

19 RÉPUBLIQUE FRANÇAISE  
INSTITUT NATIONAL  
DE LA PROPRIÉTÉ INDUSTRIELLE  
PARIS

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

2 736 166

21 N° d'enregistrement national : 95 07714

51 Int Cl<sup>6</sup> : G 02 B 27/00

12

DEMANDE DE BREVET D'INVENTION

A1

22 Date de dépôt : 27.06.95.

30 Priorité :

43 Date de la mise à disposition du public de la demande : 03.01.97 Bulletin 97/01.

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

60 Références à d'autres documents nationaux apparentés :

71 Demandeur(s) : THOMSON CSF SOCIETE ANONYME — FR.

72 Inventeur(s) : RAJBENBACH HENRI, COLIN JEROME, DEFOUR MARTIN et FERRE THIERRY.

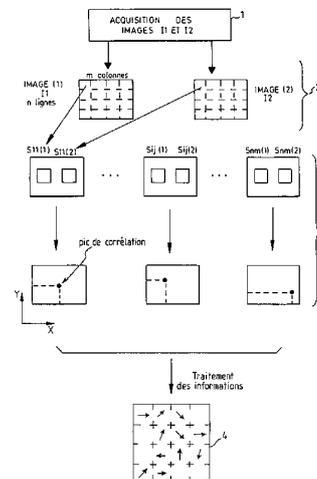
73 Titulaire(s) :

74 Mandataire : THOMSON CSF.

54 PROCÉDE ET DISPOSITIF DE TRAITEMENT OPTIQUE D'IMAGES BIDIMENSIONNELLES PERMETTANT L'EXTRACTION DU CHAMP DE VITESSE.

57 Le procédé selon l'invention consiste:  
- à acquérir (1) optiquement au moins une première image ( $I_1$ ) et une deuxième image ( $I_2$ ) prises successivement à partir de la même scène,  
- à découper (2) optiquement la première image ( $I_1$ ) et la deuxième image ( $I_2$ ) en fenêtres de taille déterminée en fonction du type de cibles pour former respectivement sur la première image ( $I_1$ ) et la deuxième image ( $I_2$ ) une matrice de fenêtres, chaque fenêtre représentant respectivement la même partie d'image,  
- à corrélérer (3) optiquement simultanément, par une méthode multicanal, toutes les fenêtres respectives à la même partie d'image de la première image ( $I_1$ ) et de la deuxième image ( $I_2$ ), pour obtenir après chaque corrélation, un pic de corrélation dont la position rapportée à un référentiel à deux dimensions permet d'extraire l'information champ de vitesse, et  
- à visualiser (4) le champ de vitesse associé à chaque fenêtre pour permettre de suivre une cible se déplaçant dans une suite d'images de la scène.

Application: contre-mesure, poursuite pour conduite de tir, détection.



FR 2 736 166 - A1



La présente invention concerne un procédé et un dispositif de traitement optique d'images bidimensionnelles permettant l'extraction du champ de vitesse de cibles se déplaçant à l'intérieur d'une scène complexe.

5 L'intérêt du champ de vitesse ainsi que l'identification d'une cible sont déterminants notamment pour prévenir des agressions et des menaces.

Il existe différentes méthodes d'extraction du champ de vitesse par exemple utilisant des moyens numériques de soustraction d'images prises d'une scène, dont l'acquisition est effectuée à deux instants voisins  $T$  et  $T + t$ , où  $t$  représente l'intervalle de temps séparant deux acquisitions successives de deux images d'une même scène. L'analyse résultant de cette soustraction permet d'extraire le champ de vitesse.

15 Cette technique cependant souffre d'un inconvénient majeur qui est dû à la contrainte de stabilité du capteur d'image. En effet, pour un capteur en mouvement, même lent, la soustraction d'images n'est pas exploitable à cause des artefacts engendrés par ce mouvement.

Pour pallier à cet inconvénient, d'autres méthodes numériques utilisant notamment la corrélation numérique ont été proposées. Cette dernière méthode nécessite toutefois une importante puissance de calcul, et les dispositifs existants n'autorisent pas un fonctionnement en temps réel voire avec un retard faible.

La présente invention a pour but de pallier les inconvénients précités.

25 A cet effet, l'invention consiste en un procédé de traitement optique d'images bidimensionnelles permettant l'extraction du champ de vitesse de cibles se déplaçant à l'intérieur d'une scène complexe, caractérisé en ce qu'il consiste :

- à acquérir optiquement au moins une première image et une deuxième image prises successivement à partir de la même scène,
- 30 - à découper optiquement la première image et la deuxième image en fenêtres de taille déterminée en fonction du type de cibles pour former respectivement sur la première image et la deuxième image une matrice de petites images, chaque fenêtre représentant respectivement la même partie d'image,

- à corréler optiquement simultanément, par une méthode multicanal, les fenêtres respectives à la même partie d'image de la première image et de la deuxième image, pour obtenir un pic de corrélation dont la position rapportée à un référentiel à deux dimensions permet d'extraire  
5 l'information champ de vitesse, et

- à visualiser le champ de vitesse associé à chaque fenêtre pour permettre de suivre une cible se déplaçant dans une suite d'images de la scène.

La présente invention a pour avantage de réaliser l'extraction du  
10 champ de vitesse à partir d'une scène complexe par une technique de corrélation optique multicanal, permettant un traitement temps réel, et qui est de plus adaptative.

D'autres avantages et caractéristiques de la présente invention apparaîtront plus clairement à la lecture de la description qui suit et des  
15 figures annexées qui représentent :

- la figure 1, un schéma fonctionnel du procédé selon l'invention,
- la figure 2, un dispositif selon l'invention de traitement optique d'images bidimensionnelles permettant l'extraction du champ de vitesse de cibles se déplaçant à l'intérieur d'une scène complexe,
- 20 - la figure 3, un exemple de mode de réalisation d'une plaquette de microlentilles, et
- la figure 4, un exemple de système d'exposition de plaquette de microlentilles.

La présente invention est basée sur deux opérations  
25 successives : la première consiste au découpage optique d'une image et la seconde en une corrélation numérique multicanal adaptée à l'extraction du champ de vitesse d'une scène.

Le principe général de la présente invention est le suivant :

Des images successives d'une scène sont découpées en petites  
30 images, dénommées dans la suite de la description "fenêtres", une fenêtre étant considérée par la suite comme un signal optique au même titre qu'une image. Les fenêtres sont analysées afin d'en extraire les informations utiles. Ces informations sont utilisées pour représenter un champ de vitesse à deux dimensions et pour suivre une cible se déplaçant dans une série d'images.

Le principe du procédé selon l'invention est illustré par le schéma fonctionnel de la figure 1.

Le procédé consiste, après acquisition 1 d'une première image  $I_1$  et d'une deuxième image  $I_2$  prises successivement à partir de la même scène, à découper 2 optiquement chacune des deux images  $I_1$  et  $I_2$  en n.m fenêtres, n et m représentant respectivement les indices lignes et colonnes des fenêtres formant ainsi une matrice de n.m fenêtres, chacune des fenêtres ainsi formées comprenant un nombre déterminé de pixels. La taille des fenêtres est déterminée en fonction du type de cible ou d'objet à détecter et/ou suivre sur la série d'image; Le procédé consiste ensuite à effectuer une corrélation 3 optique simultanée, par une méthode multicanal, entre chacune des fenêtres de la première image  $I_1$ , et son équivalent sur la deuxième image  $I_2$ .

La corrélation optique multicanal est représentée sur la figure 1 par une série d'images relatives respectivement à la corrélation de la fenêtre de la ligne 1, colonne 1 de la première image  $I_1$  et de la fenêtre de la ligne 1 colonne 1 de la deuxième image  $I_2$  et ainsi de suite jusqu'à la fenêtre correspondant à la ligne n, colonne m de la première image  $I_1$  avec la fenêtre ligne n, colonne m de la deuxième image  $I_2$ . Le résultat de chaque corrélation est représenté sous la forme d'un pic de corrélation relatif à deux fenêtres de mêmes indices prises à deux instants séparés d'un intervalle de temps t déterminé.

Dans une représentation à deux dimensions X, Y, les pics de corrélation correspondent respectivement à un point plus ou moins brillant se détachant plus ou moins sur un fond sombre. La position de ce point référencé par rapport aux axes X et Y donnent accès au champ de vitesse. Une information supplémentaire tirée de l'intensité du pic de corrélation donc du point plus ou moins brillant, permet de donner une indication sur la qualité de la corrélation. Une visualisation 4 du champ de vitesse associé à chaque fenêtre est ensuite effectuée après traitement des données relatives à la position du pic de corrélation et de son intensité. Le champ de vitesse est restitué sous la forme d'un vecteur. La norme du vecteur est déterminée à partir du déplacement de l'objet entre deux images successives et permet de donner la vitesse de l'objet. La direction du vecteur donne la direction de l'objet se déplaçant dans la scène, et l'intensité du vecteur correspond

comme pour le pic de corrélation, à l'indication de qualité de corrélation. Un exemple de visualisation de champ de vitesse à deux dimensions est donné sous forme d'une matrice de vecteurs.

La figure 2 illustre un schéma fonctionnel d'un dispositif de traitement optique d'images bidimensionnelles selon l'invention permettant l'extraction du champ de vitesse de cibles se déplaçant à l'intérieur d'une scène complexe. Dans un mode de réalisation, une même source laser cohérente S1 permet d'éclairer d'une part, un premier modulateur spatial de lumière repéré par les initiales SLM1, abréviation anglo-saxonne pour Spatial Light Modulator, recevant l'image I<sub>1</sub> acquise à un instant T, et d'autre part, un second modulateur spatial de lumière SLM2 recevant l'image I<sub>2</sub> acquise à un instant T + t. A titre d'exemple, pour une image de taille 500 × 500 ou 1000 × 1000 pixels, un imageur à cristaux liquides à adressage électrique de type matrice active peut être utilisé comme modulateur spatial. D'autres types de modulateurs peuvent être utilisés tels qu'un imageur à adressage optique utilisant une couche de matériau photoconducteur, associée à un cristal liquide.

La source laser S1 peut être réalisée à partir d'un laser à YAG :  $\lambda = 1,06 \mu\text{m}$ , ou par un microlaser à YAG doublé en fréquence,  $\lambda = 0,53 \mu\text{m}$ . Cette première source S<sub>1</sub> est également appelée source d'inscription ou d'enregistrement, car elle permet "d'inscrire" l'image reçue par les modulateurs SLM1 et SLM2 sur un milieu non linéaire 5 décrit ci-après.

Chacun des modulateurs spatial de lumière SLM1 et SLM2, est suivi respectivement d'un système identique de n.m (soit N) microlentilles formant ainsi une plaquette, ou matrice de microlentilles 6 et 7 disposées dans un plan parallèle aux modulateurs SLM1 et SLM2.

La figure 3 illustre un exemple de plaquette comportant neuf microlentilles circulaires 8<sub>1</sub> à 8<sub>9</sub>. Ces matrices de microlentilles sont disposées sur la face opposée à celle éclairée par la source S1 et sont de plus disposées respectivement de manière à couvrir la totalité de chaque image. Ce sont les microlentilles 8<sub>1</sub> à 8<sub>9</sub> qui procèdent au découpage de chaque image en fenêtres. La taille de chaque fenêtre ainsi obtenue est fonction de la taille de la microlentille elle-même choisie en fonction de la taille de l'objet que l'on veut détecter.

Soient  $S_{ij}(1)$  et  $S_{ij}(2)$ , les fenêtres respectivement obtenues par la lentille de la  $i$ -ème et de la  $j$ -ème colonne du premier modulateur SLM1 et du deuxième modulateur SLM2, les lentilles effectuent une transformation de Fourier de la fenêtre qui les traverse, et qui converge ensuite sur un milieu non linéaire 5, pour y inscrire un hologramme dynamique. Sur le milieu non linéaire 5, la convergence est adaptée de façon à ce que le faisceau issu de la fenêtre  $S_{ij}(1)$  converge au même endroit que le faisceau issu des fenêtres  $S_{ij}(2)$ . La convergence des fenêtres  $S_{kl}(1)$  et  $S_{kl}(2)$  se fait au même point, mais ce point est différent de celui où les fenêtres  $S_{ij}(1)$  et  $S_{ij}(2)$  convergent, et ainsi de suite pour les autres fenêtres représentant une même partie d'image. Sur la figure 2, seules trois lentilles à partir desquelles trois points de convergence sont générés, sont représentées respectivement pour chaque image  $I_1$  et  $I_2$  par une double flèche.

Plusieurs types de milieux non linéaires à variation d'indice photoinduite peuvent être utilisés comme par exemple un milieu non linéaire à effet Kerr dans les cristaux liquides, des milieux non linéaire à absorption saturable dans les milieux gazeux, par exemple vapeur de Sodium, des milieux non linéaire à effets photoréfractifs dans des monocristaux de type GaAs, BaTiO<sub>3</sub>, InP.

Avantageusement, le dispositif selon l'invention met en oeuvre un cristal photoréfractif comme milieu non linéaire. Ce milieu non linéaire est un cristal photoréfractif de Bi<sub>12</sub>SiO<sub>20</sub>. Les conditions typiques d'enregistrement des hologrammes sur ce matériau non linéaire sont les suivantes :

- le champ électrique appliqué est de l'ordre de 5 à 10 kV,
- la longueur d'interaction dans le cristal  $l$  est égale à 1 à 2 mm,
- le pas du réseau photoinduit est de l'ordre de 20  $\mu\text{m}$ , et
- la densité de puissance sur le cristal  $p$  est de l'ordre de 10 mW/cm<sup>2</sup>.

Le passage du faisceau de lumière issue de la première source  $S_1$  à travers chaque microlentille permet d'obtenir les transformées de Fourier de chaque fenêtre. Soit  $\tilde{S}_{ij}(1)$  la transformée de Fourier de la fenêtre  $S_{ij}(1)$ , et  $\tilde{S}_{ij}(2)$  la transformée de Fourier de la fenêtre  $S_{ij}(2)$ , le matériau non linéaire 5 enregistre tous les signaux  $\tilde{S}_{ij}(1) \cdot \tilde{S}_{ij}(2)$  qui sont des hologrammes.

Une deuxième source laser cohérente S2, appelée également source de relecture, permet d'éclairer le milieu non linéaire 5 sous une incidence particulière connue sous le nom d' "incidence de Bragg". La source de relecture S2 est réalisée par exemple par un laser à 5 semi-conducteur émettant dans le rouge  $\lambda = 0,670 \mu\text{m}$ . La longueur d'onde de source de relecture S2 a été choisie de préférence différente de la source d'enregistrement S1 pour éviter de dégrader l'hologramme qui a été inscrit sur le milieu non linéaire 5 par la source S1.

Les hologrammes ainsi formés engendrent des faisceaux de 10 diffraction en accord avec le phénomène de diffraction de Bragg. Ces faisceaux de diffraction sont réfléchis par un dispositif optique 9 qui est transparent pour les faisceaux issus des modulateurs spatiaux de lumière, SLM1 et SLM2. Les faisceaux de diffraction réfléchis traversent une troisième matrice de microlentilles 10, semblable aux deux premières 6 et 7, 15 qui effectue la transformée de Fourier inverse des faisceaux réfléchis par le dispositif optique 9. Un détecteur optique 11 est disposé de façon à récupérer les faisceaux réfléchis qui, après avoir traversé la troisième matrice de microlentilles 10, sont composés respectivement de tous les produits de corrélation des fenêtres :  $S_{ij}(1) \otimes S_{ij}(2)$ . Le dispositif optique 9 20 utilisé pour la récupération des faisceaux de diffraction peut être une lame dichroïque travaillant avec deux faisceaux de longueurs d'onde différentes, ou une lame semi-réfléchissante suivie d'un polariseur. Dans les deux cas, il faut veiller à ce que la réflexion ne s'opère que dans le spectre de la source de relecture S2. Le détecteur 11 utilisé peut être une caméra CCD, un 25 photodétecteur ou un photomultiplicateur à galettes de microcanaux.

Concernant le choix des puissances respectives des sources d'inscription S1 et de relecture S2, il convient de choisir comme puissance d'émission laser de la source S2 une puissance inférieure à celle de la source d'enregistrement S1 pour éviter de dégrader l'hologramme qui a été 30 inscrit sur le milieu non linéaire 5 par la source S1. Typiquement, la puissance de la source S1 est choisie égale à 80 mW et la puissance de la source S2 est choisie de quelques mW.

La présente invention n'est pas limitée au mode précis de réalisation de la figure 2.

Par exemple, d'autres systèmes optiques peuvent être utilisés pour faire converger les signaux vers le milieu non linéaire 5. Ainsi pour remplacer la plaquette de microlentilles 6, 7 et 10, l'emploi d'une lentille à focale variable peut être envisagé. Dans cette application, le mode de découpage en deux dimensions ne peut plus être conservé car il compliquerait trop les lentilles, par contre ceci peut être réalisé en faisant défiler devant les lentilles des rangées de fenêtres issues des images. Une autre variante concerne la projection des pics de corrélation qui au lieu d'être projetés verticalement sur le matériau non linéaire 5 sont projetés horizontalement, ceci étant possible en arrangeant le système optique de façon à ce que les pics de corrélation se suivent horizontalement.

Une autre variante concerne les plaquettes de microlentilles 6, 7 et 10 servant au découpage des images. Ces plaquettes peuvent être modifiées de manière à permettre un choix du nombre et de la dimension des microlentilles 8<sub>1</sub> à 8<sub>9</sub>. Ceci permettant par exemple d'adapter les longueurs d'onde spatiales aux dimensions du dispositif selon l'invention.

La figure 4 illustre un système d'exposition de différentes plaquettes de microlentilles 12<sub>i</sub>. Chaque plaquette est disposée sur un support 13 mis en rotation de manière à amener la bonne plaquette de microlentilles devant les modulateurs spatiaux de lumière. Il est à noter qu'un tel système peut être monté derrière chacun des modulateurs SLM1 et SLM2, ainsi que devant le détecteur 11 de sortie du dispositif selon l'invention.

En utilisant un montage tel qu'illustré à la figure 4, les systèmes de lentilles 12<sub>i</sub> peuvent être présentés de façon différente devant chaque modulateur SLM1 et SLM2, ceci étant particulièrement utile par exemple pour chercher un détail dans une grande image.

Enfin, il peut être envisageable de n'utiliser qu'un seul dispositif émetteur laser pour réaliser à la fois la source S1 et la source S2. Dans ce cas, pour conserver la propriété dynamique du milieu non linéaire, il faudra respecter les niveaux de puissances à appliquer respectivement pour l'inscription et la relecture.

## REVENDECATIONS

1. Procédé de traitement optique d'images bidimensionnelles  
5 permettant l'extraction du champ de vitesse de cibles se déplaçant à l'intérieur d'une scène complexe, caractérisé en ce qu'il consiste :
- à acquérir (1) optiquement au moins une première image ( $I_1$ ) et une deuxième image ( $I_2$ ) prises successivement à partir de la même scène,
  - à découper (2) optiquement la première image ( $I_1$ ) et la  
10 deuxième image ( $I_2$ ) en fenêtres de taille déterminée en fonction du type de cibles pour former respectivement sur la première image ( $I_1$ ) et la deuxième image ( $I_2$ ) une matrice de fenêtres, chaque fenêtre représentant respectivement la même partie d'image,
  - à corrélérer (3) optiquement simultanément, par une méthode  
15 multicanal, toutes les fenêtres respectives à la même partie d'image de la première image ( $I_1$ ) et de la deuxième image ( $I_2$ ), pour obtenir après chaque corrélation, un pic de corrélation dont la position rapportée à un référentiel à deux dimensions permet d'extraire l'information champ de vitesse, et
  - à visualiser (4) le champ de vitesse associé à chaque fenêtre  
20 pour permettre de suivre une cible se déplaçant dans une suite d'images de la scène.

2. Procédé selon la revendication 1, caractérisé en ce que  
l'intensité du pic de corrélation permet, en outre, de donner une information  
25 sur la qualité de la corrélation.

3. Dispositif de traitement optique d'images bidimensionnelles permettant la génération du champ de vitesse de cibles se déplaçant à l'intérieur d'une scène complexe, caractérisé en ce qu'il comporte :
- 30 - des moyens pour acquérir optiquement au moins une première image ( $I_1$ ) et une deuxième image ( $I_2$ ) prises successivement à partir de la même scène,
  - des moyens pour découper optiquement la première image ( $I_1$ ) et une deuxième image ( $I_2$ ) en fenêtres de taille déterminée en fonction du  
35 type de cibles pour former respectivement sur la première image ( $I_1$ ) et la

deuxième image ( $I_2$ ) une matrice de fenêtres, chaque fenêtre représentant respectivement la même partie d'image,

- des moyens pour corrélérer simultanément, par une méthode multicanal, les fenêtres respectives à la même partie d'image de la première image ( $I_1$ ) et une deuxième image ( $I_2$ ), pour obtenir un pic de corrélation dont la position rapportée à un référentiel à deux dimensions permet d'extraire le champ de vitesse, et

- des moyens pour visualiser le champ de vitesse associé à chaque fenêtre permettant de suivre une cible se déplaçant dans une suite d'images de la scène.

4. Dispositif selon la revendications 3, caractérisé en ce que l'intensité du pic de corrélation permet, en outre, de donner une information sur la qualité de corrélation.

15

5. Dispositif selon l'une quelconque des revendications 3 et 4, caractérisé en ce que les moyens d'acquisition optique des images ( $I_1$  et  $I_2$ ) comportent une première source laser cohérente ( $S_1$ ), dite source d'inscription, permettant d'éclairer d'une part un premier modulateur spatial de lumière (SML1) recevant la première image ( $I_1$ ), et d'autre part, un deuxième modulateur spatial de lumière (SML2) recevant la deuxième image ( $I_2$ ),

en ce que les moyens de découpage optique des images comportent une matrice (6,7) de microlentilles optique disposée respectivement sur la face, opposée à la face éclairée par la source ( $S_1$ ), du premier et du deuxième modulateur spatial (SML1 et SML2) et de manière à recouvrir la totalité de l'image reçue par les modulateurs (SML1 et SML2), chaque microlentille opérant un découpage optique de l'image ( $I_1$  et  $I_2$ ) pour former une fenêtre dans l'image dont la taille est fonction de la taille de la microlentille,

en ce que les moyens de corrélation comportent :

- un milieu non linéaire (5) vers lequel convergent les transformées de Fourier de chaque fenêtre, obtenues après leur passage au travers de chaque microlentille, pour y inscrire un hologramme dynamique, la convergence des fenêtres relatives à la même partie des deux images ( $I_1$

35

et  $I_2$ ) étant faite en un même point déterminé du milieu non linéaire (5), tous les points de convergence sur le milieu non linéaire (5) étant différents,

- une deuxième source (S2) laser cohérente, dite source de relecture, de puissance inférieure à celle de la première source (S1),  
5 éclairant le matériau non linéaire (5) sous incidence de Bragg pour engendrer des diffractions de Bragg,

- un dispositif optique (9) réfléchissant pour les diffractions de Bragg et transparent pour les fenêtres issues des modulateurs (SLM1 et SLM2),

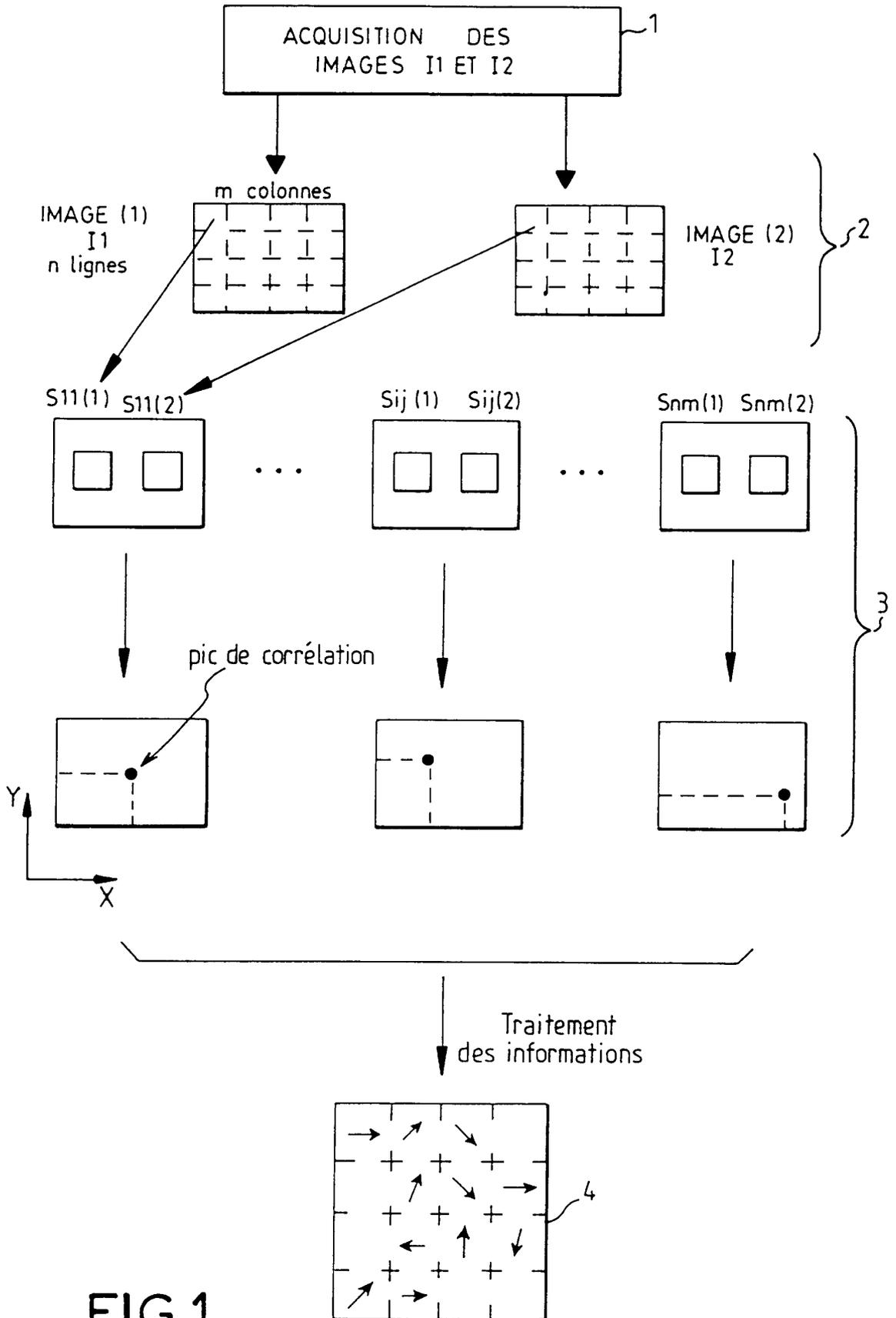
10 - une troisième matrice de microlentilles (10) semblable à celle disposée derrière les modulateurs (SLM1 et SLM2), recevant les diffractions de Bragg et réalisant la transformée de Fourier inverse de ces diffractions, disposée entre le dispositif optique (9) et un détecteur (11) délivrant un signal formé de tous les produits de corrélation des transformées de Fourier  
15 inverses des diffractions.

6. Dispositif selon la revendication 3, caractérisé en ce que les moyens de visualisation sont constitués d'une matrice de vecteurs, chaque vecteur étant associé à une fenêtre, la direction et la norme du vecteur  
20 permettant d'indiquer la direction de déplacement de la cible ainsi que sa vitesse.

7. Dispositif selon la revendication 5, caractérisé en ce que les première et deuxième sources laser (S1 et S2) sont réalisées à partir d'un  
25 même dispositif émetteur laser.

8. Dispositif selon la revendication 5, caractérisé en ce que le milieu non linéaire (5) est un cristal photoréfractif de  $\text{Bi}_{12}\text{SiO}_{20}$ .

30 9. Dispositif selon l'une quelconque des revendications 3 à 8, caractérisé en ce que les matrices de microlentilles (6,7 et 10) sont disposées respectivement sur un support (13) contenant d'autres matrices (12i) de microlentilles différentes, et qui mis en rotation permet l'exposition d'une nouvelle matrice de microlentilles (12i).



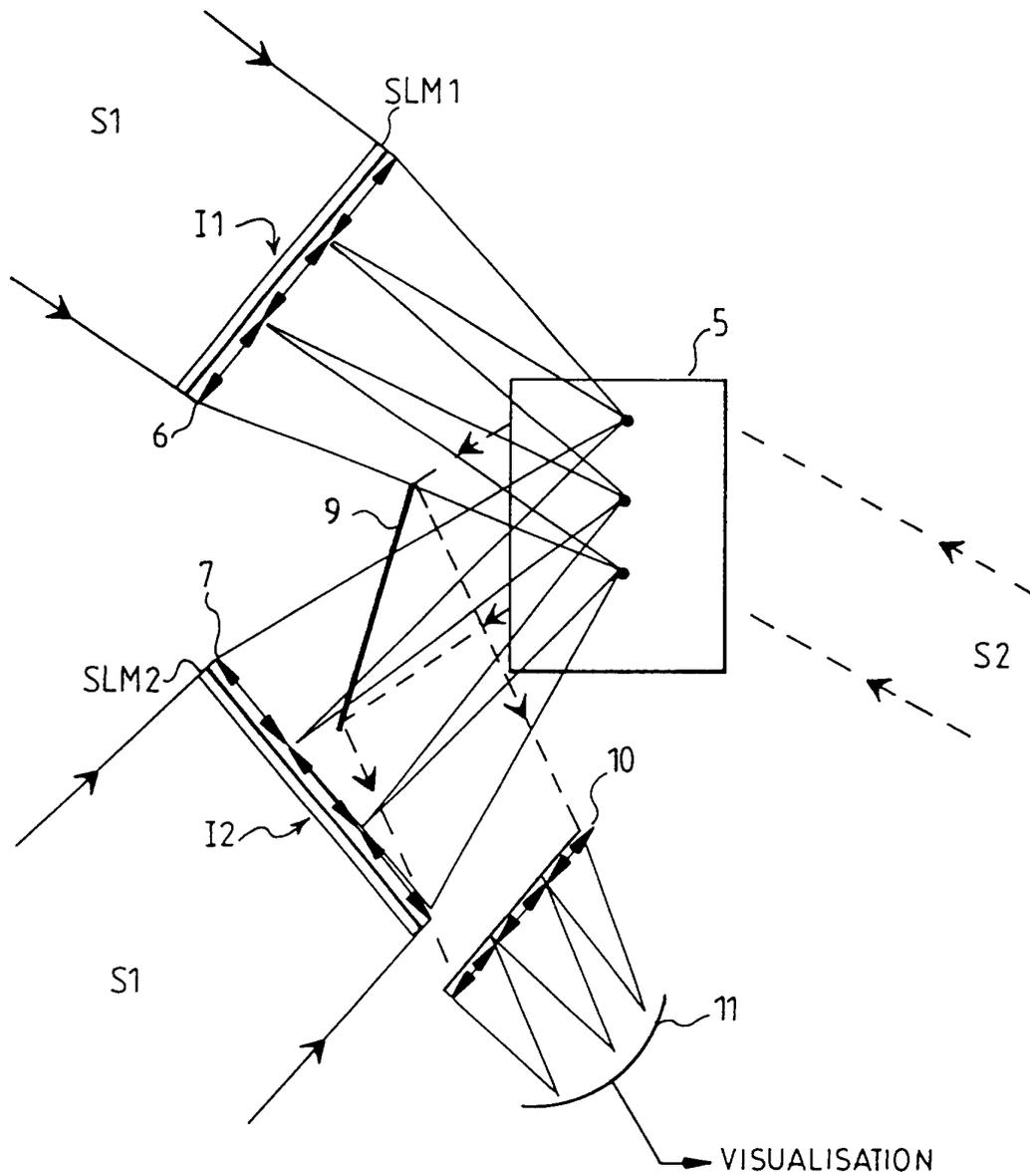


FIG. 2

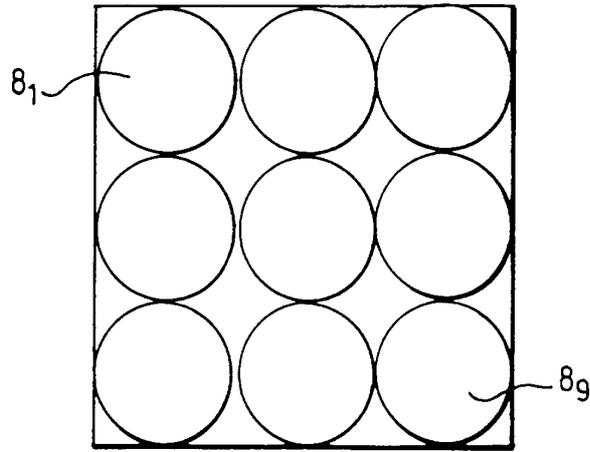


FIG. 3

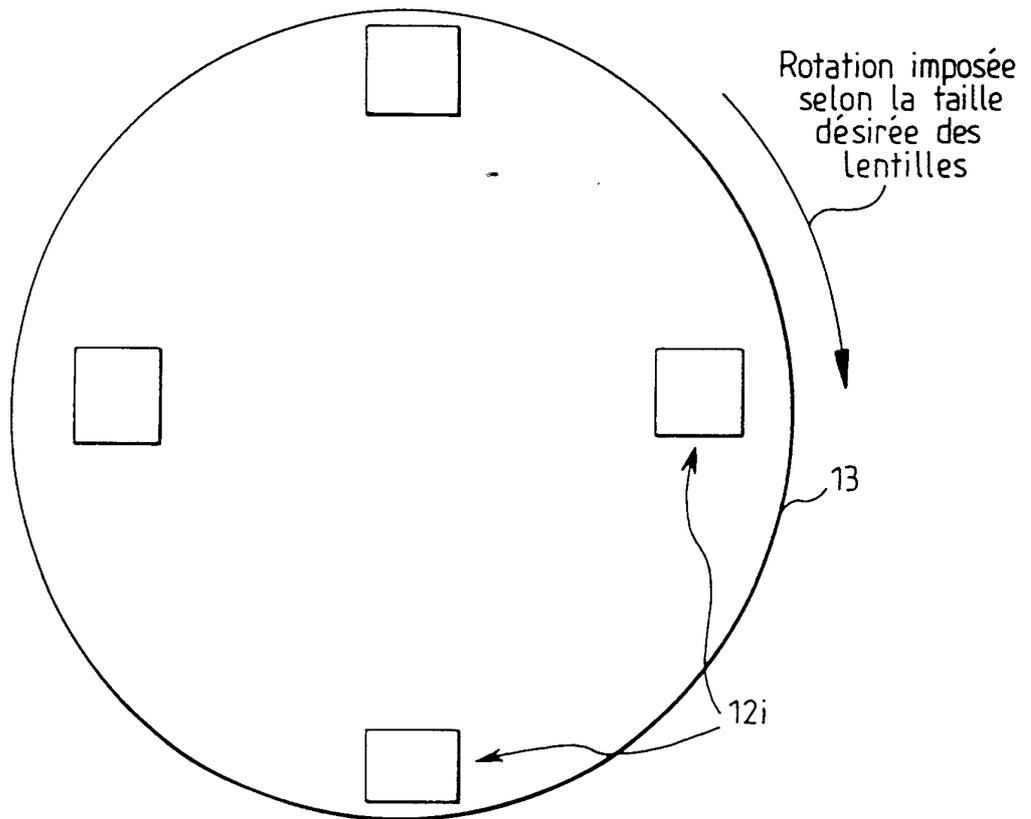


FIG. 4

DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS		Revendications concernées de la demande examinée
Catégorie	Citation du document avec indication, en cas de besoin, des parties pertinentes	
A	EP-A-0 557 007 (SONY CORP.) * abrégé *	1,3
A	--- US-A-4 249 207 (R. K. HARMAN) * abrégé *	1,3
A	--- OPTICAL ENGINEERING, vol. 34, no. 4, Avril 1995 BELLINGHAM ,US, pages 1122-1127, XP 000497480 OLIVER KRUSCHKE 'HOLOGRAPHIC INTERFEROMETRIC MICROSCOPE WITH CONJUGATE RECONSTRUCTION FOR MEASUREMENT OF THREE DIMENSIONAL DISPLACEMENTS' * figure 1 *	5
		DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHES (Int. CL.6)
		G01S G01B G08B
Date d'achèvement de la recherche		Examineur
19 Mars 1996		Sgura, S
<b>CATEGORIE DES DOCUMENTS CITES</b> 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

1