

**Techniques de poursuite et de pistage****3510 € HT****But**

Cette formation a pour but de donner aux auditeurs les bases et les justifications des différentes techniques de poursuite et de pistage de cibles, en environnement complexe. Après un rappel des définitions de base et des notions générales concernant les capteurs utilisés, le stage s'oriente vers une analyse détaillée des procédés de poursuite et pistage, des différents algorithmes et des architectures associées. Une visite de site Thales permet d'illustrer l'application de ces techniques.

Esprit Général

Après un rappel des définitions de base et des notions générales concernant les capteurs utilisés, le stage s'oriente vers une analyse détaillée :

- * Des procédés de poursuite et pistage
- * Des différents algorithmes
- * Des architectures associées.

Sont présentées dans cette démarche :

- * Les évolutions récentes des algorithmes de poursuite
- * Les évolutions vers les capteurs en réseaux et les systèmes multisenseurs

Une visite de site Thales permet d'illustrer l'application de ces techniques.

Prérequis

Niveau du stage : Perfectionnement

Pour tout ingénieur désireux d'approfondir ses connaissances dans le domaine de la poursuite et du pistage des cibles.

Durée et emploi du temps

Le stage dure 5 jours (30 heures).

**Jean-François GRANDIN**

Ingénieur « systèmes de guerre électronique » en retraite

**Date
PARIS****Programmé**

22 au 26 Novembre 2027

Catalogue Complet
des formations

* Conditions Générales



01 41 08 01 01



contact@eurosae.com

**Sommaire**

- Définitions de base
 - * Pistage, poursuite (continue / discontinue)
 - * Exemples : surface-air, air-sol
- Les capteurs
 - * Radar, optronique, ESM
 - * Caractéristiques générales (principes, précisions, cadences...)
 - * Limitations essentielles (fluctuations, multi-trajets, fonds)
- Les principes du pistage
 - * Association, initialisation / confirmation, filtrage / prédiction
 - * Choix des coordonnées
 - * Modèles de cibles
- Les différentes algorithmies
 - * Estimation d'état
 - * Filtrage classique
 - * Modèles interactifs (IMM)
 - * Filtrage particulaire
 - * Techniques d'association
 - * Plus proche voisin
 - * Association probabiliste
 - * Test d'hypothèses multiples (MHT)
 - * Maintien des pistes
 - * Bouclage avec les capteurs
- Architectures de poursuite multicapteurs
 - * Association de pistes
 - * Poursuite multiradars
 - * Poursuite multisenseurs
 - * Poursuite et classification conjointes
- Visite sur site Thales
 - * Radar passif sur émissions d'opportunité
 - * Conduite de tir sol-air
 - * Contrôle de trafic aérien
- Conclusion et table ronde

Pour faire une demande

Bulletin d'inscription

* Conditions Générales