

①9 RÉPUBLIQUE FRANÇAISE  
—  
INSTITUT NATIONAL  
DE LA PROPRIÉTÉ INDUSTRIELLE  
—  
PARIS  
—

①1 N° de publication : **2 572 191**

(à n'utiliser que pour les  
commandes de reproduction)

②1 N° d'enregistrement national : **84 16119**

⑤1 Int Cl<sup>4</sup> : G 02 B 23/14, 13/16; G 01 C 3/04.

①2

## DEMANDE DE BREVET D'INVENTION

A1

②2 Date de dépôt : 22 octobre 1984.

③0 Priorité :

④3 Date de la mise à disposition du public de la  
demande : BOPI « Brevets » n° 17 du 25 avril 1986.

⑥0 Références à d'autres documents nationaux appa-  
rentés :

⑦1 Demandeur(s) : RATP, REGIE AUTONOME DES TRANS-  
PORTS PARISIENS, Etablissement public à caractère in-  
dustriel et commercial. — FR.

⑦2 Inventeur(s) : André Sales, Daniel Michaux et Marc  
Brouant.

⑦3 Titulaire(s) :

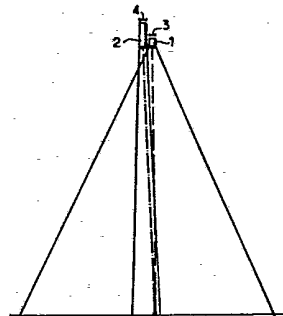
⑦4 Mandataire(s) : Cabinet Claude Rodhain.

⑤4 Dispositif de localisation et de repérage d'un objet lumineux.

⑤7 L'invention concerne un dispositif de localisation de repé-  
rage d'un objet lumineux comportant un dispositif optique et  
un capteur de position de l'image fournie, le repérage étant  
effectué d'abord à vitesse rapide puis à vitesse lente. Le but  
de l'invention est de réaliser une localisation rapide sans risque  
de perdre l'objet à repérer.

Selon l'invention, le dispositif optique comprend un objectif  
à grand angle d'ouverture 1 et un objectif à faible angle  
d'ouverture 2, les capteurs de position sont constitués par  
deux photocellules 3, 4 de détection de position et on effectue  
tout d'abord un réglage grossier avec l'objectif grand angle,  
puis un réglage fin avec l'objectif à faible angle.

Application à la détection de carrelages décollés sur des  
voûtes.



FR 2 572 191 - A1

D

" Dispositif de localisation et de repérage d'un objet lumineux "

La présente invention concerne un dispositif destiné à la localisation et au repérage d'un objet lumineux, et qui comporte un dispositif optique de formation d'une image de l'objet lumineux à localiser et un capteur de la position de ladite image par rapport à l'axe optique dudit dispositif optique, ledit dispositif pouvant être orienté selon deux directions perpendiculaires, un asservissement étant prévu pour orienter ledit dispositif optique de manière que ladite image soit amenée sensiblement sur l'axe optique en effectuant d'abord un déplacement à vitesse rapide, puis un déplacement à vitesse lente.

On utilise généralement un objectif à faible champ de vision pour obtenir une précision importante; le fait de prévoir tout d'abord un déplacement rapide, puis un déplacement lent pour obtenir un positionnement précis, permet de réduire le temps de réponse de l'appareil. Toutefois ce dispositif présente l'inconvénient que l'objet peut sortir du champ du dispositif optique, par exemple à la suite d'un déplacement rapide trop important, et on a alors perdu tous les avantages de rapidité recherchés.

La présente invention a pour objet un dispositif de localisation et de repérage d'un objet lumineux du type précité, qui permet d'effectuer une localisation précise et rapide sans risque que l'objet lumineux à repérer sorte du champ du dispositif optique de repérage. A cet effet, le dispositif optique de formation d'image est constitué de deux objectifs accolés, un objectif à grand angle d'ouverture et un objectif à faible angle d'ouverture, tel qu'un téléobjectif, le capteur de position est constitué de deux photocellules de détection de position associées chacune à un des objectifs précités, et fournissant les coordonnées du barycentre de la lumière reçue et l'asservissement comporte deux étapes, une étape de réglage grossier effectué au moyen de l'objectif à grand angle et du détecteur associé et une étape de réglage fin, effectué au moyen de l'objectif à faible angle et du détecteur associé. Le fait de

prévoir un objectif grand angle permet d'éviter que l'on perde l'objet lumineux à repérer lors des opérations de localisation et de repérage.

5 Selon une autre caractéristique de l'invention, les deux étapes de réglage précitées sont effectuées de manière simultanée et imbriquée pour les deux directions perpendiculaires précitées, l'étape de réglage fin selon une direction s'effectuant après l'étape de réglage grossier selon l'autre direction. Cette disposition permet de réduire notablement l'opération de détection et de repérage et de pouvoir ainsi localiser  
10 de nombreux objets lumineux en un temps donné.

Selon encore une autre caractéristique de l'invention le dispositif de localisation et de repérage d'un objet lumineux comporte en outre, un télémètre couplé aux deux objectifs précités. Ce télémètre permet de localiser de manière complète l'objet lumineux, les deux objectifs fournissant des données angulaires et le télémètre la distance dudit objet. Avantageusement ce télémètre comporte un laser à rayons infrarouges.  
15

D'autres caractéristiques et avantages de l'invention ressortiront de la description qui suit, faite en se référant aux dessins ci-annexés :  
20

- la Fig. 1 représente une vue de côté d'un dispositif de localisation et de repérage d'un objet lumineux conforme à l'invention.  
25
- la Fig. 2 est une vue de dessus correspondant à la fig 1.
- la Fig. 3 est une vue expliquant le fonctionnement du dispositif.
- la Fig. 4 est un schéma explicatif de fonctionnement du dispositif selon l'invention.  
30
- la Fig. 5 est un ordinogramme expliquant la séquence des opérations de localisation et de repérage, et
- la Fig. 6 est une vue illustrant une application  
35

du dispositif de localisation et de repérage conforme à la présente invention.

5 On peut voir sur les Fig. 1 à 3 le dispositif de localisation et de repérage selon l'invention comportant deux objectifs accolés dont les axes optiques sont pratiquement confondus, un objectif grand angle (1) et un téléobjectif (2); à chaque  
10 objectif est adjoit un détecteur constitué par une cellule, la cellule (3) pour l'objectif grand angle et la cellule (4) pour le téléobjectif. Ces cellules (3 et 4) sont constituées par des photocellules de détection de position qui fournissent de manière  
15 continue les informations concernant la position suivant deux axes rectangulaires (X, Y) du barycentre de la lumière qu'elles reçoivent sur leur surface sensible. Dans le cas présent, ces cellules sont disposées de manière à recevoir l'image fournie par l'objectif et chaque cellule fournit les coordonnées en X, Y, de l'emplacement de l'image de l'objet lumineux (5) qu'elle reçoit.

L'ensemble des deux objectifs (1 et 2) et des cellules (3 et 4) est disposé sur un plateau (6) parallèle à l'axe optique commun (7); ce plateau (6) est fixé sur un arbre rotatif (8) qui est perpendiculaire au plateau (6); par ailleurs ce plateau (6) est monté à rotation selon un axe (9) perpendiculaire  
20 audit arbre rotatif (8). De cette manière l'ensemble optique peut être orienté angulairement selon deux directions perpendiculaires de manière à suivre l'objet lumineux (5).

25 Avantageusement, les mouvements de rotation de l'arbre (8) et du plateau (6) autour de l'axe (9) sont commandés par des moteurs pas-à-pas.

30 Un télémètre, (non représenté), est accolé au système optique en présentant le même axe optique de manière à viser également l'objet lumineux (5).

On voit sur la figure 3 les champs angulaires de vision des deux objectifs (1 et 2) et on peut se rendre compte que du fait de la présence de l'objectif grand angle, il n'est plus possible que l'on perde l'objet lumineux lorsque l'on  
35 effectue les opérations de poursuites pour son repérage et sa

localisation.

La Fig. 4 illustre de manière schématique le branchement fonctionnel du dispositif selon l'invention.

5 On retrouve les deux objectifs (1 et 2) et les deux cellules (3 et 4); l'ensemble optique peut être manoeuvré en rotation au moyen de deux moteurs pas-à-pas (11 et 12). Les informations de position (X G A) et (Y G A) fournies par la cellule (3), (X T E) et (Y T E) fournies par la cellule (4), sont envoyées à un circuit de calcul de la position de l'objet à repérer qui est constitué par un microprocesseur (13). Ce dernier élabore des ordres de commande des moteurs (11 et 12) de manière à effectuer les étapes de recherche rapide et de recherche lente de l'objet à détecter.

10 Le télémètre (14) fournit une indication concernant la distance de l'objet à repérer et il est également commandé par le micro-processeur (13); une mémoire (15) enregistre les données de position des moteurs (11 et 12) et le télémètre (14) lorsque la localisation de l'objet à repérer est terminée.

15 Les opérations de localisation et de repérage d'un objet lumineux comportent une étape de réglage grossier effectuée au moyen de l'objectif à grand angle puis une étape de réglage fin, effectuée au moyen du téléobjectif, chaque étape pouvant comporter des mouvements rapides et des mouvements lents des moteurs pas-à-pas (11 et 12); ceci permet d'amener l'axe optique du système sur l'objet à repérer, il suffit alors de mesurer la position angulaire des moteurs pour en déduire la position de l'objet. Conformément à l'invention, les étapes de réglage grossier et de réglage fin sont effectuées de manière simultanée et imbriquée pour les deux directions (X et Y) de manière à réaliser simultanément des réglages suivant les deux axes, c'est-à-dire que les deux moteurs pas-à-pas peuvent fonctionner simultanément, l'un pouvant être à vitesse rapide et l'autre à vitesse lente, ou tous les deux à la même vitesse.

20 25 30 Pour bien comprendre ce fonctionnement on se reportera à l'ordinogramme de la figure 5 qui indique les principales opérations commandées par le microprocesseur (13).

35 Dans une première étape (21) on réalise une

mesure de la lumière globale reçue par l'objectif grand angle (I G A) et on la compare à un seuil ( $I_1$ ) qui est le seuil d'obscurité et qui arrête le système dans le cas où l'objet lumineux a été perdu, c'est-à-dire qu'il n'est pas dans le champ de l'objectif grand angle. Si la lumière est suffisante, on lit une des coordonnées de l'image fournies par l'objectif grand angle, c'est-à-dire par la cellule (3), par exemple l'abscisse (X G A) au cours d'une étape (22). L'étape suivante (23) consiste à comparer cette abscisse grand angle à une valeur de seuil ( $S_c$ ) qui constitue un seuil de commutation sur la mesure par le téléobjectif. Si l'abscisse mesurée (X G A) est supérieure au seuil ( $S_c$ ), on déclenche une étape (24) qui actionne un des moteurs pas-à-pas pour faire varier l'abscisse (X) en vitesse rapide et aussitôt après on lit l'ordonnée (Y) de l'objectif grand angle (Y,G,A) par une étape (25) que l'on compare, au cours d'une étape (26), avec la valeur de seuil ( $S_c$ ). Si l'ordonnée (YGA) est supérieure à cette valeur de seuil ( $S_c$ ), on fait marcher le deuxième moteur pas-à-pas à vitesse rapide pour réduire l'ordonnée (Y) par une étape (27).

Si au cours de l'étape (23) il se révèle que l'abscisse (X G A) est inférieure au seuil ( $S_c$ ) de commutation sur le téléobjectif, on procède à l'étape (28) qui vérifie que l'intensité globale reçue par le téléobjectif est supérieure à un deuxième seuil d'obscurité ( $I_2$ ) pour s'assurer que l'objet lumineux se trouve bien dans le champ du téléobjectif. Si ce test est positif on fait l'étape (29) qui lit l'abscisse (XTE) fournie par la cellule (4) du téléobjectif puis l'étape (30) qui la compare à un seuil ( $S_1$ ) qui est un seuil de commutation en vitesse lente et qui correspond à la distance minimale entre l'image de l'objet lumineux et l'axe optique pour pouvoir arrêter le déplacement en vitesse rapide sans dépasser la position centrale du fait de l'inertie des moteurs pas-à-pas. Si l'abscisse mesurée (XTE) est supérieure à ce seuil ( $S_1$ ), on passe à l'étape (24) par laquelle on met en route le moteur (X) à la vitesse rapide. Si elle lui est inférieure, on effectue l'étape (31) qui est une deuxième comparaison de l'abscisse (X T E) avec un seuil ( $S_2$ ) qui correspond au seuil d'arrêt des moteurs, ce seuil étant très proche d'une valeur nulle. Si l'abscisse (XTE) est supérieure à ce seuil, on actionne le moteur (X) à la vitesse lente par l'étape (32); par contre si elle lui est inférieure, on commande l'arrêt du moteur (X) par l'étape (33). Cet arrêt du moteur (X) est également commandé si l'intensité globale de la lumière reçue par le

.6.

téléobjectif est inférieure à la valeur de seuil ( $I_2$ ) lors de l'étape (28).

Les étapes (32) et (33) précitées déclenchent l'étape (25) déjà mentionnée. Si lors de l'étape (26) l'ordonnée mesurée ( $Y_G$ ) est inférieure au seuil ( $Se$ ), c'est-à-dire que l'on a atteint le seuil de commutation sur le téléobjectif, on effectue les étapes (34 à 39) qui réalisent sur l'ordonnée ( $Y$ ) les traitements analogues à ceux effectués sur l'abscisse ( $X$ ). Après les étapes de commande du moteur ( $Y$ ) en vitesse rapide (étape 27), en vitesse lente (étape 39) ou en arrêt (étape 38), on effectue un test (41) pour vérifier si les moteurs ( $X, Y$ ) sont arrêtés. Si les deux moteurs sont arrêtés, on déclenche une étape (42) où on lit la distance ( $R$ ) fournie par le télémètre et on affiche la valeur des angles de rotation ( $\theta$  et  $\phi$ ) des deux moteurs et la distance ( $R$ ) qui donnent la position de l'objet lumineux à repérer. Après cette lecture, ou si les moteurs ne sont pas encore arrêtés tous les deux, les opérations sont répétées en recommençant à l'étape (21).

On voit donc que les différentes étapes de positionnement rapide et lent, suivant les deux axes de coordonnées ( $X, Y$ ) sont imbriquées de manière qu'une étape de réglage fin, concernant l'une des coordonnées ne peut être commandée qu'après l'étape de réglage grossier de l'autre. Par cette imbrication, on diminue le temps nécessaire pour effectuer la localisation de l'objet lumineux et on utilise au mieux les possibilités du microprocesseur.

Suivant une variante de l'invention, en vue de s'affranchir des lumières parasites, on effectue une mesure des coordonnées de l'objet à repérer par différenciation. En effet, si l'on reçoit sur une cellule les images de deux points lumineux, à savoir, l'objet lumineux à repérer et une autre source lumineuse constituant un bruit, les valeurs fournies par la cellule sont en fait égales à :

$$X_{S+B} = \frac{X_S \cdot I_S + X_B \cdot I_B}{I_S + I_B} \quad \text{et} \quad Y_{S+B} = \frac{Y_S \cdot I_S + Y_B \cdot I_B}{I_S + I_B}$$

c'est-à-dire les coordonnées du barycentre de l'objet  $S$  et de la source de bruit  $B$  (les indices  $S$  correspondant aux grandeurs

.7.

relatives à l'objet lumineux à repérer et les indices B à celles du bruit).

Conformément à l'invention, l'objet à localiser comporte une source lumineuse à fonctionnement intermitent, et on effectue de manière alternée des mesures avec éclairage et sans éclairage, de manière à obtenir par différenciation les coordonnées de l'objet à repérer.

Avantageusement, la source lumineuse est du type pulsé et on fait une acquisition de données avec la source allumée, où l'on mesure  $X_{S+B}$ ,  $Y_{S+B}$  et  $I_{S+B}$ , puis une acquisition de données avec la source éteinte où l'on mesure  $X_B$ ,  $Y_B$  et  $I_B$ . Ensuite on effectue les calculs suivants qui donnent les coordonnées  $X_S$  et  $Y_S$  de l'objet :

$$X_S = \frac{X_{S+B} \cdot I_{S+B} - X_B \cdot I_B}{I_{S+B} - I_B} \quad \text{et}$$

$$Y_S = \frac{Y_{S+B} \cdot I_{S+B} - Y_B \cdot I_B}{I_{S+B} - I_B}$$

L'invention s'applique à la localisation ou à la poursuite de source lumineuse de tout type; elle peut par exemple être utilisée dans de nombreux domaines; un exemple particulier est la recherche d'éléments défailants dans le carrelage d'une voûte telle qu'une voûte du réseau métropolitain. Une telle application est illustrée par la Fig. 6.

Sur cette figure on voit une voûte (51) qui est recouverte de carreaux de fayence et il s'agit de repérer les carreaux qui sont mal collés et qu'il y a lieu de remplacer. Le dispositif de repérage (54) selon l'invention est installé en un lieu fixe et défini qui servira de point origine pour les mesures. Il comporte une mémoire telle qu'un dérouleur à bande (55).

Un opérateur (52) manipule une perche (53) comportant à son extrémité un dispositif destiné à sonder chacun des carreaux, ainsi qu'une source lumineuse visible par le dispositif de repérage.

5 Lorsque l'opérateur teste un carreau, l'opération de repérage dudit carreau se fait simultanément et les coordonnées sont enregistrées sur la mémoire (55) en même temps que le résultat du test. On voit que dans ce cas il est important que ces opérations de localisation se déroulent rapidement pour pouvoir explorer une voûte dans un minimum de temps.

REVENDEICATIONS

1°) Dispositif de localisation et de repérage d'un objet lumineux, comportant un dispositif optique de formation d'une image de l'objet lumineux à localiser et un capteur de la position de ladite image par rapport à l'axe optique dudit dispositif optique, ledit dispositif optique pouvant être orienté selon deux directions perpendiculaires, un asservissement étant prévu pour orienter ledit dispositif optique de manière que ladite image soit amenée sensiblement sur ledit axe optique en effectuant d'abord un déplacement à vitesse rapide puis un déplacement à vitesse lente, caractérisé en ce que ledit dispositif optique de formation d'image est constitué de deux objectifs accolés, un objectif à grand angle d'ouverture (1) et un objectif à faible angle d'ouverture (2) tel qu'un téléobjectif, en ce que ledit capteur de position est constitué par deux photocellules (3,4) de détection de position, associées chacune à un des objectifs précités et fournissant les coordonnées du barycentre de la lumière reçue et en ce que l'asservissement comporte deux étapes, une étape de réglage grossier effectué au moyen de l'objectif à grand angle (1) et du détecteur associé (3) et une étape de réglage fin effectuée au moyen de l'objectif à faible angle (2) et du détecteur associé (4).

2°) Dispositif selon la revendication 1, caractérisé en ce que les deux étapes de réglage sont effectuées de manière imbriquée pour les deux directions perpendiculaires précitées (X,Y), l'étape de réglage fin selon une direction s'effectuant après l'étape de réglage grossier selon l'autre direction.

3°) Dispositif selon la revendication 1, caractérisé en ce qu'il comporte en outre, un télémètre (14) couplé aux deux objectifs précités (1,2).

4°) Dispositif de localisation selon la revendication 3, caractérisé en ce que le télémètre précité (14) comporte un laser à infrarouges.

5°) Dispositif pour l'une quelconque des

revendications 1 à 4, caractérisé en ce que l'ensemble des deux objectifs (1,2) et des capteurs de position (3,4) est disposé sur un plateau (6) fixé sur un arbre rotatif (8) perpendiculaire au plan dudit plateau qui est articulé selon un axe (9) situé dans son plan et perpendiculaire audit arbre rotatif (8).

5

6°) Dispositif selon la revendication 5, caractérisé en ce que les mouvements de rotation sont commandés par des moteurs pas-à-pas (11,12) dont les pas de déplacement sont comptés et envoyés à un circuit de mémorisation (15) de la position de l'objet à repérer (5).

10

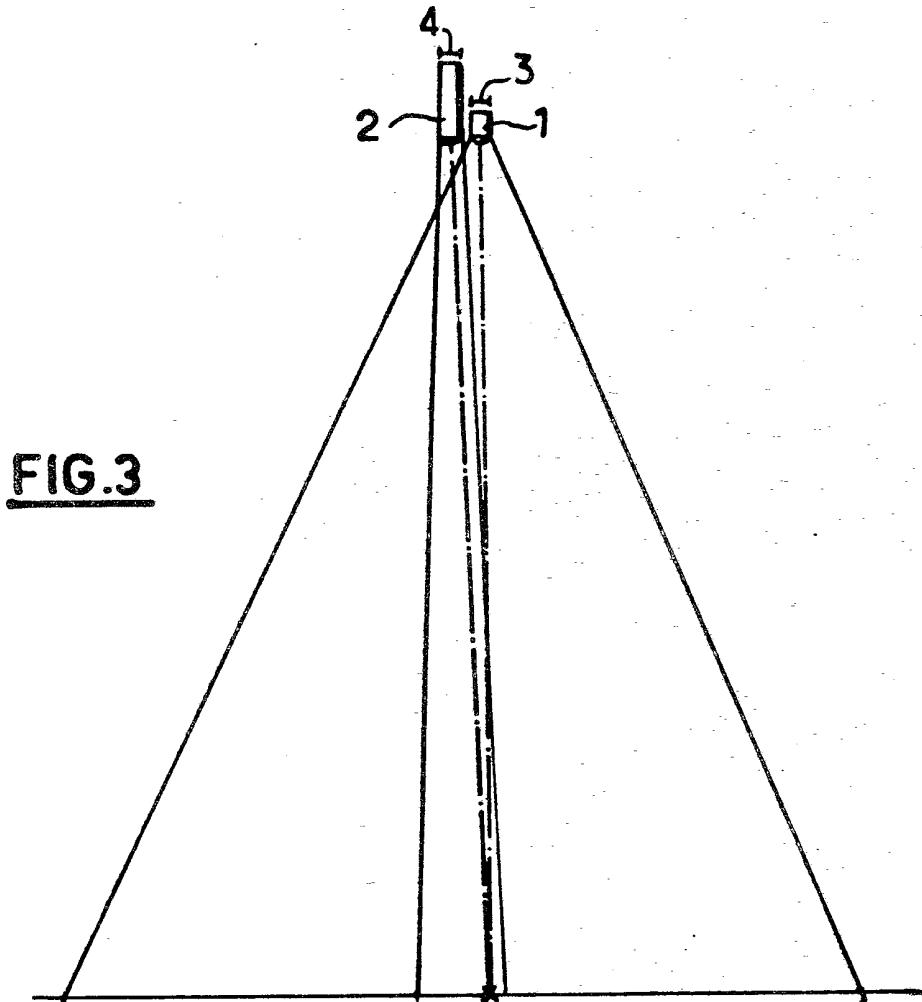
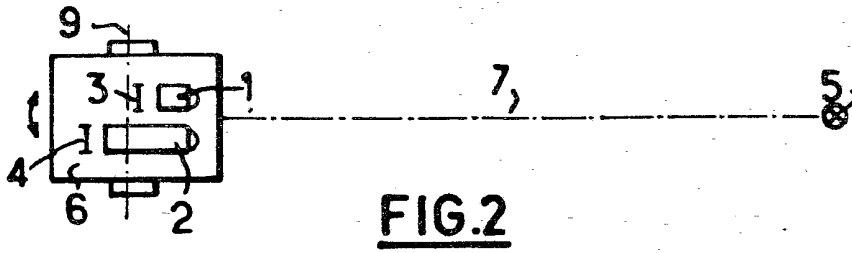
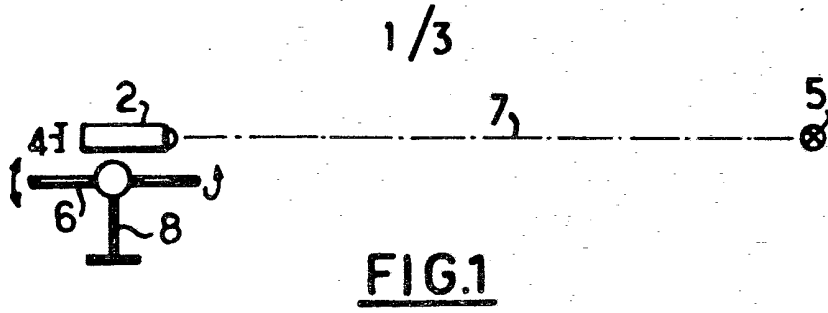
7°) Dispositif selon la revendication 6, caractérisé en ce que la rotation desdits moteurs (11,12) est commandée par un circuit de calcul (13) qui reçoit en entrée les signaux desdites photocellules (3 et 4).

15

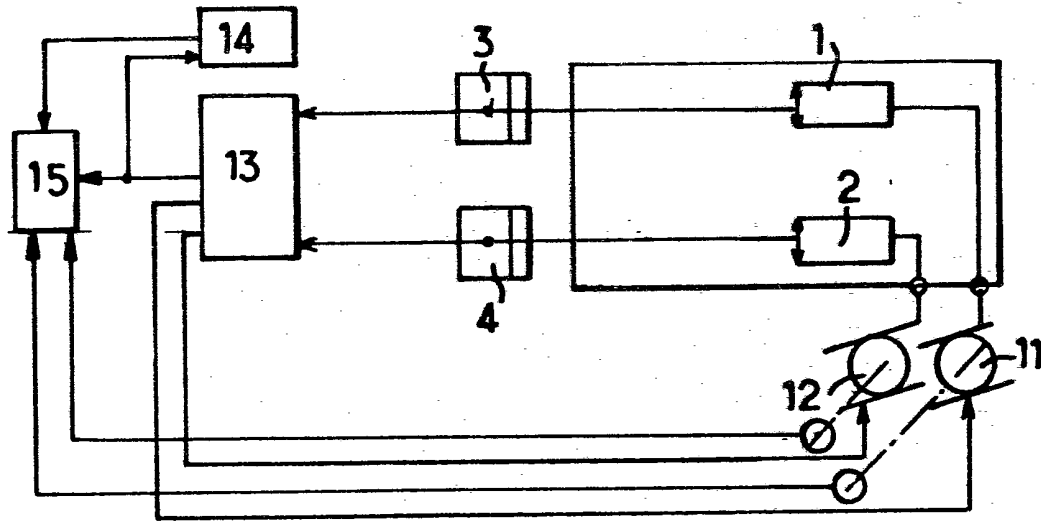
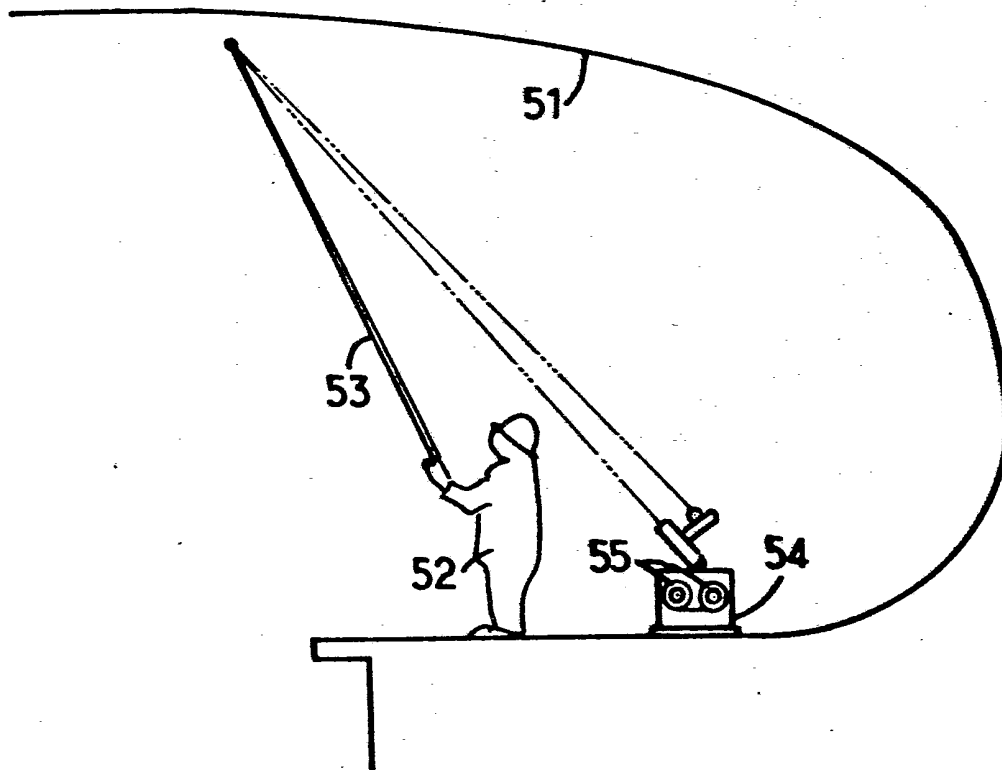
8°) Dispositif selon la revendication 7, caractérisé en ce que l'objet à localiser (5) comporte une source lumineuse à fonctionnement intermittent, le repérage étant effectué successivement avec et sans éclairage, le circuit de calcul (13) calculant l'action sur les moteurs (11 et 12) à partir des deux mesures de repérage obtenues.

20

9°) Dispositif de repérage d'un appareil de test de paroi (53) caractérisé en ce qu'il comporte une source lumineuse solidaire dudit appareil et un dispositif de localisation selon l'une quelconque des revendications 1 à 8.



2/3

FIG. 4FIG. 6

3/3

FIG. 5

