

Échantillonnage

Ceci est un article d'initiation à la notion d'échantillonnage.

- [L'échantillonnage, qu'est-ce que c'est ?](#)
- [Jusqu'où ne pas aller trop loin ?](#)
- [Application à l'astronomie](#)
- [Les conséquences d'un bon ou d'un mauvais échantillonnage](#)
- [Calcul de l'échantillonnage \(Feuille Excel\)](#)

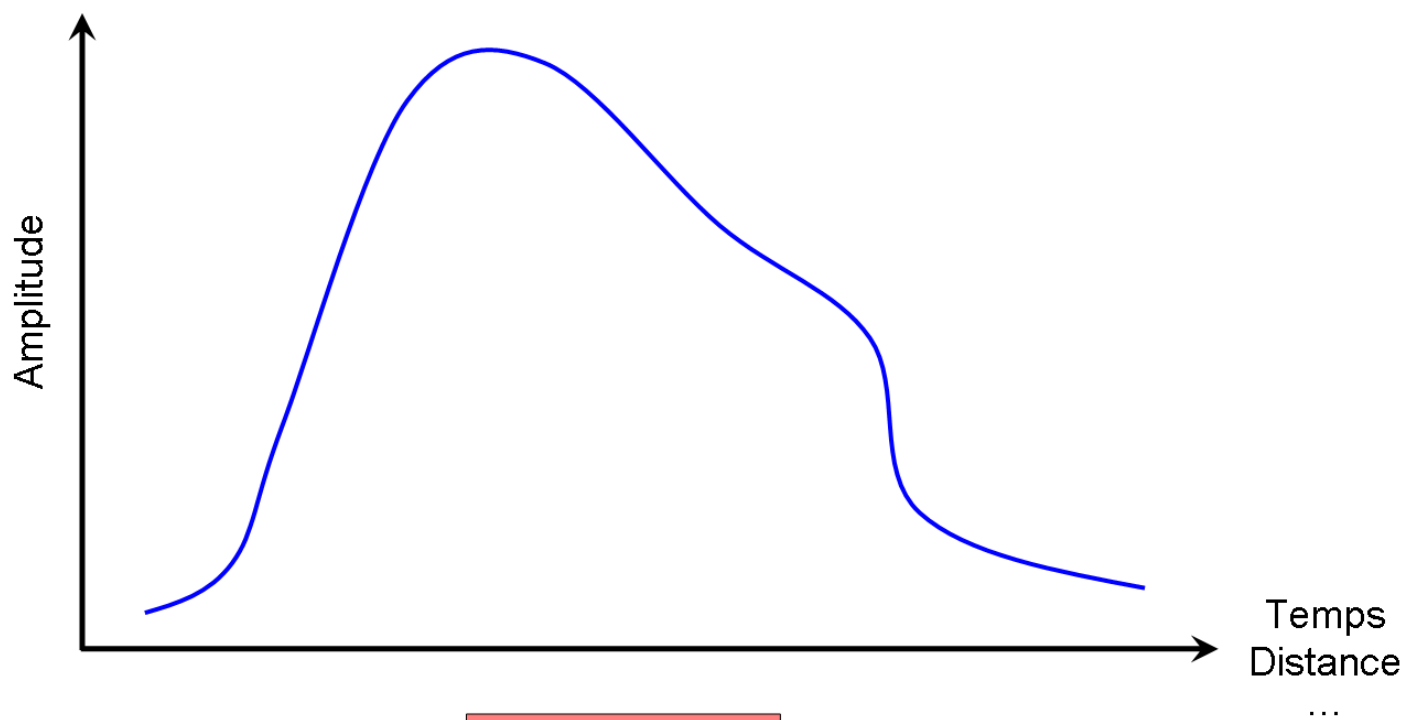
L'échantillonnage, qu'est-ce que c'est ?

La conversion d'un signal analogique en un signal numérique nécessite l'échantillonnage du signal analogique d'origine.

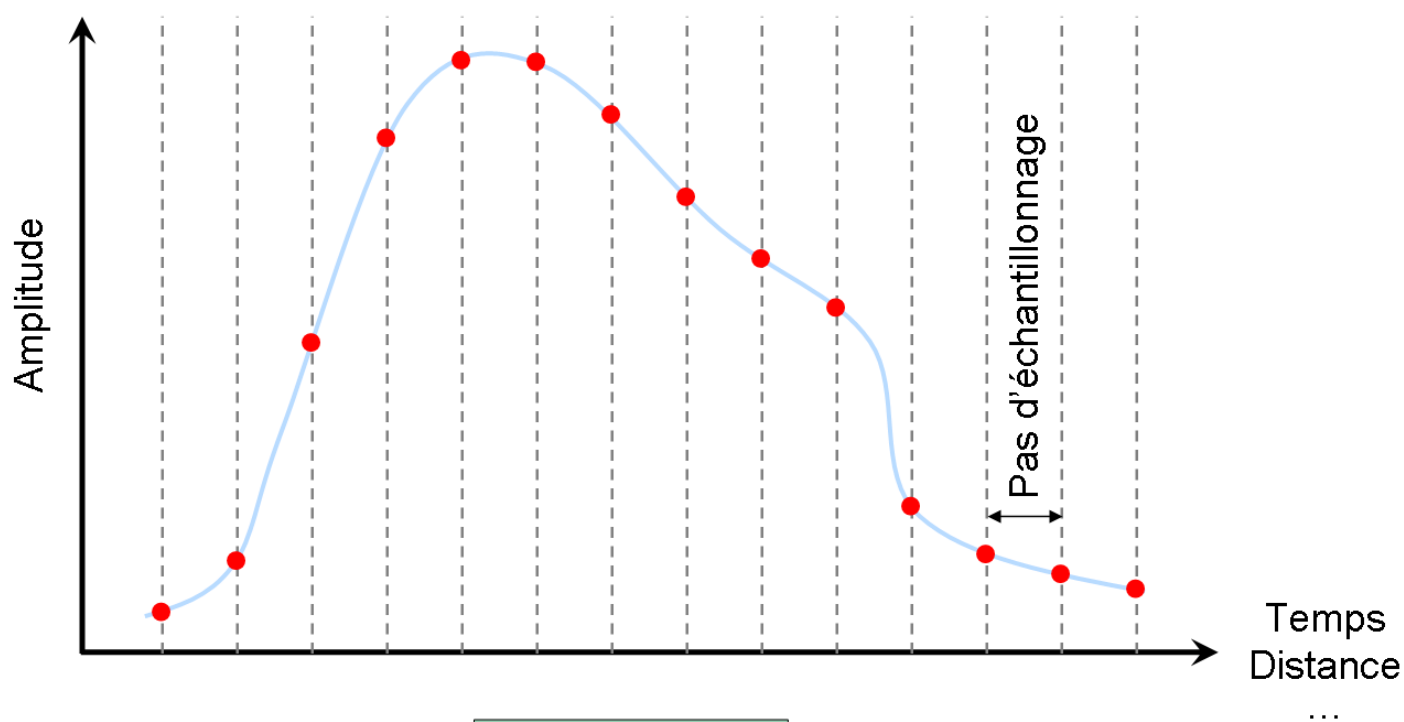
Cet échantillonnage consiste à représenter un signal analogique continu par une série de mesures successives.

Ces mesures sont faites à une certaine cadence : deux valeurs consécutives sont ainsi séparées par un intervalle constant (intervalle de temps, de distance, ou de toute autre grandeur).

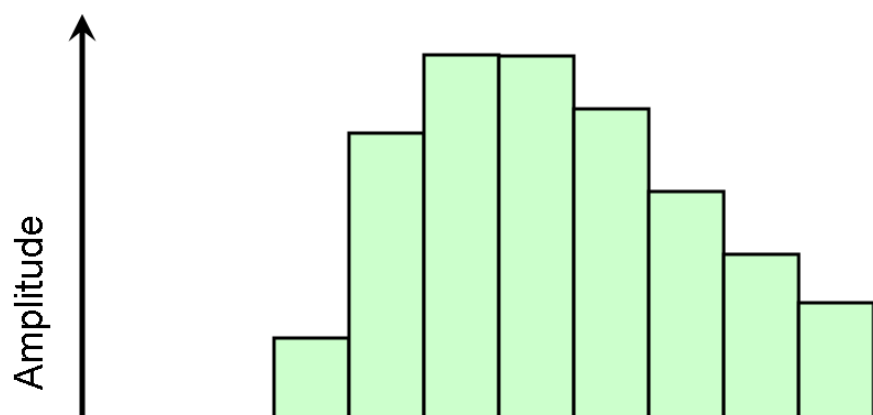
Cet intervalle constant est le pas d'échantillonnage.



Echantillonnage



Signal échantillonné



D'ores et déjà, on se rend bien compte que plus le pas d'échantillonnage est fin, plus le signal échantillonné sera proche du signal d'origine. Néanmoins, si le pas d'échantillonnage est trop fin, on ne gagnera plus grand-chose (signal échantillonné très fidèle au signal analogique d'origine) mais on multipliera la quantité de données à stocker.

Jusqu'où ne pas aller trop loin ?

Le bon échantillonnage est celui qui permet de restituer toute l'information contenue dans le signal analogique d'origine.

C'est là qu'intervient le théorème de l'échantillonnage de *Nyquist-Shannon* : Il nous dit que le pas d'échantillonnage doit être entre 2 et 3 fois plus petit que le plus petit détail enregistrable.

L'exemple classique est celui de la numérisation d'un signal sonore : l'oreille humaine est sensible à des fréquences pouvant atteindre 16 à 22 kHz, selon les individus.

Pour bien restituer toute l'information que l'oreille est capable d'entendre, il faut donc échantillonner à une fréquence 2 à 3 fois plus élevée.

C'est la raison pour laquelle l'industrie du disque a choisi comme standard d'échantillonnage une fréquence de 44 kHz.

Application à l'astronomie

En astronomie, la notion d'échantillonnage se retrouve en imagerie, mais aussi, d'une certaine manière, en observation visuelle : l'image doit être projeté sur le détecteur (œil ou détecteur électronique) de manière que le plus petit détail fourni par l'instrument soit plus grand que la taille des cellules chargées de la détection (cônes* ou bâtonnets* pour l'œil, pixels pour les détecteurs électroniques).

() le diamètre moyen des cônes et des bâtonnets est d'environ $5\text{ }\mu\text{m}$.*

Ce plus petit détail fourni dépend essentiellement de deux paramètres : le diamètre de l'instrument, et l'amplitude de la turbulence atmosphérique durant l'enregistrement.

Si la turbulence est inférieure à la résolution de l'instrument (ou pouvoir séparateur), la résolution maximale sera celle de l'instrument.

En revanche, si l'amplitude de la turbulence est supérieure à la résolution théorique de l'instrument, celui-ci sera "bridé" et la résolution maximale accessible ce soir-là sera celle de la turbulence

En imagerie planétaire, si la turbulence atmosphérique est plus lente que la cadence d'acquisition des images, alors son amplitude apparente est réduite.

Ex. si la turbulence varie progressivement de 2 secondes d'arc (noté $2''$) en 1 seconde, son amplitude sur $1/10^{\text{e}}$ de seconde sera de $0,2''$. Si la caméra image la planète à plus de 10 images par seconde, la turbulence apparente sera de $0,2''$! C'est pour cela que les détecteurs de type webcam ont connu un tel succès ces dernières années.

Turbulence

En pratique :

Pour un instrument de 200 mm de diamètre, le pouvoir séparateur est :

Equation1
Equation found or type unknown

avec λ = longueur d'onde de la lumière (en nanomètres) et \emptyset = diamètre de l'instrument (en millimètres)

Pour une longueur d'onde moyenne (550 nm = vert-jaune), **cet instrument a un pouvoir séparateur de 0,7''**.

A noter : la résolution de l'instrument est meilleure dans le bleu ($\lambda < 450 \text{ nm} \rightarrow R < 1,1''$) que dans le rouge ($\lambda > 625 \text{ nm} \rightarrow R > 1,6''$).

Cas n°1 : Turbulence < pouvoir séparateur de l'instrument

Equation2
Equation found or type unknown

Cas n°2 : Imagerie du ciel profond (20 minutes de pose), turbulence (amplitude de 3'' sur 20 minutes)

Equation3
Equation found or type unknown

Cas n°3 : Imagerie planétaire (films à 10 images/s), turbulence (amplitude de 1'' en 1/10^e de seconde)

Equation4
Equation found or type unknown

Calcul de la focale résultante nécessaire :

L'échantillonnage effectif dépend de deux paramètres : la focale de l'instrument et la taille des pixels du détecteur. Pour un détecteur donné, il convient donc d'adapter la focale pour que l'échantillonnage effectif soit égal à l'échantillonnage idéal !

Equation5
Equation found or type unknown

Donc, la focale idéale est égale est donnée par la formule suivante :

Equation6
Equation found or type unknown

Avec R_{\max} = résolution maximale accessible (Pouvoir séparateur ou turbulence, suivant les cas)

Ainsi, pour les 3 cas précédemment présentés, et si l'on utilise un détecteur ayant des pixels de 7,4 μm , on trouve :

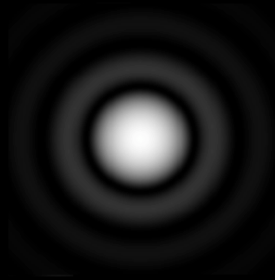
Equation7
Equation found or type unknown

- **Cas n°1 :** 4300 mm < Focale < 6500 mm
- **Cas n°2 :** 1000 mm < Focale < 1500 mm
- **Cas n°3 :** 3000 mm < Focale < 4600 mm

Notons au passage que l'échantillonnage selon le théorème de Nyquist-Shannon représente la règle de l'art mais que dans la pratique, on est parfois amené à s'en écarter (dans le monde réel, on ne fait pas toujours ce que l'on veut !). Et c'est d'ailleurs souvent le cas en imagerie du ciel profond où d'autres paramètres peuvent venir jouer les trouble-fête, comme la qualité du guidage, par exemple.

Les conséquences d'un bon
ou d'un mauvais
échantillonnage

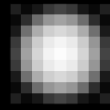
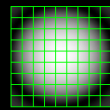
Sans turbulence : résolution limitée par l'instrument (Turbulence < Pouvoir séparateur)



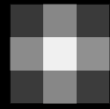
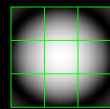
Echantillonnage
(1 carré = 1 pixel)

Résultat de
l'échantillonnage

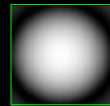
échantillonnage $\approx 1/9$ Pouvoir séparateur
(sur-échantillonnage)



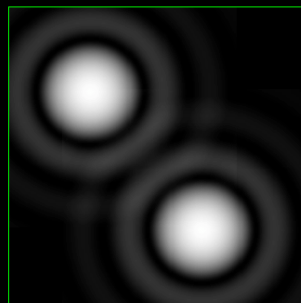
échantillonnage $\approx 1/3$ Pouvoir séparateur
(échantillonnage correct)



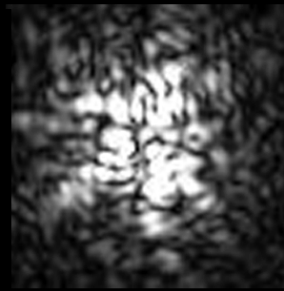
échantillonnage \approx Pouvoir séparateur
(sous-échantillonnage)



échantillonnage \gg Pouvoir séparateur
(fort sous-échantillonnage)



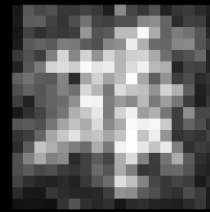
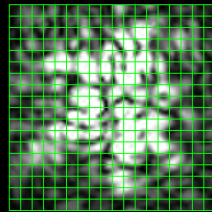
Avec turbulence : résolution limitée par la turbulence (ex.: Turbulence $\approx 2 \times$ Pouvoir séparateur)



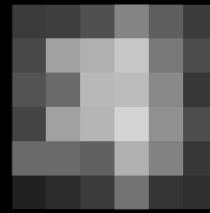
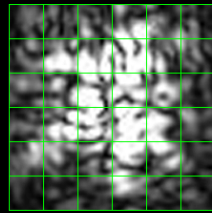
Echantillonnage
(1 carré = 1 pixel)

Résultat de
l'échantillonnage

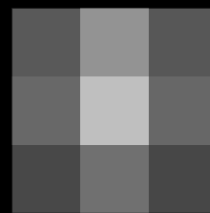
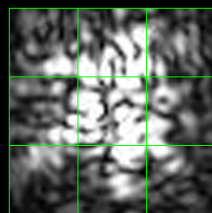
échantillonnage $\approx 1/18$ Turbulence
(fort sur-échantillonnage)



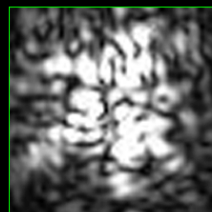
échantillonnage $\approx 1/6$ Turbulence
(sur-échantillonnage)



échantillonnage $\approx 1/3$ Turbulence
(échantillonnage correct)



échantillonnage \approx Turbulence
(sous-échantillonnage)



Remarque : Pour les utilisateurs d'Appareils Photo Numériques (APN), il faut prendre en compte le fait que sur la plupart des capteurs, les pixels forment ce que l'on appelle une matrice de Bayer : il y a 3 types de pixels, des rouges, des verts et des bleus, ce qui permet de restituer la couleur en une prise de vue. Pour cela, sur 4 pixels répartis en carré, 2 sont verts, 1 rouge et 1 bleu.

Matrice Bayer

Image not found or type unknown

Ensuite, le processeur de l'appareil photo fait de savants calculs pour reconstituer l'image couleur. Mais le problème en considérant la taille réelle des pixels, c'est que si une étoile est centrée sur un pixel rouge par exemple, le rendu de l'étoile sera majoritairement...rouge. Du coup, pour bien calculer l'échantillonnage idéal, il serait judicieux de considérer un "superpixel" deux fois plus grand ($14,8\text{ }\mu\text{m}$ au lieu de $7,4\text{ }\mu\text{m}$, dans l'exemple précédent), et qui contiendrait l'information des 3 couleurs primaires. En pratique, l'opération de dématricage autorise une meilleure résolution de ces « superpixels » et un facteur de taille de 1,5 est généralement considéré comme plus réaliste.

Calcul de l'échantillonnage (Feuille Excel)

Un fichier Excel permettant de calculer l'échantillonnage est téléchargeable ici :

Calcul_Echantillonnage

En bleu : les champs à renseigner (onglets déroulant)
En rouge : les résultats

Calcul du champ photo et de l'échantillonnage

Tube optique		Barlow - réducteur (x)	Imageur		Champ (° ' ")			Ech. ("/pixel)
Marque	Modèle		Marque	Modèle	Largeur	Hauteur	Diagonale	
Takahashi	FSQ-106	1	QSI	583	1:56:30	1:27:42	2:25:49	2,10
Meade	106 mm		Capteur	Kodak KAF-8300				
Orion	530 mm		Type	CCD				
Takahashi	5		Résolution	3326×2504				
TEC	1,31"		Photosites	5,4 µm				
Televue			L (mm)	17,96 mm				
TMB			H (mm)	13,52 mm				
Vixen			Mégapixels	8,3				
William Optics			Cadence	---				
			Dynamique réelle	70 dB				
			Numérisation	16 bits				
			Bruit de lecture	8 e-				
			Courant d'obscurité	0,02 e-/s à -10°C				
			Temps de chargement	< 21 s				
			Capacité des pixels	25500 e-				
			Refroidissement	ΔT - 38°C				

Calcul pour les instruments non référencés

Tube optique		Capteur			Champ (° ' ")			Ech. ("/pixel)	Taille d'un objet			
Ø (mm)	F (mm)	L (mm)	H (mm)	Pixels (µm)	Largeur	Hauteur	Diagonale		°	'	"	(pixels)
203	2032	36	24	9	1:00:54	0:40:36	1:13:12	0,91	0	22	0	1445