend des moyens de réception simultanée d'informations émises par au moins deux satellites distincts.

7. Procédé selon la revendication 6, caractérisé en ce que lesdits moyens de réception simultanée d'informations émises par au moins deux satellites distincts comprennent au moins deux antennes directives pointées chacune sur un satellite distinct.

10 8. Procédé selon l'une quelconque des revendications 1 à 7, caractérisé en ce que ladite phase de localisation "moyenne" (2) est précédée d'une phase de localisation "grossière" (1) comprenant les étapes suivantes :

-a- ledit terminal recherche et acquiert (20) un satellite, pour une élévation α prédéterminée, en faisant varier son azimuth θ ;

15 -b- ledit terminal reçoit (21) dudit satellite acquis une information relative à la position dudit satellite acquis ;

-c- ledit terminal calcule (22), à partir de ladite information relative à la position du satellite acquis, une surface isoélévation, projetée sur un modèle de terre prédéterminé et sur laquelle se trouve ledit terminal ;

20 -d- ledit terminal réitère les étapes -a- à -c- (20 à 22) au moins deux fois, de façon à calculer au moins deux autres surfaces isoélévation sur lesquelles se trouve ledit terminal ;

-e- ledit terminal détermine (23) une position estimée "grossière", en calculant l'intersection desdites au moins trois surfaces isoélévation.

25 9. Procédé selon la revendication 8, caractérisé en ce que, sur lesdits au moins trois satellites, acquis lors des itérations successives des étapes -a- à -c- (20 à 22), au moins un possède un azimuth θ , vus par ledit terminal, distant d'au moins 10° des azimuth des deux autres satellites.

30 10. Procédé selon la revendication 7 et l'une quelconque des revendications 8 et 9, caractérisé en ce que, lors de ladite étape -a- (20), lesdites deux antennes directives

tournent à une même élévation, chacune couvrant environ 180° autour de l'angle d'azimuth θ .

11. Procédé selon l'une quelconque des revendications 1 à 10, caractérisé en ce que ladite phase de localisation "moyenne" (2) est suivie d'une phase de localisation "fine" (3) comprenant les étapes suivantes :

- 1- la station de base associée à la cellule dans laquelle se trouve ledit terminal émet (90) vers ledit terminal, via un satellite actif vis-à-vis de ladite station de base, un message prédéterminé ;
- 2- ledit terminal reçoit (91) ledit message prédéterminé et, connaissant d'une part sa position estimée "moyenne" et d'autre part la position temps réel des satellites de ladite constellation, génère puis émet vers ladite station de base, via ledit satellite actif, un message de réponse indiquant notamment l'intervalle de temps entre la réception dudit message prédéterminé et l'émission dudit message de réponse ;
- 3- à partir dudit message de réponse, ladite station de base calcule (92) une information relative à l'avance temporelle que présente ledit terminal ;
- 4- ladite station de base émet (93) vers ledit terminal, via ledit satellite actif, ladite information relative à l'avance temporelle ;
- 5- à partir de ladite information relative à l'avance temporelle et de ladite position estimée "moyenne", ledit terminal calcule (94) sa position estimée "fine".

12. Procédé selon la revendication 11, caractérisé en ce que ladite phase de localisation "fine" (3) comprend en outre les étapes préalable et finale suivantes :

- 0- ledit terminal émet (110) vers ladite station de base, via ledit satellite actif, une information relative à sa position estimée "moyenne" ;
- 6- ladite station de base émet (112) vers ledit terminal, via ledit satellite actif, ladite position estimée "fine" du terminal ;

en ce que ladite étape -5- (94) est remplacée par l'étape suivante :

- 5'- à partir de ladite information relative à l'avance temporelle et de ladite position estimée "moyenne", ladite station de base calcule (111) la position estimée "fine" du terminal.

13. Procédé selon l'une quelconque des revendications 11 et 12, caractérisé en ce que

ladite phase de localisation "fine" (3) comprend en outre l'étape suivante :

-7- en utilisant la position estimée "fine" précédente à la place de ladite position estimée "moyenne", ledit terminal réitère au moins une fois les étapes -1- à -5- (90 à 92) ou -0- à -6- (110, 90 à 93, 111 et 112), de façon à obtenir une nouvelle position estimée "fine".

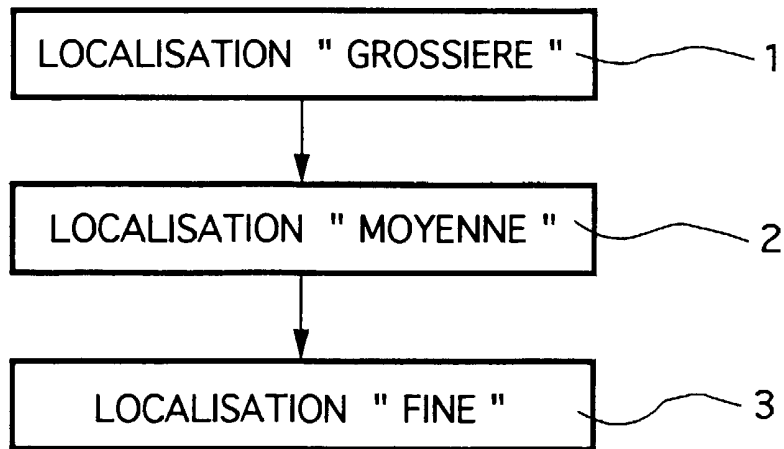
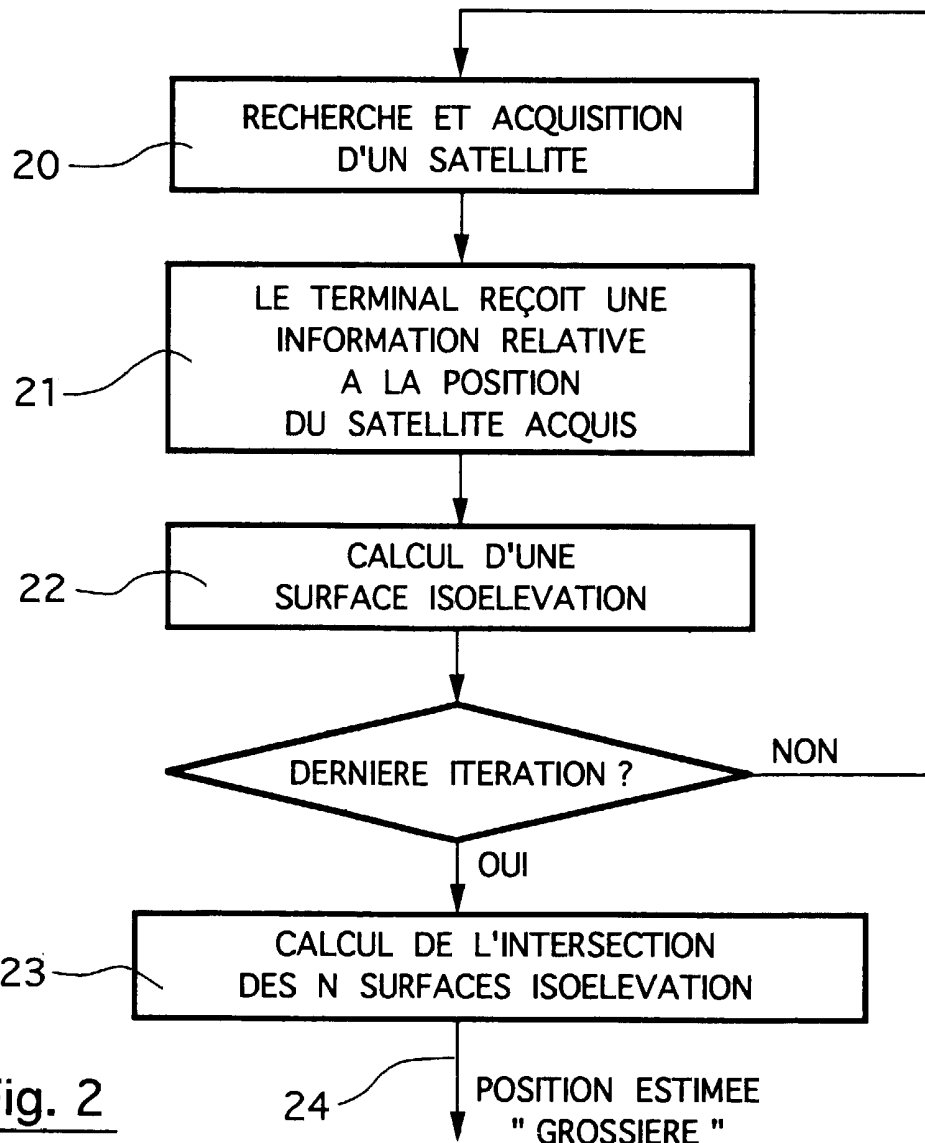
5

14. Procédé selon la revendication 13, caractérisé en ce que, dans l'étape -7-, chaque nouvelle itération des étapes -1- à -5- ou -0- à -6- est effectuée avec un même satellite, mais à des azimuths θ et/ou des élévations α , vus par ledit terminal, distants d'au moins 10° .

10

15. Procédé selon la revendication 13, caractérisé en ce que, dans l'étape -7-, chaque nouvelle itération des étapes -1- à -5- ou -0- à -6- est effectuée avec un satellite distinct.

1/5

Fig. 1Fig. 2

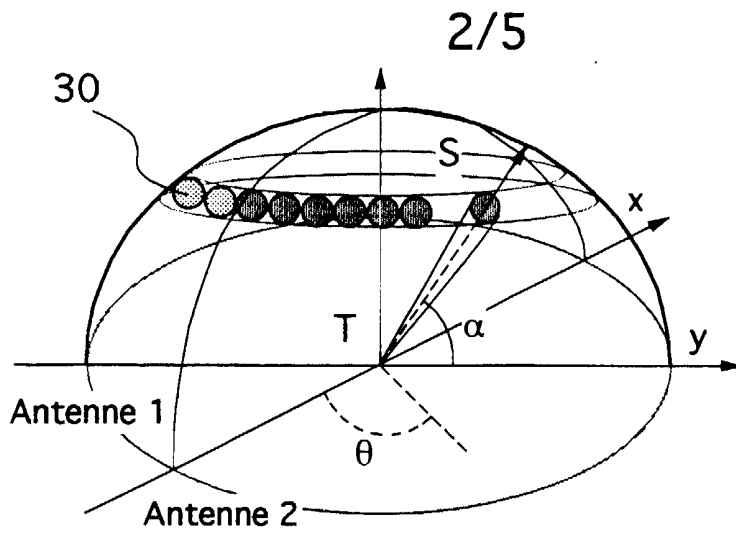


Fig. 3

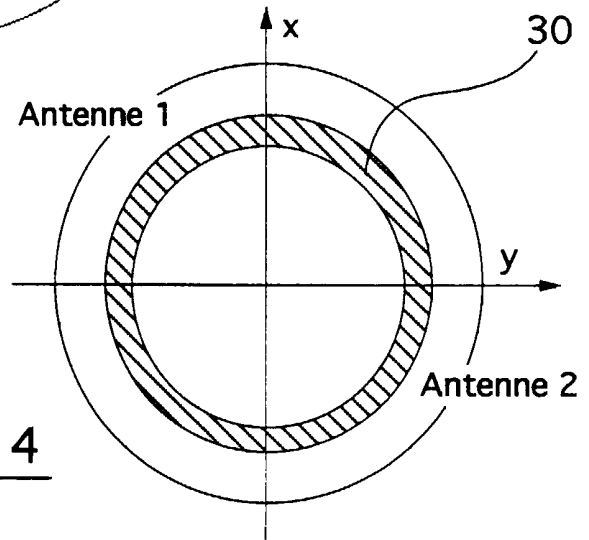


Fig. 4

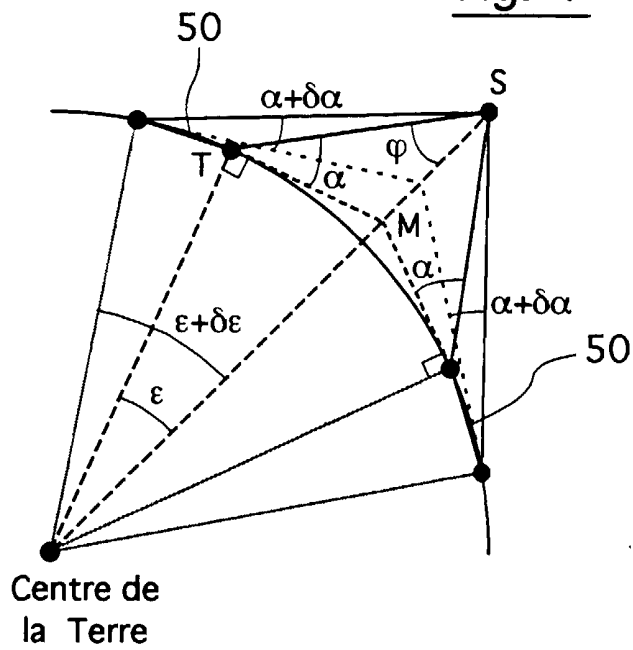


Fig. 5

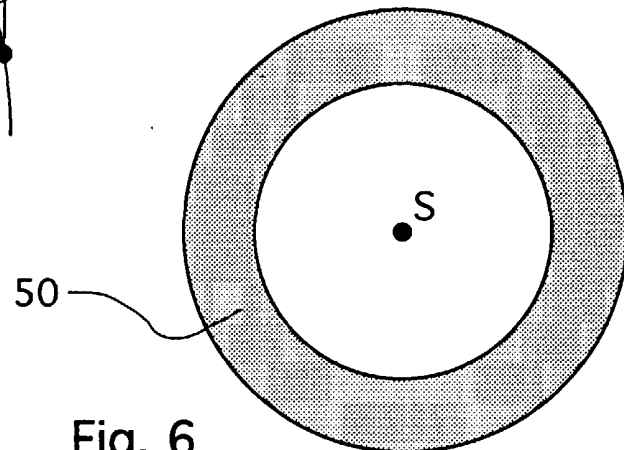


Fig. 6

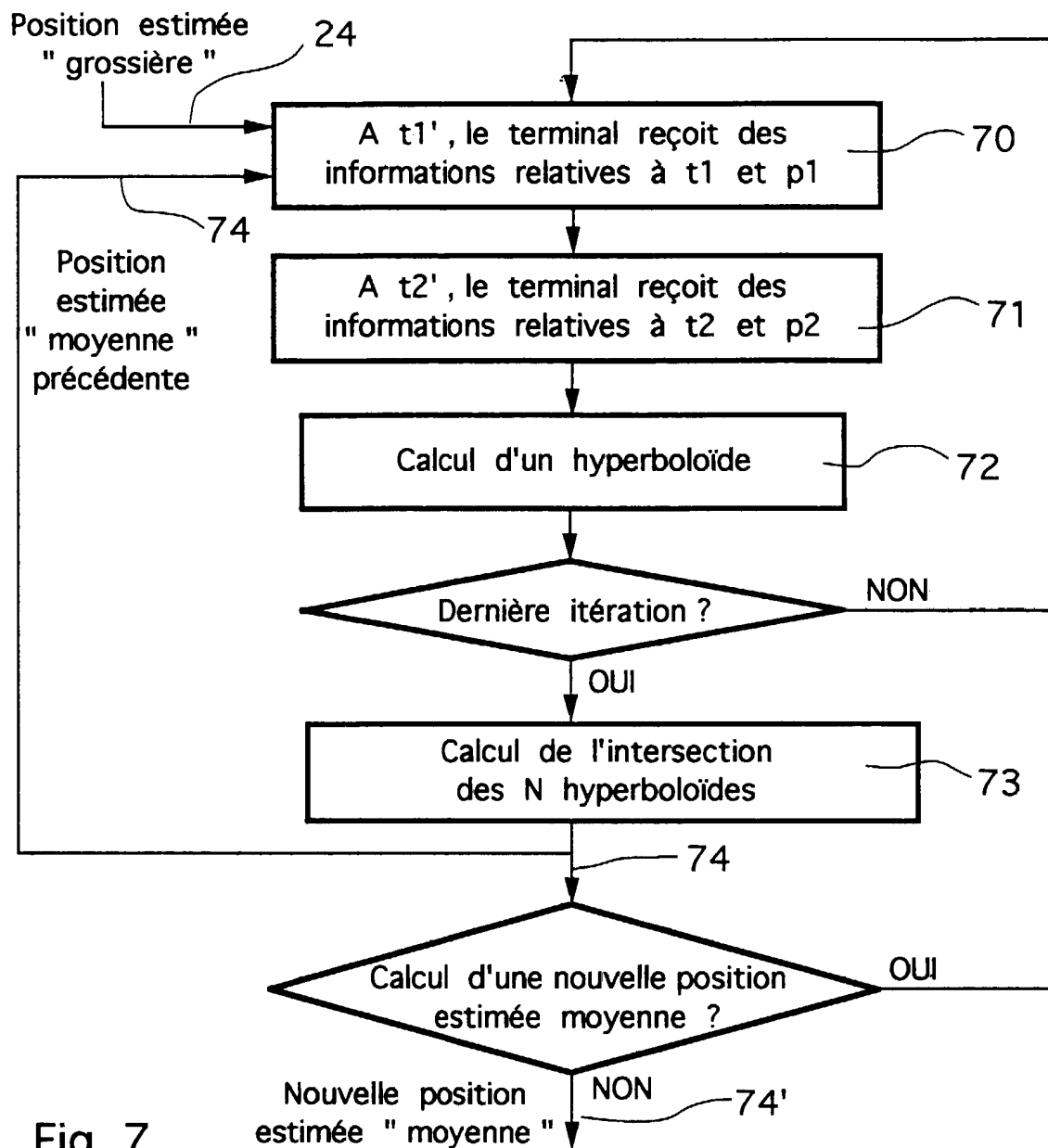


Fig. 7

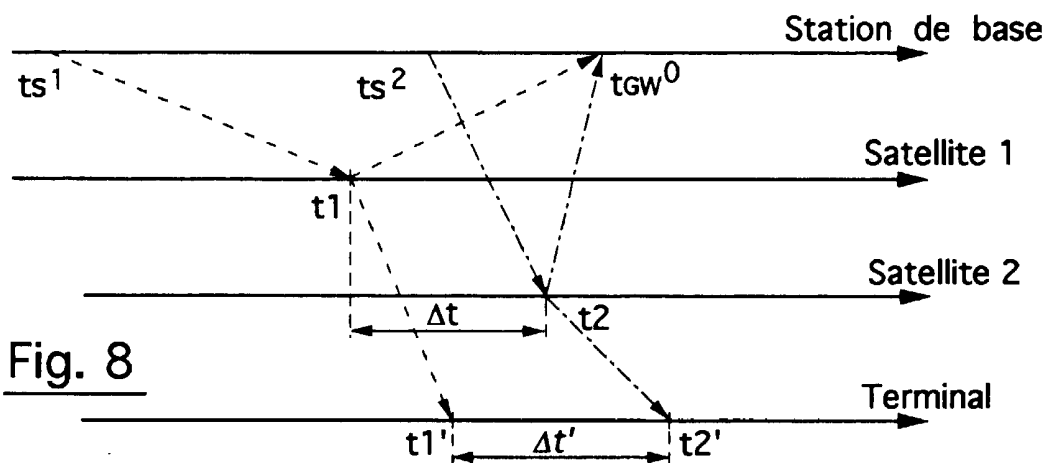


Fig. 8

4/5

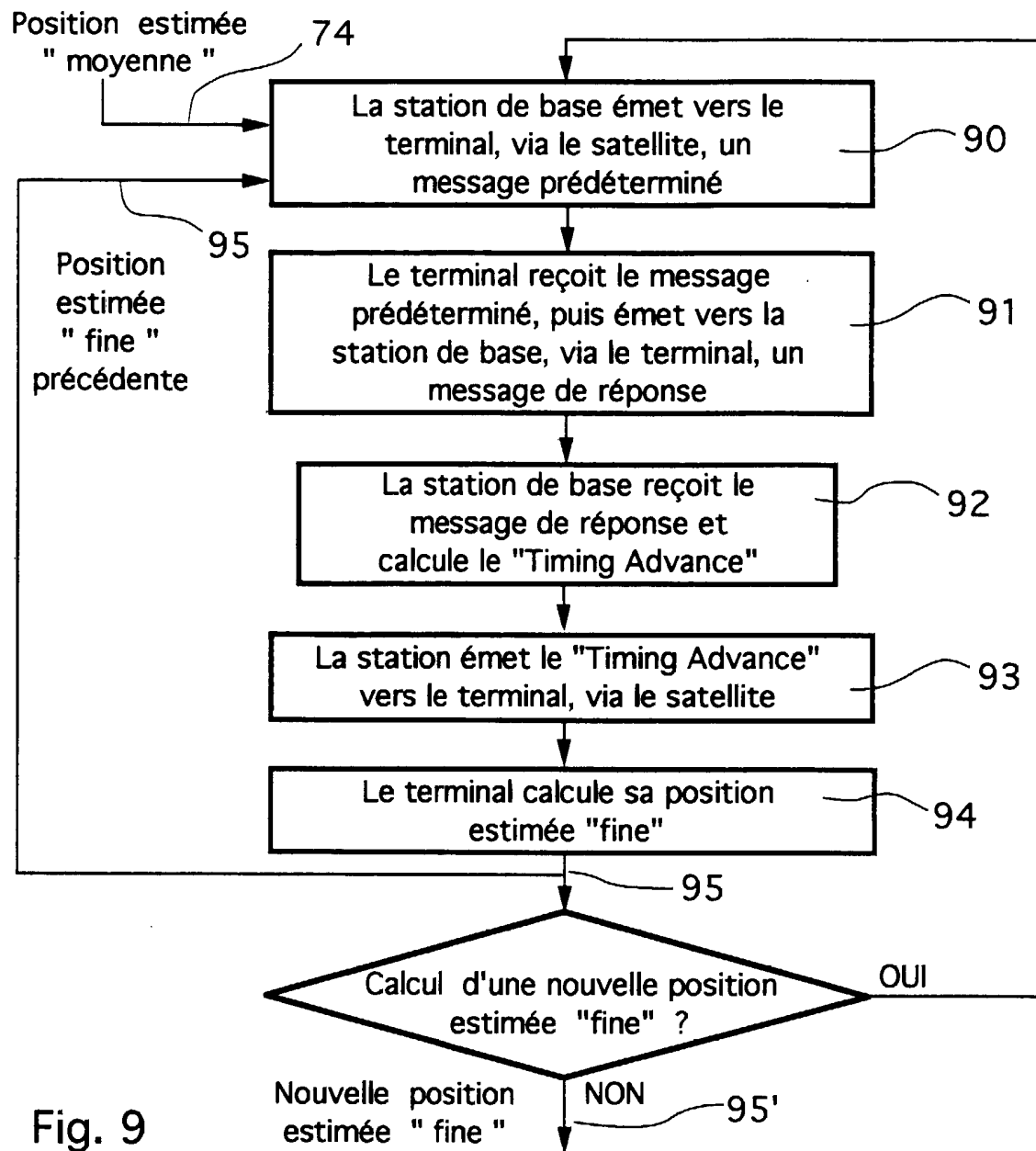


Fig. 9

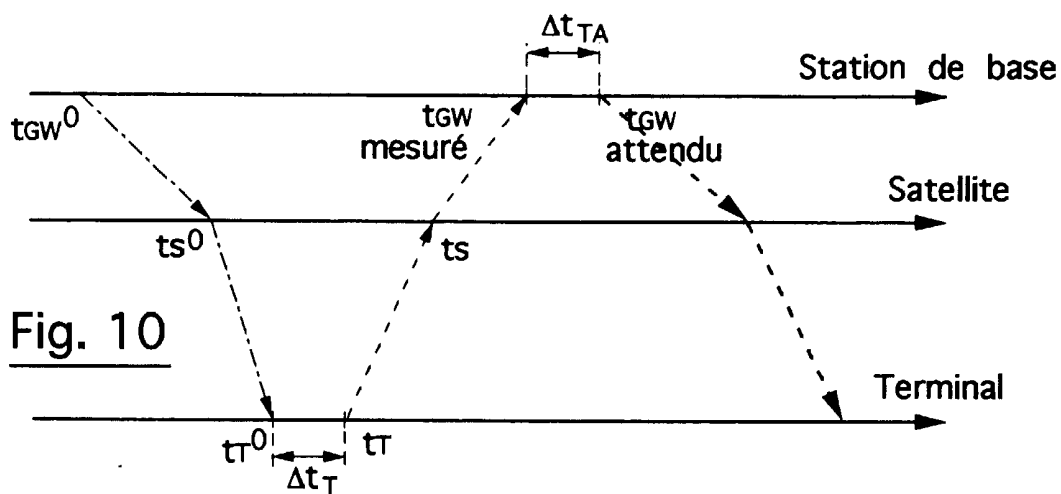
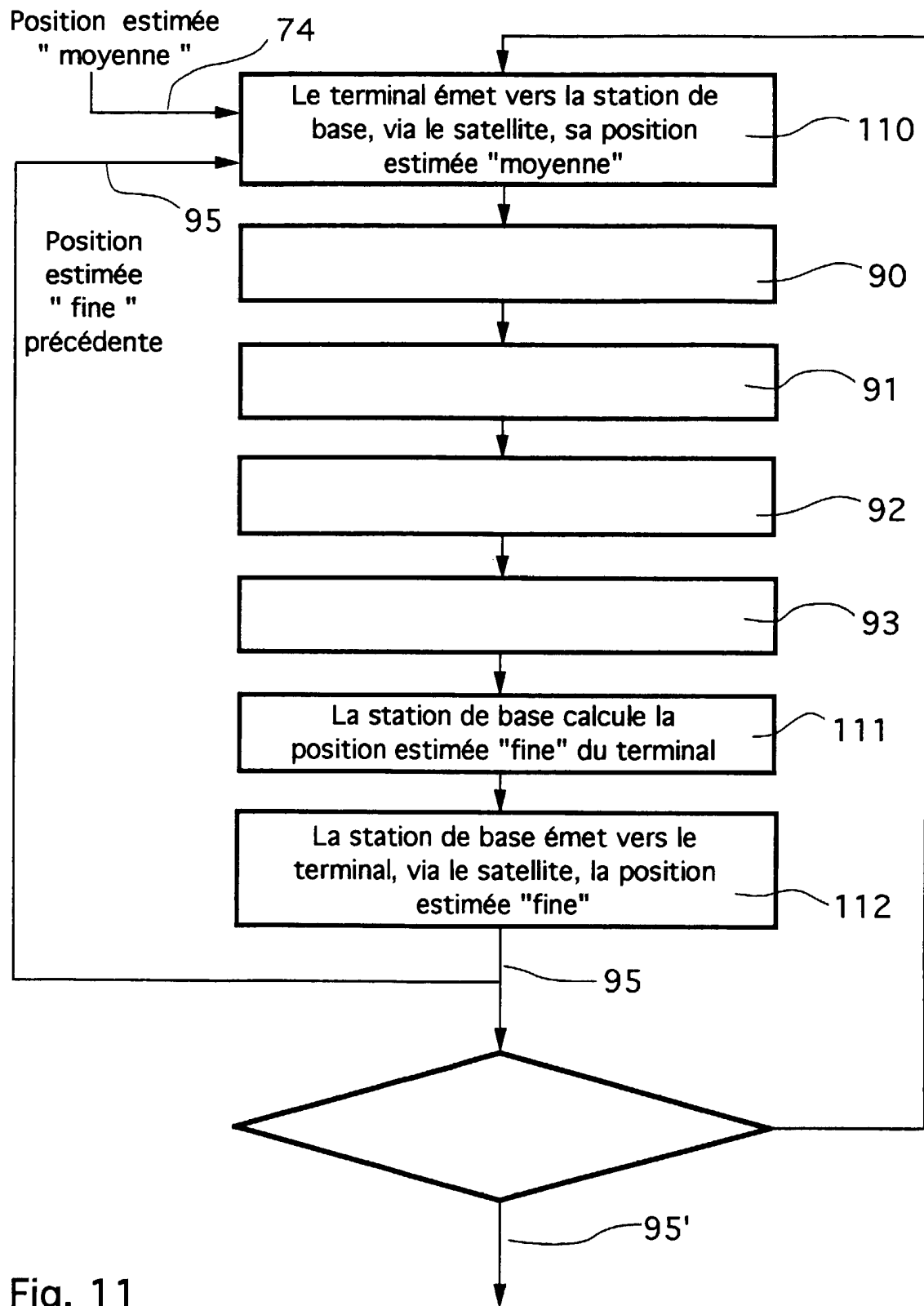


Fig. 10

5/5

Fig. 11

INSTITUT NATIONAL
de la
PROPRIETE INDUSTRIELLE

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

FA 548031
FR 9710602

DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS		Revendications concernées de la demande examinée
Catégorie	Citation du document avec indication, en cas de besoin, des parties pertinentes	
A	WO 92 21181 A (QUALLCOM INC) 26 novembre 1992 * page 12 - page 19; revendication 1; figures *	1
A	DE 15 91 518 B (SIEMENS AG) 23 avril 1970 * le document en entier *	1
		DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHES (Int.CL.6)
		G01S
Date d'achèvement de la recherche		Examineur
13 mai 1998		Devine, J
CATEGORIE DES DOCUMENTS CITES X : particulièrement pertinent à lui seul Y : particulièrement pertinent en combinaison avec un autre document de la même catégorie A : pertinent à l'encontre d'au moins une revendication ou arrière-plan technologique général O : divulgation non-écrite P : document intercalaire T : théorie ou principe à la base de l'invention E : document de brevet bénéficiant d'une date antérieure à la date de dépôt et qui n'a été publié qu'à cette date de dépôt ou qu'à une date postérieure. D : cité dans la demande L : cité pour d'autres raisons & : membre de la même famille, document correspondant		