

(19) RÉPUBLIQUE FRANÇAISE  
INSTITUT NATIONAL  
DE LA PROPRIÉTÉ INDUSTRIELLE  
PARIS

(11) N° de publication :  
(à n'utiliser que pour les  
commandes de reproduction)

2 727 763

(21) N° d'enregistrement national : 94 14441

(51) Int Cl<sup>6</sup> : G 01 S 13/28

CETTE PAGE ANNULE ET REMPLACE LA PRECEDENTE

(12)

DEMANDE DE BREVET D'INVENTION

A1

(22) Date de dépôt : 01.12.94.

(71) Demandeur(s) : AEROSPATIALE SOCIETE  
NATIONALE INDUSTRIELLE SOCIETE ANONYME —  
FR.

(30) Priorité :

(72) Inventeur(s) : POUT CHRISTIAN.

(43) Date de la mise à disposition du public de la  
demande : 07.06.96 Bulletin 96/23.

(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 :

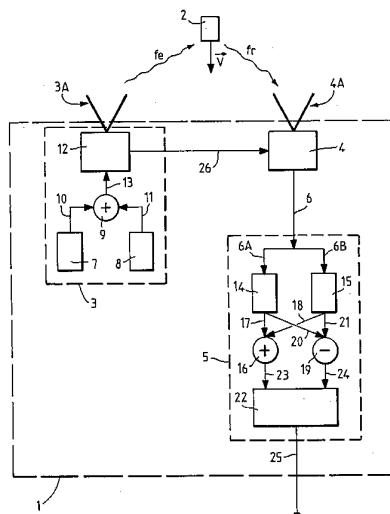
(73) Titulaire(s) :

(74) Mandataire : CABINET BONNETAT.

(54) PROCÈDE ET DISPOSITIF POUR DETERMINER LA VITESSE D'UN MOBILE AU MOYEN D'UN RADAR OU  
SONAR A COMPRESSION D'IMPULSION.

(57) - La présente invention concerne un procédé et un dispositif du type radar ou sonar à compression d'impulsion permettant de déterminer la vitesse d'un mobile.

- Selon l'invention, ledit dispositif (1) comportant un système émetteur (3), un système récepteur (4) et un système de traitement de signal (5) est remarquable en ce que ledit système émetteur (3) est susceptible d'émettre deux impulsions associées, dont l'une est modulée selon une loi de variation croissante et l'autre est modulée selon une loi de variation décroissante, et en ce que ledit système de traitement de signal (5) comporte deux moyens de corrélation (14, 15), un moyen d'addition (16), un moyen de soustraction (19) et un calculateur (22).



FR 2 727 763 - A1



La présente invention concerne un procédé pour déterminer, au moyen d'un dispositif de télédétection du type radar ou sonar à compression d'impulsion, la vitesse d'une cible qui est mobile en direction dudit dispositif de télédétection, 5 ainsi qu'un dispositif pour la mise en oeuvre dudit procédé.

Dans le cadre de la présente invention, on entend par impulsion un groupe d'oscillations susceptible d'être soumis à une compression, tel que décrit ci-dessous.

- Pour des raisons de simplification de la description, on 10 présentera l'invention ci-après uniquement en relation avec un système de télédétection du type radar. Toutefois, toutes les caractéristiques de l'invention qui seront présentées en référence à un tel radar s'appliquent bien entendu également de même à un sonar.
- 15 La présente invention s'applique plus précisément aux radars ou sonars à compression d'impulsion qui émettent des impulsions modulées en fréquence selon une loi de variation linéaire et continue. De façon connue, de telles impulsions émises par un radar sont captées après réflexion sur une 20 cible à analyser, puis sont traitées. Le traitement est destiné à réduire leur durée et à augmenter leur amplitude. Ces impulsions ainsi traitées ou "comprimées" permettent de calculer de façon très précise la distance entre ladite cible et ledit radar. Il est donc possible d'équiper un tel 25 radar à compression d'impulsion d'un moyen de télémétrie précis présentant un bon pouvoir de résolution en distance.

Toutefois, les mesures de distance effectuées par un radar équipé d'un tel moyen de télémétrie sont faussées lorsque la cible est mobile par rapport audit radar, en raison d'un 30 phénomène d'ambiguïté entre la vitesse et la distance qui

est caractéristique de la modulation linéaire de fréquence. Par exemple, lorsque le radar émet une impulsion dont la fréquence croît linéairement au cours du temps, une cible mobile qui s'éloigne dudit radar est localisée à une distance plus grande que la distance réelle, et inversement lorsque la cible mobile s'approche dudit radar. Ces erreurs de mesure sont inversées lorsque le radar émet une impulsion dont la fréquence décroît au cours du temps.

De façon connue, on peut éliminer ce défaut du radar à compression d'impulsion en modulant l'impulsion émise, selon une loi de fréquence croissante pendant la première moitié de la durée d'émission, puis selon une loi de fréquence décroissante pendant la seconde moitié de la durée d'émission, ou inversement. Dans ces conditions d'émission, l'impulsion captée et traitée permet de calculer de façon précise la distance entre la cible mobile et le radar.

L'objet de la présente invention est d'associer à un tel radar à compression d'impulsion, permettant de déterminer de façon précise la distance d'une cible, un moyen permettant de déterminer de plus la vitesse de ladite cible lorsque cette dernière est mobile en direction dudit radar.

On notera que le document US-5 294 932 divulgue un procédé permettant de mesurer simultanément la vitesse et la distance d'une cible mobile au moyen d'un radar. Toutefois, ce procédé s'applique à un radar à haute fréquence de récurrence qui est, par conception, extrêmement précis pour la mesure de vitesse et qui est en particulier bien adapté à la fonction veille de radars aéroportés. Le procédé décrit dans ce document permet d'associer à cette mesure de vitesse une mesure de distance qui présente toutefois une précision limitée.

Par conséquent, le document américain précité et la présente invention s'appliquent à des types de radar différents, aussi bien en ce qui concerne les fréquences utilisées qu'en ce qui concerne les mesures effectuées, puisque la présente invention est mise en oeuvre, comme indiqué précédemment, sur un radar à compression d'impulsion qui fonctionne à basse ou moyenne fréquence de récurrence et qui est, par conception, très précis pour la mesure de distance. Ce mode de fonctionnement est mis en oeuvre en particulier dans les radars de télédétection.

Il n'existe actuellement aucun moyen permettant de déterminer la vitesse d'une cible mobile à partir d'un tel radar à compression d'impulsion.

La présente invention a pour objet de combler cette lacune de l'état de la technique.

A cet effet, selon l'invention, le procédé pour déterminer, au moyen d'un dispositif de télédétection du type radar ou sonar à compression d'impulsion, la vitesse d'un mobile en direction dudit dispositif de télédétection, est remarquable en ce que :

- on émet deux impulsions associées et modulées en fréquence selon des lois de variation linéaires et continues, l'une desdites impulsions étant modulée selon une loi de variation croissante et l'autre selon une loi de variation décroissante ;
- on détecte lesdites impulsions après leur réflexion sur l'édit mobile ;
- on traite lesdites impulsions détectées de manière à réduire leur durée et à augmenter leur amplitude ;
- on forme un signal de somme par l'addition des deux impulsions ainsi traitées ;
- on forme un signal de différence par la soustraction des deux impulsions ainsi traitées ; et

- on déduit la vitesse dudit mobile à partir desdits signaux de somme et de différence.

Ainsi, grâce à l'invention, on sait mesurer la vitesse d'un mobile au moyen d'un radar ou d'un sonar à compression d'impulsion, à partir du traitement desdites deux impulsions.

De plus, ces deux impulsions sont modulées en fréquence, respectivement selon une loi de variation croissante et une loi de variation décroissante, ce qui permet de remédier au phénomène d'ambiguïté décrit précédemment et existant entre la vitesse et la distance lors de la modulation linéaire de fréquence, de façon à pouvoir effectuer simultanément à ladite mesure de vitesse une mesure de distance non erronée.

On notera qu'il existe plusieurs méthodes connues pour calculer la vitesse du mobile à partir desdits signaux de somme et de différence. Toutefois, de préférence, on détermine ladite vitesse au moyen des opérations suivantes :

- on divise le signal de différence par la valeur maximale du signal de somme ;
- on calcule la dérivée du signal de différence ainsi divisé ; et
- on déduit la vitesse du mobile à partir de ladite dérivée, ladite dérivée étant proportionnelle à la vitesse à l'instant où ledit signal de somme présente sa valeur maximale.

Selon une caractéristique avantageuse de l'invention, on émet les deux impulsions modulées respectivement selon une loi croissante et selon une loi décroissante, simultanément, ce qui permet d'effectuer les calculs dès la réception de ces deux impulsions détectées bien entendu simultanément et permet de simplifier le dispositif destiné à la mise en oeuvre du procédé. On notera que, dans ce cas, la vitesse du

mobile peut donc être calculée à partir d'une seule détection d'impulsions.

Toutefois, selon une variante de mise en oeuvre de l'invention, on peut également émettre les deux impulsions successivement après un temps de retard déterminé et on prend en compte dans ce cas ce temps de retard lors de la détection et lors du traitement des impulsions, après leur réflexion sur le mobile.

Comme rappelé précédemment, le dispositif de télédétection auquel est appliquée l'invention permet toujours de déterminer avec précision la distance entre le mobile et ledit dispositif de télédétection. De préférence, cette distance est déterminée, selon l'invention, à partir dudit signal de somme.

La présente invention concerne également un dispositif de télédétection pour la mise en oeuvre du procédé précité.

Selon l'invention, ledit dispositif de télédétection du type comportant :

- un système émetteur susceptible d'émettre des impulsions modulées en fréquence ;
- un système récepteur susceptible de détecter les impulsions émises par ledit système émetteur et réfléchies par le mobile ; et
- un système de traitement de signal associé audit système récepteur,

est remarquable en ce que ledit système émetteur est susceptible d'émettre deux impulsions associées, dont l'une est modulée selon une loi de variation croissante et l'autre est modulée selon une loi de variation décroissante, et en ce que ledit système de traitement de signal comporte :

- deux moyens de corrélation destinés à réduire la durée et à augmenter l'amplitude des impulsions détectées, chacun

- desdits moyens de corrélation étant adapté à l'une desdites impulsions ;
- un moyen d'addition destiné à effectuer l'addition des deux impulsions traitées ;
  - 5 - un moyen de soustraction destiné à effectuer la soustraction des deux impulsions traitées ; et
  - un calculateur relié auxdits moyens d'addition et de soustraction et susceptible de déterminer la vitesse du mobile.
- 10 De façon avantageuse, ledit système émetteur comporte :
- un générateur de signal susceptible d'engendrer un signal modulé par des fréquences croissantes ;
  - un générateur de signal susceptible d'engendrer un signal modulé par des fréquences décroissantes ;
  - 15 - un moyen de sommation regroupant les signaux engendrés par lesdits générateurs de signal ; et
  - un moyen d'émission commandé par lesdits signaux et émettant des impulsions correspondantes.
- Par ailleurs, lorsque les deux impulsions sont émises 20 successivement après une durée déterminée, le dispositif conforme à l'invention comporte avantageusement un système de retard qui est monté en série avec le moyen de corrélation traitant l'impulsion émise la première, ledit système de retard retardant la transmission des informations reçues 25 pendant un temps correspondant à ladite durée déterminée.
- En outre, selon une variante de réalisation de l'invention, un système de retard, retardant pendant une durée déterminée la transmission des informations reçues, peut être monté en série avec chacun desdits moyens de corrélation, en aval de ces derniers dans le sens de transmission des informations. 30 Les moyens d'addition et de soustraction font dans ce cas l'addition et la soustraction des différentes associations possibles des signaux retardés et non retardés, et forment

donc plusieurs signaux de somme et de différence, ce qui permet d'augmenter le domaine de calcul des vitesses susceptibles d'être déterminées par le dispositif conforme à l'invention.

- 5 La présente invention peut être appliquée à différents types de radar, en particulier à un radar à synthèse d'ouverture, embarqué à bord d'un aéronef et destiné à la surveillance d'un territoire.

Dans ce cas, le dispositif conforme à l'invention peut 10 former avantageusement, à partir des informations disponibles à la sortie dudit calculateur :

- d'une part, une image des cibles fixes et mobiles situées sur ledit territoire, à partir dudit signal de somme ; et
- d'autre part, une image des cibles mobiles, à partir dudit 15 signal de différence, ledit signal de différence permettant de plus de calculer la vitesse desdites cibles mobiles.

Les figures du dessin annexé feront bien comprendre comment 20 l'invention peut être réalisée. Sur ces figures, des références identiques désignent des éléments semblables.

La figure 1 est le schéma synoptique d'un dispositif conforme à l'invention.

La figure 2 illustre la détermination des impulsions modulées en fréquence, destinées à être émises.

- 25 La figure 3 montre le résultat de la compression d'un signal capté et traité.

La figure 4 montre le signal de somme formé conformément à l'invention.

La figure 5 montre le signal de différence formé conformément à l'invention.

Le dispositif de télédétection 1, du type radar ou sonar à compression d'impulsion, réalisé conformément à l'invention 5 est représenté schématiquement sur la figure 1. Ledit dispositif 1 qui permet de déterminer, de façon connue, avec une très grande précision, la distance entre ledit dispositif 1 et une cible, en particulier une cible mobile 2, est perfectionné selon l'invention de manière à pouvoir déterminer de plus la vitesse  $v$  de ladite cible 2, en direction 10 dudit dispositif 1.

On sait que les radars à compression d'impulsion sont particulièrement bien adaptés pour effectuer des mesures de distances destinées à la cartographie ou utilisées lors de 15 la poursuite d'engins aériens.

De façon connue, ledit dispositif de télédétection 1 comporte :

- un système émetteur 3 susceptible d'émettre au moyen d'une antenne 3A, tel qu'illustré par une flèche fe, des impulsions modulées en fréquence selon des lois de variation linéaires et continues ;
- un système récepteur 4 susceptible de capter au moyen d'une antenne 4A les impulsions émises par ledit système émetteur 3 et réfléchies par ladite cible 2, tel qu'illusttré par une flèche fr ; et
- un système de traitement de signal 5 relié par une liaison 6 audit système récepteur 4.

Généralement, lesdites antennes 3A et 4A sont réalisées sous forme d'une antenne unique. On a néanmoins distingué ces 30 antennes 3A et 4A sur la figure 1 afin de bien différencier sur le dispositif 1 la partie destinée à l'émission de celle destinée à la réception.

On notera en outre que le système récepteur 4 du type connu ne doit pas être réalisé de manière spécifique pour la mise en oeuvre de la présente invention. Pour cette raison, ledit système récepteur 4, qui comporte de façon connue au moins un mélangeur, un oscillateur local et un amplificateur de fréquence intermédiaire non représentés, n'est pas décrit plus en détail dans la description qui suit.

Il en va différemment du système émetteur 3 et du système de traitement de signal 5 qui sont formés, conformément à l'invention, de manière spécifique pour permettre la détermination de la vitesse V de la cible 2.

En effet, selon l'invention, ledit système émetteur 3 comporte, tel que représenté sur la figure 1 :

- un générateur de signal 7 susceptible d'engendrer un signal modulé en fréquence par une loi de variation croissante ;
- un générateur de signal 8 susceptible d'engendrer un signal modulé en fréquence par une loi de variation décroissante ;
- un moyen de sommation 9 relié par l'intermédiaire de liaisons 10 et 11 respectivement auxdits générateurs de signal 7 et 8 et regroupant les signaux engendrés par lesdits générateurs de signal 7 et 8 ; et
- un moyen d'émission 12 muni de ladite antenne 3A et relié par une liaison 13 audit moyen de sommation 9, ledit moyen d'émission 12 étant commandé par les signaux fournis par ledit moyen de sommation 9 et émettant des impulsions correspondantes, à savoir des ondes (ou groupes d'oscillations) électromagnétiques dans le cas d'un radar et des ondes sonores dans le cas d'un sonar.

Le système de traitement de signal 5 comporte, quant à lui, conformément à l'invention :

- un moyen de corrélation 14 destiné à traiter les impulsions modulées en fréquence par une loi de variation croissante et captées par ledit système récepteur 4, ledit moyen de corrélation 14 étant relié audit système récepteur 4 par une branche 6A de la liaison 6 dédoublée en deux branches 6A et 6B ;
- un moyen de corrélation 15 relié par la branche 6B de la liaison 6 au système récepteur 4 et destiné à traiter les impulsions modulées en fréquence par une loi de variation décroissante ;
- un moyen d'addition 16 relié par des liaisons 17 et 18 respectivement auxdits moyens de corrélation 14 et 15 ;
- un moyen de soustraction 19 relié auxdits moyens de corrélation 14 et 15 respectivement par l'intermédiaire de liaisons 20 et 21 ; et
- un calculateur 22 relié auxdits moyens d'addition 16 et de soustraction 19 respectivement par des liaisons 23 et 24 et susceptible de transmettre des informations par une liaison 25.

20 On notera que le dispositif 1 conforme à l'invention peut bien entendu être mis en oeuvre en utilisant les techniques du traitement numérique des signaux.

On présente à présent le mode de détermination de la vitesse  $v$  de la cible mobile 2 par ledit dispositif de télédétection 1 décrit précédemment.

Selon l'invention, le générateur de signal 7 engendre un signal  $S_1$  de durée  $T_1$  modulé en fréquence selon une loi de variation continue, linéaire et croissante  $L_1$ , tel que représenté sur la figure 2. La fréquence  $f$  dudit signal  $S_1$  varie dans ce cas d'une fréquence  $f_0$  à une fréquence  $f_1$ .

Le générateur de signal 8, quant à lui, engendre un signal  $S_2$  de durée  $T_2$  modulé en fréquence selon une loi de

variation continue, linéaire et décroissante L2, la fréquence f dudit signal S2 décroissant de ladite fréquence f1 à ladite fréquence f0. Lesdites durées T1 et T2 sont égales.

Pour bien mettre en évidence la correspondance existant 5 entre ces deux signaux S1 et S2, on les a raccordés ensemble sur la représentation de la figure 2, le signal S1 étant formé entre des instants t1 et t2 et le signal S2 entre des instants t2 et t3.

Les deux signaux S1 et S2 ainsi définis sont transmis au 10 moyen de sommation 9 qui les regroupe en un signal double S qui est formé de sorte que lesdits signaux S1 et S2 puissent être émis simultanément.

A cet effet, le signal double S ainsi formé et transmis au moyen d'émission 12 est émis par ce dernier sous forme 15 d'impulsions en direction de la cible mobile 2.

Après réflexion sur ladite cible mobile 2, ledit signal S est capté par le système récepteur 4 et il est traité par le système de traitement de signal 5.

La partie S1 du signal S capté est traitée dans le moyen de 20 corrélation 14 et la partie S2 dudit signal S est traitée dans le moyen de corrélation 15. Lesdits moyens de corrélation 14 et 15 traitent les signaux reçus de façon connue de manière à augmenter leurs amplitudes et à réduire leurs durées. Lesdits moyens 14 et 15 utilisent à cet effet le 25 signal S initial, qui est transmis par le système émetteur 3 au système récepteur 4 par une liaison 26, et par ce dernier auxdits moyens de corrélation 14 et 15.

On a représenté sur la figure 3 le traitement de la partie S1 du signal S par le moyen de corrélation 14. Ladite partie 30 S1, de durée T1 à l'entrée dudit moyen de corrélation 14,

présente à sa sortie, tel que représenté sur la figure 3, une forme CS1 de durée  $\tau_1$  qui vérifie la relation suivante  $\tau_1 = (T_1)/\rho$ , avec  $\rho$  le taux de compression du signal. La partie S2 du signal S est traitée de manière identique par 5 le moyen de corrélation 15.

Les signaux ainsi traités sont faiblement décalés en temps à la sortie respectivement desdits moyens de corrélation 14 et 15, mais les phases de ces signaux sont très différentes, en raison de l'effet Doppler traité différemment dans les deux 10 cas. A partir de ce décalage de phase, on est en mesure de déterminer la vitesse de la cible 2.

A cet effet, les signaux S1 et S2 ainsi traités et corrélés sont additionnés par le moyen d'addition 16. On obtient à la 15 sortie dudit moyen d'addition 16 un signal de somme Sm représenté sur la figure 4. Ledit signal de somme Sm présente un maximum Smax à un temps to. A partir dudit signal de somme Sm, on peut déterminer de façon connue la distance entre le dispositif 1 et la cible 2.

En outre, les signaux traités par les moyens de corrélation 20 14 et 15 sont transmis au moyen de soustraction 19 qui effectue la soustraction des deux signaux reçus. On obtient dans ce cas à la sortie dudit moyen de soustraction 19 un signal de différence Sd, dont on a représenté la composante réelle sur la figure 5.

25 Ledit signal de différence Sd présente une pente qui dépend de la vitesse V de la cible mobile 2, à l'instant to où le signal de somme Sm est maximal.

Pour déterminer ladite vitesse, il est nécessaire pour des 30 raisons d'ordre de grandeur de diviser le signal de différence Sd par la valeur maximale Smax du signal de somme Sm de manière à obtenir un signal S0 = (Sd) / Smax.

La variation de la dérivée  $S_0'$  dudit signal  $S_0$ , déterminée à l'instant to où le signal de somme  $S_m$  est maximal, est proportionnelle à la vitesse  $V$ .

On obtient donc la relation suivante :  $V = K.S_0'$ ,  $K$  étant une constante de proportionnalité susceptible d'être déterminée par calibration et enregistrée dans le calculateur 22.

Par conséquent, ledit calculateur 22 qui, d'une part, connaît ladite constante de proportionnalité  $K$  et, d'autre part, est susceptible de déterminer la valeur  $S_0'$  à partir des informations reçues du moyen d'addition 16 et du moyen de soustraction 19, peut calculer la vitesse  $V$  de ladite cible mobile 2 à partir de la relation citée précédemment, et transmettre le résultat par la liaison 25, par exemple à un moyen d'affichage non représenté. Le calcul de la vitesse peut donc être effectué itérativement après chaque détection desdits signaux  $S_1$  et  $S_2$  émis simultanément.

Dans le mode de réalisation décrit précédemment, les deux signaux  $S_1$  et  $S_2$  sont donc émis simultanément pendant la même période d'émission.

Toutefois, selon une variante de réalisation de l'invention non représentée, lesdits signaux  $S_1$  et  $S_2$  peuvent être émis successivement après un temps de retard déterminé  $Tr$ . Par exemple, le signal  $S_1$  est émis à un instant t et le signal  $S_2$  est émis à un instant ultérieur  $t+Tr$ . Dans ce cas, il est nécessaire de tenir compte de ce temps de retard  $Tr$  lors du traitement des signaux dans le système de traitement de signal 5.

A cet effet, ledit système de traitement de signal 5 comporte un système de retard non représenté et monté en série avec le moyen de corrélation destiné à traiter le signal

émis le premier, à savoir le moyen de corrélation 14 dans l'exemple envisagé ci-dessus.

5 Ce système de retard peut être monté en amont ou en aval dudit moyen de corrélation 14 dans le sens de transmission des informations et est destiné à retarder de ladite durée Tr la transmission du signal, soit vers le moyen de corrélation 14 lorsqu'il est agencé en amont de ce dernier, soit vers les moyens d'addition 16 et de soustraction 19 lorsqu'il est agencé en aval, c'est-à-dire à la sortie dudit 10 moyen de corrélation 14.

Selon une autre variante de réalisation de l'invention, un tel système de retard est monté en série avec chacun desdits moyens de corrélation 14 et 15, en aval de ces derniers dans le sens de transmission des informations, et lesdits moyens 15 d'addition 16 et de soustraction 19 font l'addition et la soustraction des différentes associations possibles des signaux retardés et non retardés engendrés alors, et forment donc plusieurs signaux de somme et de différence, ce qui permet d'augmenter le domaine de calcul des vitesses susceptibles 20 d'être déterminées par le dispositif conforme à l'invention.

On notera que le dispositif 1 conforme à l'invention peut être mis en oeuvre sur de nombreux types de radar, par exemple sur un radar équipé d'un filtre d'élimination des échos fixes en permettant de mesurer les vitesses des cibles 25 mobiles, ou sur un radar à effet Doppler à impulsion en permettant de lever l'indétermination de la mesure de vitesse prélevée à la sortie des filtres dudit radar.

Toutefois, la présente invention est particulièrement 30 avantageuse lorsque le dispositif de télédétection est réalisé sous forme d'un radar à synthèse d'ouverture placé à bord d'un aéronef pour surveiller un territoire survolé par

ledit aéronef. Ledit radar peut former alors des images cartographiques d'un terrain survolé à partir des informations fournies par le calculateur 22. Dans ce cas, ledit radar peut former deux images différentes : une première 5 image obtenue à partir des informations fournies par le moyen d'addition 16 et une seconde image obtenue à partir des informations fournies par le moyen de soustraction 19.

Ladite première image permet de visualiser tous les points réfléchissants sur ledit terrain, qu'ils soient immobiles ou 10 en mouvement (à condition que les mouvements ne soient pas trop rapides pour éviter des effets de défocalisation du radar à synthèse d'ouverture). Toutefois, les points en mouvement sont projetés sur l'image en une position écartée de leur position réelle, par un effet spécifique du traitement 15 des cibles mobiles par le radar à synthèse d'ouverture.

La seconde image, quant à elle, permet de visualiser uniquement les cibles mobiles et de mesurer leurs vitesses de déplacement. Les vitesses ainsi mesurées peuvent ensuite être utilisées pour corriger les erreurs de position des 20 points réfléchissants sur ladite première image destinée à former l'image cartographique correspondante du terrain survolé.

REVENDICATIONS

1. Procédé pour déterminer, au moyen d'un dispositif de télédétection (1) du type radar ou sonar à compression d'impulsion, la vitesse (V) d'un mobile (2) en direction dudit dispositif de télédétection (1),  
5 caractérisé en ce que :
  - on émet deux impulsions (S1, S2) associées et modulées en fréquence selon des lois de variation linéaires et continues (L1, L2), l'une desdites impulsions (S1) étant modulée selon une loi de variation croissante (L1) et 10 l'autre (S2) selon une loi de variation décroissante (L2) ;
  - on détecte lesdites impulsions après leur réflexion sur ledit mobile (2) ;
  - on traite lesdites impulsions détectées de manière à réduire leur durée et à augmenter leur amplitude ;
  - on forme un signal de somme (Sm) par l'addition des deux 15 impulsions ainsi traitées ;
  - on forme un signal de différence (Sd) par la soustraction des deux impulsions ainsi traitées ; et
  - on déduit la vitesse (V) dudit mobile (2) à partir desdits 20 signaux de somme et de différence.
2. Procédé selon la revendication 1, caractérisé en ce que, pour déterminer la vitesse (V) du mobile (2) à partir desdits signaux de somme et de différence (Sm, Sd), on effectue les opérations suivantes :
  - on divise le signal de différence (Sd) par la valeur maximale (Smax) du signal de somme (Sm) ;
  - on calcule la dérivée du signal de différence ainsi divisé ; et
  - on déduit la vitesse (V) du mobile (2) à partir de ladite dérivée, ladite dérivée étant proportionnelle à la vitesse (V) à l'instant ( $t_0$ ) où ledit signal de somme (Sm) présente sa valeur maximale (Smax). 30

3. Procédé selon l'une des revendications 1 ou 2,  
caractérisé en ce que l'on émet les deux impulsions simultanément.

4. Procédé selon l'une des revendications 1 ou 2,  
5 caractérisé en ce que l'on émet les deux impulsions successivement après un temps de retard déterminé et en ce que l'on prend en compte ce temps de retard lors de la détection et lors du traitement des impulsions, après leur réflexion sur le mobile.

10 5. Procédé selon l'une quelconque des revendications 1 à 4,  
caractérisé en ce que l'on détermine la distance entre ledit mobile (2) et le dispositif de télédétection (1) à partir dudit signal de somme (Sm).

15 6. Dispositif de télédétection pour la mise en oeuvre du procédé spécifié sous l'une quelconque des revendications 1 à 5, ledit dispositif de télédétection (1) comportant :  
- un système émetteur (3) susceptible d'émettre des impulsions modulées en fréquence ;  
- un système récepteur (4) susceptible de détecter les impulsions émises par ledit système émetteur (3) et réfléchies par le mobile (2) ; et  
- un système de traitement de signal (5) associé au système récepteur (4),  
caractérisé en ce que ledit système émetteur (3) est susceptible d'émettre deux impulsions associées, dont l'une est modulée selon une loi de variation croissante et l'autre est modulée selon une loi de variation décroissante, et en ce que ledit système de traitement de signal (5) comporte :  
- deux moyens de corrélation (14, 15) destinés à réduire la durée et à augmenter l'amplitude des impulsions détectées, chacun desdits moyens de corrélation étant adapté à l'une desdites impulsions ;

- un moyen d'addition (16) destiné à effectuer l'addition des deux impulsions traitées ;
- un moyen de soustraction (19) destiné à effectuer la soustraction des deux impulsions traitées ; et
- 5 - un calculateur (22) relié auxdits moyens d'addition (16) et de soustraction (19) et susceptible de déterminer la vitesse (V) du mobile (2).

7. Dispositif selon la revendication 6,  
caractérisé en ce que ledit système émetteur (3) comporte :
- 10 - un générateur de signal (7) susceptible d'engendrer un signal modulé par des fréquences croissantes ;
  - un générateur de signal (8) susceptible d'engendrer un signal modulé par des fréquences décroissantes ;
  - un moyen de sommation (9) regroupant les signaux engendrés par lesdits générateurs de signal (7, 8) ; et
  - 15 - un moyen d'émission (12) commandé par lesdits signaux et émettant des impulsions correspondantes.

8. Dispositif selon l'une des revendications 6 ou 7, les deux impulsions étant émises successivement après une durée déterminée,  
caractérisé en ce qu'un système de retard est monté en série avec le moyen de corrélation traitant l'impulsion émise la première, ledit système de retard retardant la transmission des informations reçues pendant un temps correspondant à 25 ladite durée déterminée.

9. Dispositif selon l'une des revendications 6 ou 7,  
caractérisé en ce qu'un système de retard, retardant pendant une durée déterminée la transmission des informations reçues, est monté en série avec chacun desdits moyens de corrélation, en aval de ces derniers dans le sens de transmission des informations, et en ce que lesdits moyens d'addition et de soustraction font l'addition et la sous-traction des différentes associations possibles des signaux

retardés et non retardés, les signaux de somme et de différence formés alors permettant d'augmenter le domaine des vitesses calculées.

- 5        10. Dispositif de télédétection selon l'une quelconque des revendications 6 à 9 du type radar à synthèse d'ouverture embarqué à bord d'un aéronef et destiné à la surveillance d'un territoire,  
caractérisé en ce que ledit dispositif forme, à partir des informations disponibles à la sortie dudit calculateur  
10      (22) :  
- d'une part, une image des cibles fixes et mobiles situées sur ledit territoire, à partir dudit signal de somme ( $S_m$ ) ; et  
- d'autre part, une image des cibles mobiles, à partir dudit signal de différence ( $S_d$ ), ledit signal de différence ( $S_d$ ) permettant de plus de calculer la vitesse desdites cibles mobiles.  
15

1 / 3

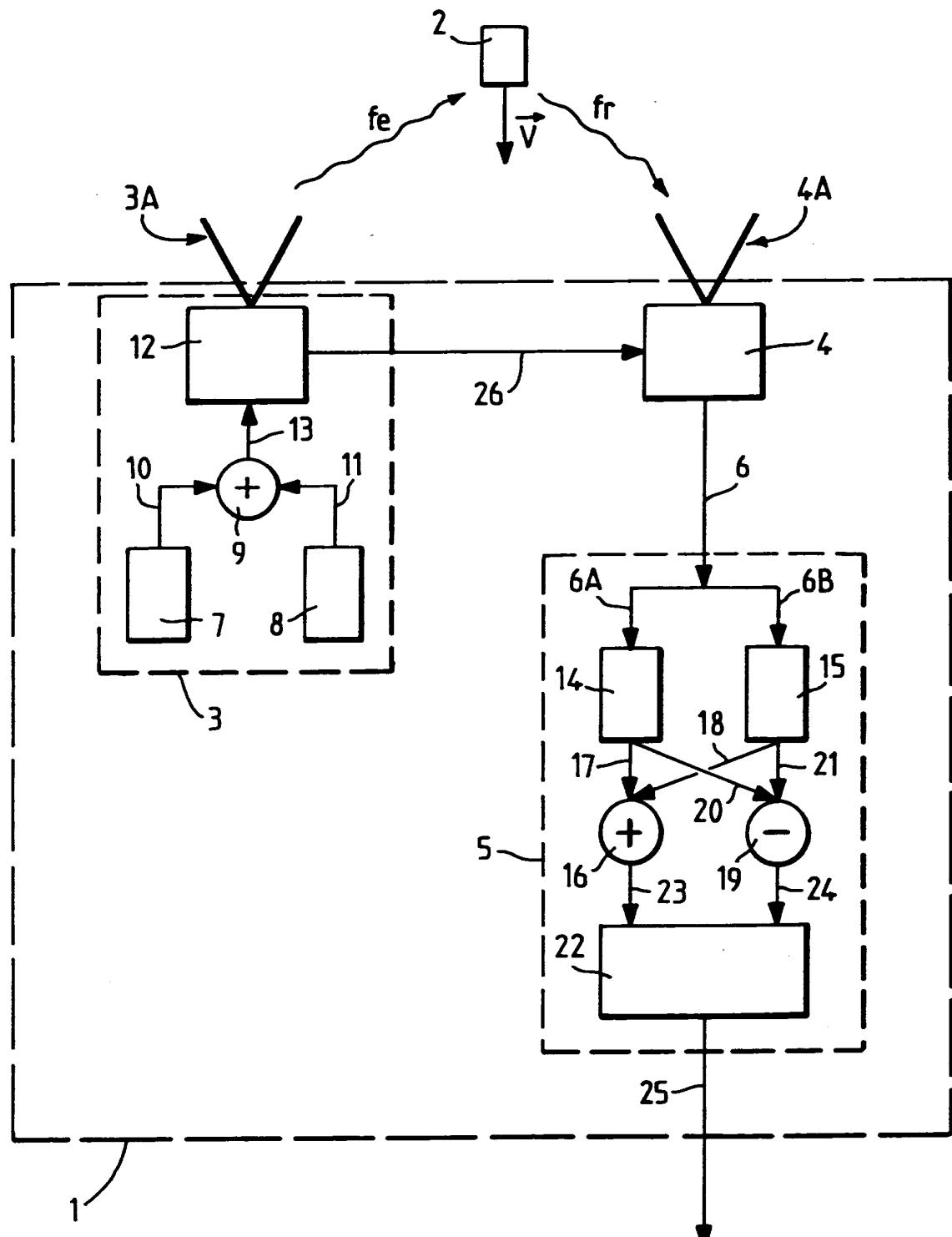
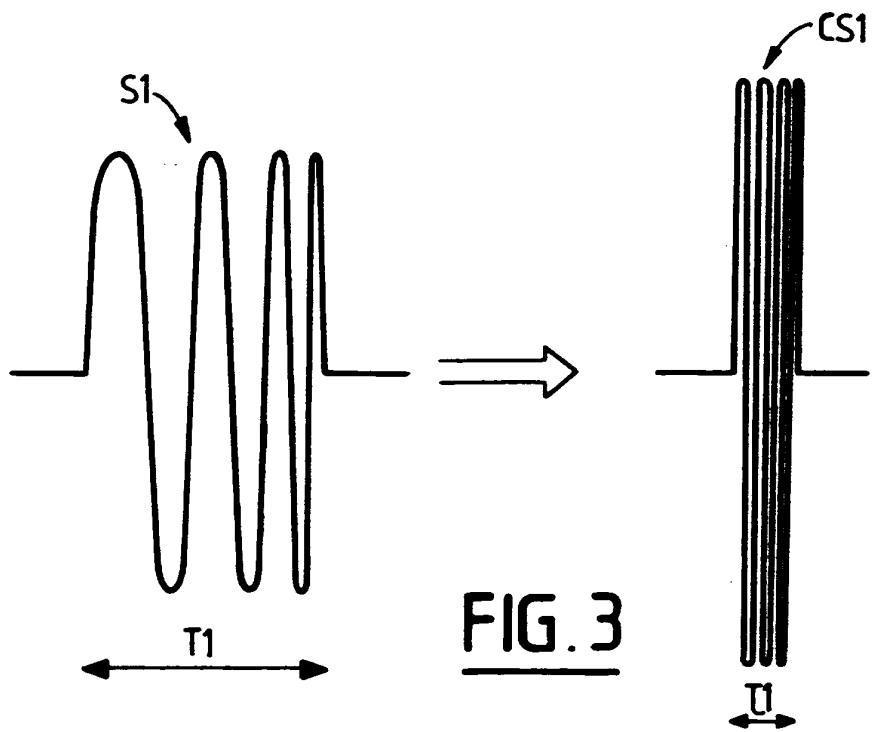
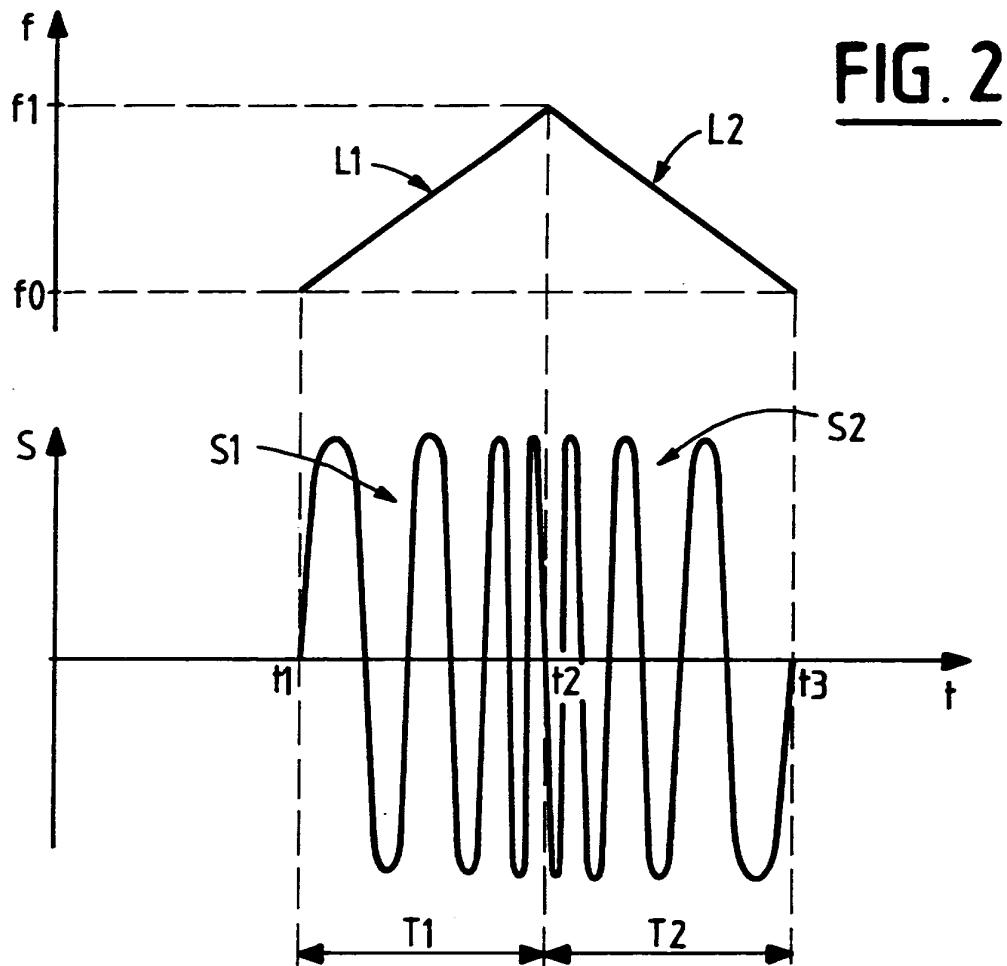


FIG.1

2 / 3



3 / 3

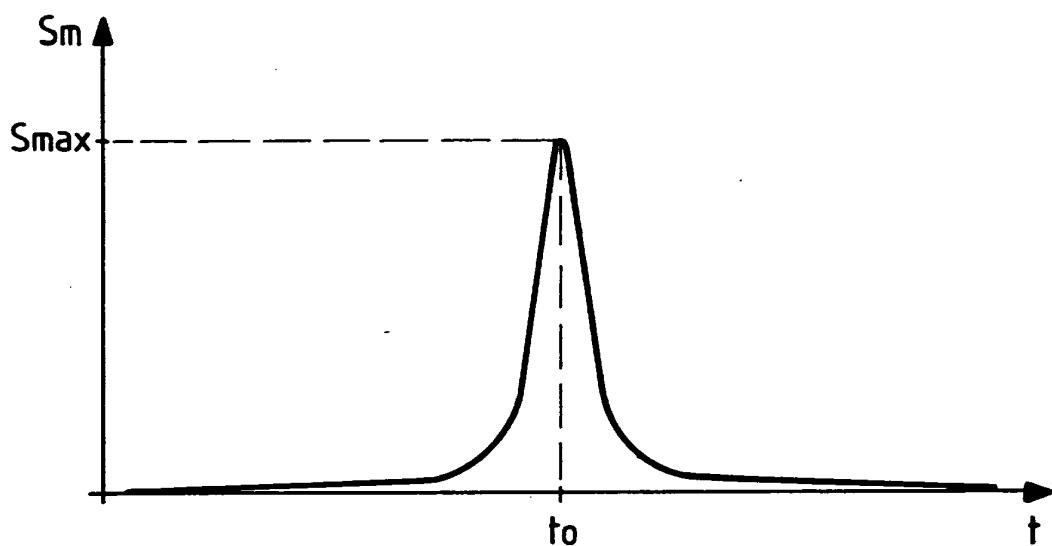


FIG. 4

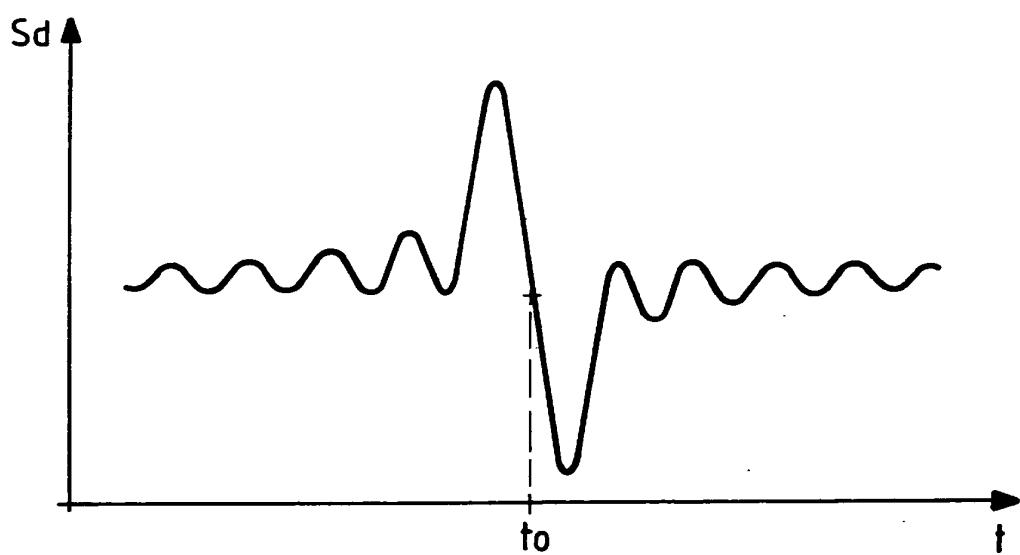


FIG. 5

INSTITUT NATIONAL  
de la  
PROPRIETE INDUSTRIELLE

RAPPORT DE RECHERCHE  
PRELIMINAIRE

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

N° d'enregistrement  
national

FA 512097  
FR 9414441

DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS		Revendications concernées de la demande examinée
Catégorie	Citation du document avec indication, en cas de besoin, des parties pertinentes	
X	US-A-4 849 760 (SOLIE) * abrégé * * colonne 2, ligne 15 - colonne 6, ligne 8; figures 1-4 *	1
A	APPLIED OPTICS, vol.31, no.6, 20 Février 1992, NEW YORK , NY , USA pages 801 - 8, XP248592 JON Y. WANG ET P. ANDREW PRUITT 'Effects of speckle on the range precision of a scanning lidar'	1
A,D	DE-A-41 19 509 (TELEFUNKEN SYSTEMTECHNIK AG) * abrégé * * page 2, ligne 3 - page 5, ligne 61; figures 1-5 *	1
		DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHES (Int.CI-9)
		G01S
1	Date d'achèvement de la recherche  8 Août 1995	Examineur  Blondel, F
CATEGORIE DES DOCUMENTS CITES		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 A : membre de la même famille, document correspondant
X : particulièrement pertinent à lui seul Y : particulièrement pertinent en combinaison avec un autre document de la même catégorie A : pertinent à l'encontre d'un moins une revendication ou arrière-plan technologique général O : divulgation non écrite P : document intercalaire		