



RÉCEPTEUR GNSS MULTIMODE

Utilisation d'une table/almanach qui permet de cadrer l'incertitude sur une mesure GPS

Avantages technologiques

Analyse complète des postes d'erreurs

- Prise en compte de tous les postes d'erreurs
- Quantification des contributions de chaque poste à l'erreur globale

Une erreur maîtrisée

- Regroupement des erreurs de chaque poste afin d'encadrer l'erreur maximale

Synthèse de l'invention

L'objectif de cette invention est de cadrer l'erreur sur les mesures GPS afin d'avoir une fourchette fiable de cette erreur et d'améliorer l'intégrité du système. Cet objectif est réalisé grâce à l'identification et la quantification des postes d'erreur. Ces erreurs sont ensuite combinées afin de pouvoir déterminer l'erreur globale.

Applications potentielles

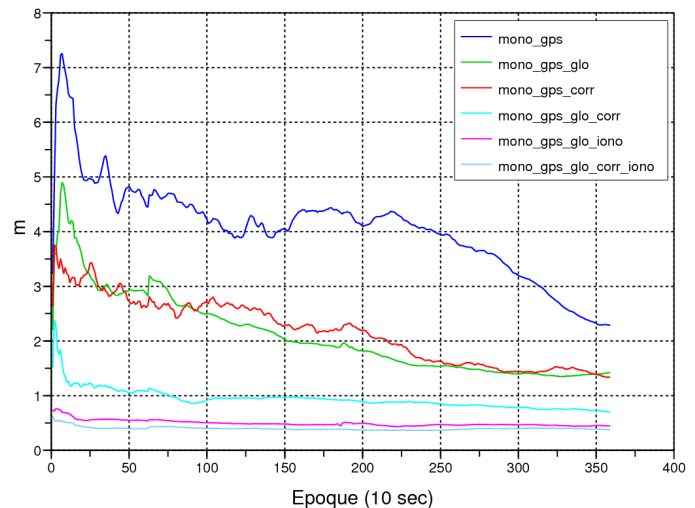
Localisation GPS

- Réduction des erreurs de positionnement GPS

Véhicules autonomes

- Réduction des accidents dûs aux erreurs de positionnement GPS grâce à un meilleur cadrage de ces erreurs

Convergence en mono-fréquence



Bénéfices commerciaux

Maîtrise des risques d'accidents

- Les accidents sont plus prévisibles et plus contrôlés

Réduction des accidents

- On peut ainsi réduire les accidents dûs à des erreurs de positionnement (notamment sur les véhicules autonomes)

TRL : 5-6

Propriété 100% CNES