



Reconstruction bathymétrique sonar en présence de trajets multiples et de bruit impulsif

Augustin Alexandru Saucan, Christophe Sintès, Thierry Chonavel, Jean-Marc Le Caillec

► **To cite this version:**

Augustin Alexandru Saucan, Christophe Sintès, Thierry Chonavel, Jean-Marc Le Caillec. Reconstruction bathymétrique sonar en présence de trajets multiples et de bruit impulsif. GRETSI 2013 : 24ème colloque du Groupement d'Etudes du Traitement du Signal et des Images, Sep 2013, Brest, France. 2013. <hal-00960159>

HAL Id: hal-00960159

<https://hal.archives-ouvertes.fr/hal-00960159>

Submitted on 17 Mar 2014

HAL is a multi-disciplinary open access archive for the deposit and dissemination of scientific research documents, whether they are published or not. The documents may come from teaching and research institutions in France or abroad, or from public or private research centers.

L'archive ouverte pluridisciplinaire **HAL**, est destinée au dépôt et à la diffusion de documents scientifiques de niveau recherche, publiés ou non, émanant des établissements d'enseignement et de recherche français ou étrangers, des laboratoires publics ou privés.

Reconstruction bathymétrique sonar en présence de trajets multiples et bruit impulsif

Augustin SAUCAN¹, Christophe SINTES¹, Thierry CHONAVEL¹, Jean-Marc LE CAILLEC¹

¹Institut Mines Telecom - Telecom Bretagne, CNRS UMR 6285 LabSTICC, Technopole Brest-Iroise - CS 83818 - 29238 Brest - France

¹{augustin.saucan, christophe.sintes, thierry.chonavel, jm.lecaillec}@telecom-bretagne.eu

Résumé – Cet article propose une méthode de poursuite de l’angle d’arrivée de l’écho principal rétrodiffusé par le fond marin pour la reconstruction bathymétrique. Cette méthode présente certains avantages par rapport aux techniques classiques d’estimation de l’angle d’arrivée et permet en particulier de régulariser la trajectoire de l’angle estimé et ainsi réduire le niveau d’interférence causé par les échos secondaires.

Abstract – In this paper we present a method to track the DOA (direction of arrival) of sea-floor backscattered waves impinging a side-scan sonar. This method offers several advantages compared to classical methods. Notably it offers the possibility to regularize the estimated angle trajectory and thus reduce interference caused by secondary echoes.

1 Introduction

Dans cet article on propose d’utiliser des techniques de poursuite pour estimer les angles d’arrivée d’ondes acoustiques rétrodiffusées par le fond marin et reçues par un sonar latéral actif. Le sonar latéral est composé d’un émetteur et d’un récepteur constitué d’un réseau linéaire de capteurs régulièrement espacés. Il est ainsi possible d’estimer le relief du fond sous-marin, i.e. la bathymétrie, à partir d’une estimation de l’évolution temporelle de l’angle d’arrivée de l’onde rétrodiffusée par le fond. En pratique, les angles d’arrivée des échos évoluent rapidement et les durées d’intégration pour lesquelles la quasi-stationnarité des signaux peut être assurée restent faibles compte tenu des rapports signal à bruit rencontrés et des algorithmes de localisation de sources tels que MUSIC ou Capon sont alors peu performants. Ces méthodes, basées sur les statistiques d’ordre deux des signaux, manquent de plus de robustesse vis à vis de la nature impulsive du bruit et de l’interférence que l’on rencontre souvent en présence des forts diffuseurs.

Alors que dans la littérature sonar les algorithmes se limitent en général à un traitement interférométrique [5] des sorties de capteurs exploitant essentiellement les statistiques d’ordre deux des observations, dans cet article, on propose la mise en œuvre d’un modèle d’état pour suivre l’évolution angulaire de l’écho de fond. Il permet en particulier de mieux prendre en compte les statistiques d’observation. Les tests effectués sur signaux synthétiques et données réelles montrent l’intérêt de cette approche pour la reconstruction bathymétrique à partir de signaux sonar.

2 Suivi angulaire des trajets acoustiques

2.1 L’environnement de propagation

Le schéma de la figure 1(a) indique la façon dont un signal sonar est retransmis vers un réseau de capteurs. Plusieurs types d’échos peuvent être reçus par le sonar : l’écho direct rétrodiffusé par le fond (**A**), des échos réfléchis sur le fond puis sur la surface avant d’être enregistrés (**B**), des échos directement renvoyés par la surface (**C**) ou encore des échos ayant subi plusieurs aller-retours (**D**). La figure 1(b) présente l’enregistrement d’un signal réel typique sur lequel on observe l’évolution des angles d’arrivée sur un spectrogramme dont les spectres spatiaux instantanés sont obtenus par la méthode de formation de voies de Capon [2]. On y identifie clairement les différents types d’échos précédents.

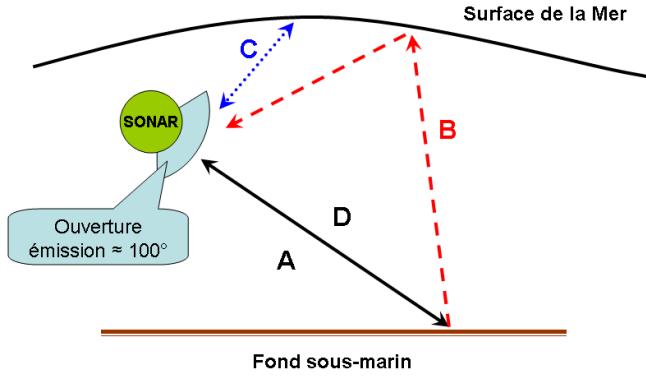
Les échos interférants qui se superposent temporellement avec l’écho (**A**) biaisent l’estimation de l’angle d’arrivée à cause de l’intensité localement plus puissante de ces interférences, notamment (**B**).

2.2 Modèle du signal reçu

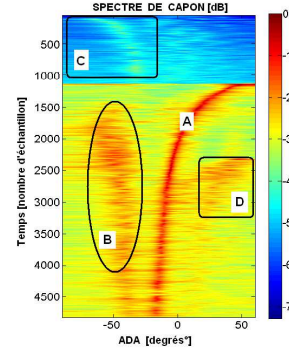
Le récepteur du sonar est constitué de N capteurs qui enregistrent un signal complexe à N composantes \mathbf{y}_t . Dans cette étude, afin d’effectuer un traitement rapide de l’information pour la reconstruction de la bathymétrie, on choisit de n’extraire que l’écho direct (**A**). \mathbf{y}_t s’exprime alors selon le schéma classique suivant :

$$\mathbf{y}_t = \mathbf{a}(\theta_t)s_t + \mathbf{b}_t \quad (1)$$

où s_t représente le signal rétrodiffusé par le fond, \mathbf{b}_t est un vecteur contenant le bruit et les trajets interférants et $\mathbf{a}(\theta_t)$ est



(a) Scène sous marine : multiple-trajets



(b) Spectre angulaire CAPON

FIGURE 1 – Échos multiples générés par un milieu multi-trajet

le vecteur directionnel de l'écho qui dépend de la géométrie de l'antenne et de l'angle d'arrivée θ_t du trajet direct. L'équation (1) constitue l'équation d'observation de notre modèle d'état. L'état θ_t du modèle est caractérisé par une équation d'évolution markovienne (2) :

$$\theta_t = F_t(\theta_{t-1}, v_t) \quad (2)$$

où la fonction de transition F_t peut être choisie suivant un modèle cinématique classique ou intégrer des informations a priori sur l'évolution temporelle de l'angle d'arrivée de l'écho de fond direct.

2.3 Modélisation de l'observation et de l'interférence

Une analyse statistique des signaux reçus par l'antenne est réalisée via l'étude des diagrammes Q-Q (Quantile-Quantile) et de tests d'hypothèse classiques : le test du χ^2 et le test de Kolmogorov-Smirnov ($K - S$). Le diagramme Q-Q est un outil graphique intéressant pour évaluer la pertinence de l'ajustement d'une distribution donnée à un modèle théorique, utilisé en particulier pour mettre en évidence les queues de distributions lourdes. Sur les figures 2(a) et 2(b), deux diagrammes Q-Q permettent d'évaluer la pertinence des choix gaussienne et de Laplace. La séquence de test est composée de signaux reçus par un capteur pour un retard fixé, correspondant à une certaine distance latérale. Afin d'assurer une décorrélation suffisante des données, les signaux constituant la séquence de test sont issus de pings différents. De plus, on suppose ici que localement le fond marin est relativement plan, ce qui permet d'assurer que pour chaque zone les échantillons correspondent à une direction θ qui varie peu. Cette construction est nécessaire pour pouvoir assurer une séquence de test blanche (les pings différentes sont indépendantes) et pour que les échantillons de test aient (presque) le même angle θ . On peut ainsi obtenir pour chaque valeur de θ un jeu de données correspondant ; qui sont indépendantes et distribuées suivant une même loi $p_{y_t|\theta_t}(y)$.

La séquence de test est constitué de 3000 échantillons indépendants. On lui applique des tests d'indépendance dont les résultats sont fournis dans le tableau 1. La figure 2 montre les

courbes Q-Q obtenues en début d'enregistrement, c'est à dire pour de faibles distances latérales (2(a)), et en fin écho (grandes distances latérales, figure 2(b)). La forme en S obtenue dans les deux diagrammes pour la courbe Q-Q avec l'hypothèse gaussienne met en évidence la présence de queues lourdes pour la loi de la séquence de test, ce qui traduit un comportement impulsif. La loi de Laplace s'avère mieux adaptée pour décrire le comportement du signal.

Pour renforcer le choix de la distribution de Laplace pour le signal observé, on présente aussi les résultats des tests d'hypothèse χ^2 et $K - S$ dans le tableau 1 pour les deux jeux de données : début et fin écho. On notera que les paramètres des distributions Gaussienne et de Laplace ont été estimés selon le critère de maximum de vraisemblance à partir de la séquence de test. Les valeurs présentes dans le tableau représentent les *p-valeurs* pour les différentes configurations de test. Les valeurs en *rouge* représentent des *p-valeurs* pour lesquelles l'hypothèse H_0 a été acceptée pour le seuil de signification $\alpha = 0.05$. Dans toutes les configurations du test l'hypothèse gaussienne est rejetée tandis que l'hypothèse laplacienne est validée. Par contre cette dernière présente une diminution de la *p-valeur* correspondante avec l'augmentation de la distance latérale. Ce point est notable surtout avec le test χ^2 . Ce phénomène est également observable sur le diagramme Q-Q où il apparaît sur la figure 2(b) que la distribution empirique du signal de test présente des queues encore plus lourdes que la distribution de Laplace pour les incidences les plus rasantes. On vérifie bien par ailleurs la validité de l'hypothèse de blancheur de la séquence pour les deux jeux de données.

TABLE 1 – P-valeurs pour différents tests d'hypothèse

Test	χ^2		$K - S$		Box-Jenkins
	G	L	G	L	Blanche
Début écho	1.76e-33	0.59	2.33e-05	0.157	0.57
Fin écho	1.82e-38	0.07	9.46e-10	0.124	0.59

En conclusion la vraisemblance du signal observe, y_t , paramétrée par l'angle θ , est mieux caractérisé par une loi plus impulsive, comme la loi de Laplace, avec l'observation que le degré de l'impulsivité de l'observation augmente avec la distance. Dans cet article on se limite à l'emploi de ce type de

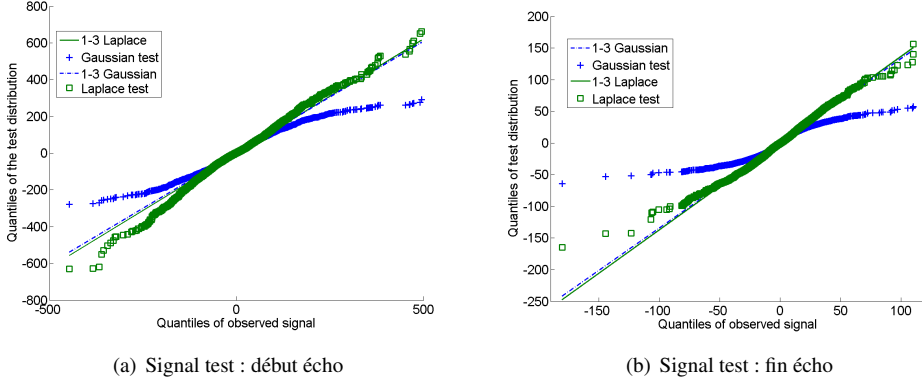


FIGURE 2 – Diagramme Q-Q

loi.

Une originalité de l’approche que nous proposons ici concerne l’emploi de la description simple des statistiques du signal qui ne nécessite pas de considérer séparément les lois du signal $\mathbf{a}(\theta_t)s_t$ et du bruit \mathbf{b}_t dans le modèle d’observation, à la différence de ce qui se fait généralement dans les modèles d’état. Étant donné que le modèle Laplacien est bien adapté ici à la description des observations, on va décrire la loi de \mathbf{y}_t comme celle d’un vecteur laplacien multivarié. Plus précisément, en exploitant la forme de la loi de Laplace multivariée [3] et le fait que la matrice de covariance de \mathbf{y}_t prenne la forme :

$$\Gamma(\theta_t) \triangleq \mathbb{E}\{\mathbf{y}_t\mathbf{y}_t^H\} = \mathbf{a}(\theta_t)\sigma_{st}^2\mathbf{a}(\theta_t)^H + \sigma_{bt}^2\mathbf{I}_N \quad (3)$$

où σ_{st}^2 et σ_{bt}^2 représentent les variances du signal rétrodiffusé et du bruit.

La vraisemblance laplacienne multivariée $p_{\mathbf{y}_t|\theta_t}(\mathbf{y})$ intègre la covariance spatiale du signal \mathbf{y}_t à travers sa matrice de covariance. Pour décrire une variable aléatoire N - dimensionnelle \mathbf{z} , de Laplace on utilise le *modèle de mélange normale de variance* [3] qui permet d’écrire : $\mathbf{z} = \sqrt{w}\mathbf{u}$. Où w est une variable aléatoire exponentielle de paramètre $\lambda = 1$ et \mathbf{u} est un vecteur aléatoire gaussien à N dimensions. w et \mathbf{u} sont indépendantes. Avec cette représentation, on peut introduire de la corrélation via la matrice de corrélation de \mathbf{u} . Dans le cas du modèle (1), on supposera les vecteurs aléatoires $\mathbf{a}(\theta_t)s_t$ et \mathbf{b}_t mutuellement laplaciens en prenant $s_t = \sqrt{w}\mathbf{u}_s$ et $\mathbf{b}_t = \sqrt{w}\mathbf{u}_b$. Où $\mathbf{u}_s \sim \mathcal{N}(0, \sigma_{st}^2)$ et $\mathbf{u}_b \sim \mathcal{N}(0, \sigma_{bt}^2\mathbf{I}_N)$. Le noyau exponentiel \sqrt{w} permet de exprimer \mathbf{y}_t comme un vecteur laplacien : $\mathbf{y}_t = \sqrt{w}\mathbf{u}_y$, où $\mathbf{u}_y \sim \mathcal{N}(0, \Gamma(\theta_t))$ car :

$$\mathbb{E}\{\mathbf{y}_t\mathbf{y}_t^H\} = \mathbb{E}\{\sqrt{w}\mathbf{u}_y\mathbf{u}_y^H\sqrt{w}\} = \mathbb{E}\{w\}\mathbb{E}\{\mathbf{u}_y\mathbf{u}_y^H\} = \Gamma(\theta_t)$$

Conformément à [3] et [6], la vraisemblance de \mathbf{y}_t notée $p_{\mathbf{y}_t|\theta_t}(\mathbf{y})$ est donnée par :

$$p_{\mathbf{y}_t|\theta_t}(\mathbf{y}) = \frac{2}{\pi^{N/2}|\Gamma(\theta_t)|^{1/2}} \frac{K_\nu\left(2\sqrt{\mathbf{y}^H\Gamma(\theta_t)^{-1}\mathbf{y}}\right)}{(\mathbf{y}^H\Gamma(\theta_t)^{-1}\mathbf{y})^{\nu/2}} \quad (4)$$

où $\nu = N/2 - 1$ et K_ν est la fonction de Bessel modifiée de deuxième espèce et ordre ν .

2.4 Suivi de la direction de l’écho principal

Compte tenu des statistiques non gaussiennes de l’observation, on utilise un filtre particulière [4] pour réaliser le suivi de l’état θ_t . Après l’étape de simulation de θ_t au moyen de l’équation d’état (2), l’étape d’actualisation des poids des particules est réalisée en utilisant la loi $p_{\mathbf{y}_t|\theta_t}(\mathbf{y})$. Afin d’accéder simplement pour chaque particule θ à la valeur de $\Gamma(\theta)$ correspondante, une solution possible consiste à actualiser à chaque instant les valeurs σ_{st}^2 et σ_{bt}^2 de la covariance des observations (3). Cela peut être réalisé simplement par l’actualisation, pour une fenêtre d’observation glissante, d’une décomposition propre de la matrice de covariance empirique des observations.

3 Résultats

3.1 Résultats sur des données synthétiques

Dans cette partie on présente des résultats de l’estimation de l’ADA en utilisant la méthode de poursuite proposée et une méthode MUSIC classique [1]. Sur la figure 3 on peut retrouver les courbes d’erreur quadratique moyenne (EQM) pour l’estimation de l’ADA par les deux méthodes. Dans cette simulation on a simplement considéré la rétrodiffusion par un fond plat, en l’absence de signaux interférents, à seule fin d’illustrer certaines limitations de l’algorithme MUSIC par rapport aux méthodes de poursuite. Ainsi, l’algorithme MUSIC utilise une fenêtre temporelle pour estimer la matrice de covariance Γ et toute variation de l’ADA dans la fenêtre entraîne une dilution de la résolution angulaire. Ce phénomène est surtout sensible aux faibles incidences pour lesquelles l’angle varie plus rapidement. Par contre il n’affecte pas la méthode de poursuite du fait de l’emploi du modèle d’évolution de l’ADA (2). Dans cette simulation, le modèle d’évolution de l’état est une simple marche aléatoire : $\theta_t = \theta_{t-1} + v_t$, où v_t est un bruit gaussien centré dont l’écart type est pris égal à 0.2 degrés. De même la vraisemblance laplacienne de l’observation (4) a été employée pour le calcul de vraisemblance de chaque particule conditionnellement à l’état (valeur de la particule). Le nombre de particules a été fixé à 100.

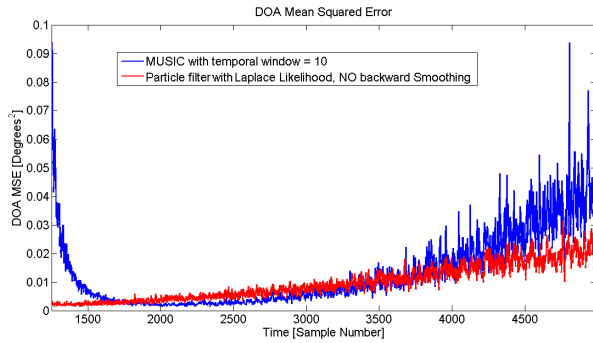


FIGURE 3 – EQM de l'angle d'arrivée

3.2 Résultats sur des données sonar latéral

Dans ce paragraphe on présente les résultats de l'application des algorithmes de poursuite et MUSIC précédemment décrits. Les données sont issues d'un sonar latéral ayant $N = 8$ récepteurs. Dans la figure 4 on observe le pseudo-spectre obtenu avec l'algorithme MUSIC avec les ADA estimées avec MUSIC. En figure 5 on observe les estimées de l'ADA avec la méthode de poursuite superposée avec le même pseudo-spectre de MUSIC, pour faciliter la comparaison entre les deux. On observe que l'algorithme de MUSIC, avec une fenêtre de largeur de 10 échantillons temporels, présente beaucoup de fausses détections provenant des échos interférents. Augmenter la taille de la fenêtre permet de diminuer le nombre de fausses détections mais augmente en contre partie le biais d'estimation lié à la diffusion angulaire. Par contre la méthode de poursuite de l'ADA au moyen d'un modèle d'état permet d'estimer l'ADA de l'onde rétrodiffusée sans nécessiter un tel compromis. Le nombre des particules a été pris égal à 100.

4 Conclusions

La suivi des ADA pour la reconstruction bathymétrique à été présenté dans cet article, ainsi que des comparaisons avec des méthodes classiques telle que MUSIC ou CAPON ont été fournies. La statistique laplacienne (i.e. non-gaussienne) et le modèle non-linéaire ont été pris en compte dans une implémentation particulière.

L'originalité du travail consiste dans l'application de cette statistique laplacienne de l'observation sans faire appel aux statistiques du signal rétrodiffusé, s_t et du bruit additif b_t séparément. Cette approche permet d'éviter l'utilisation de la statistique du signal rétrodiffusé s_t , qui est généralement difficile à estimer. Dans de futurs travaux, on s'attachera à affiner la description de l'évolution de la loi des intensités rétrodiffusées avec l'incidence.

5 Remerciements

Ce travail a été financé par la DGA, Direction Générale de l'Armement et l'Institut Carnot.

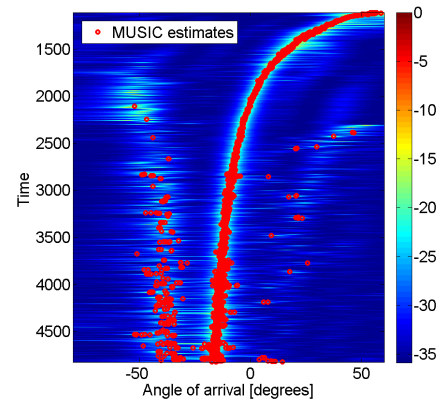


FIGURE 4 – Estimées de l'ADA par la méthode MUSIC

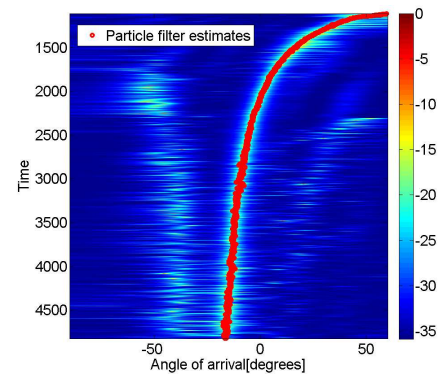


FIGURE 5 – Estimées de l'ADA par la méthode de poursuite

Références

- [1] G. Bienvenu and L. Kopp. High resolution method for localization of radiating sources. *L'Onde Electrique*, 64 :28–37, 1984.
- [2] J. Capon. High-resolution frequency-wavenumber spectrum analysis. *Proceedings of the IEEE*, 57(8) :1408 – 1418, August 1969.
- [3] T. Eltoft, T. Kim, and T.W. Lee. On the multivariate laplace distribution. *IEEE Signal Processing Letters*, 13(5) :300–303, May 2006.
- [4] N.J. Gordon, D.J. Salmond, and A.F.M. Smith. Novel approach to nonlinear/non-gaussian bayesian state estimation. *IEEE Proceedings F, Radar and Signal Processing*, 140 :107–113, 1993.
- [5] G. Llorc, C. Sintès, T. Chonavel, A. Morrison, and S. Daniel. Advanced interferometric techniques for high-resolution bathymetry. *Journal of Marine Technology Society*, 46(2) :9–31, March 2012.
- [6] Kotz Samuel, Kozubowski Tomasz, and Podgorski Krzysztof. *The Laplace Distribution and Generalizations*. Birkhäuser Boston, 2001.