



FONCTION BROUILLAGE

Vol en piqué

B1
2026

IDENTIFICATION

OBJECTIF

Mesurer le temps nécessaire pour brouiller un UAV

TYPE DE MATÉRIEL TESTÉ (SINGLE ET FUSION)

Brouilleur fixe ou portable

MENACE ET VECTEURS

SCÉNARIOS MENACE TESTÉS

- Basique lent
- Liaison RF
- Liaison 4G/5G

VECTEURS & GUIDAGE

- 3 vecteurs : 1 multiréacteur · 1 voilure fixe · 1 racer
- 2 modes de guidage : RF / 4G-5G (l'un après l'autre)
- Signal infodrone : non accessible

CONDITIONS

CONDITIONS MÉTÉOROLOGIQUES

- Pluie < 20 mm/h
- Vitesse du vent < 35 km/h
- Créneau horaire : 11h – 17h (jour)

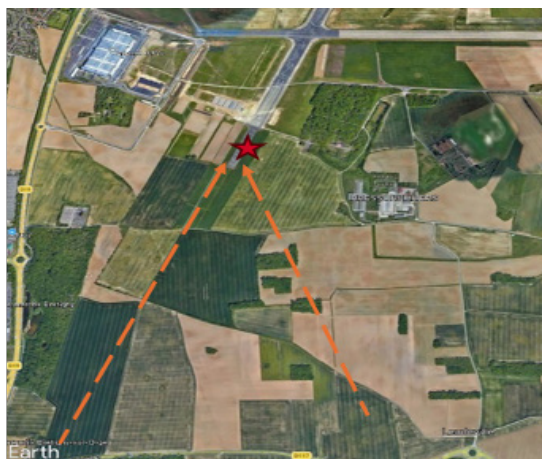
CONDITIONS D'EXÉCUTION

- Brouillage au signal donné (pas de détection propre)
- Balise émet + enregistrement des logs de vol
- Historique à prévoir
- Sécurité : Mesures ANFR - compatibilité RF

DESCRIPTION DU SCÉNARIO

DESCRIPTION DU SCÉNARIO

- Le drone rectiligne démarre à 2 000 m de la cible
- Approche à vitesse constante : 10 m/s $\pm$ 5 m/s
- Altitude descendante : 120 m - 10 m
- Alerte donnée à 1 000 m



SOUS-SCÉNARIOS

B1a

Multiréacteur RF
Jour

B1b

Voilure fixe 4G
Jour

B1c

Racer
Jour

CRITÈRES

CRITÈRES ÉVALUÉS

- Délai d'apparition de l'attitude particulière suite au brouillage
- Distance de la cible à laquelle l'attitude particulière apparaît

CRITÈRES DE LABELLISATION

- Délai d'apparition du symptôme (changement de direction) < 1 minute
- Distance de brouillage : donnée brute



FONCTION BROUILLAGE

Vol - Saturation légère

B2
2026

IDENTIFICATION

OBJECTIF

Mesurer la capacité à brouiller plusieurs cibles

TYPE DE MATÉRIEL TESTÉ (SINGLE ET FUSION)

Brouilleur fixe ou portable

MENACE ET VECTEURS

SCÉNARIOS MENACE TESTÉS

- Basique lent
- Fulgurance

VECTEURS & GUIDAGE

- 2 vecteurs : 1 multiréacteur - 1 voilure fixe en même temps
- 1 mode de guidage : RF
- Signal infodrone : non accessible

CONDITIONS

CONDITIONS MÉTÉOROLOGIQUES

- Pluie < 20 mm/h
- Vitesse du vent < 35 km/h
- Créneau horaire : 11h – 17h (jour)

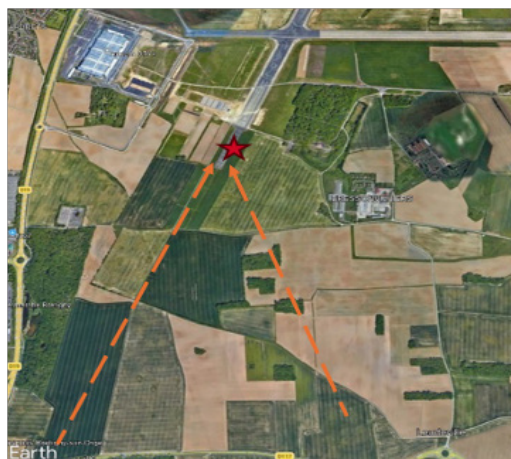
CONDITIONS D'EXÉCUTION

- Brouillage au signal donné (pas de détection propre)
- Balise émet et enregistrement des logs de vols - Historique à prévoir
- Sécurité : Mesures ANFR - compatibilité RF

DESCRIPTION DU SCÉNARIO

DESCRIPTION DU SCÉNARIO

- Les drones rectilignes démarrent à 2000 m de la cible
- Approche à vitesse constante 10 m/s ; +/- 5m/s
- Altitude :
 - 1^{er} drone 30 m
 - 2^e drone 80 m
- Différents points de décollage
- Séparation angulaire > 60°
- Zone d'alerte à 1000 m



CRITÈRES

CRITÈRES ÉVALUÉS

- Distance et délai d'apparition de l'attitude particulière suite au brouillage.
 - Pour le multiréacteur
 - Pour la voilure fixe

CRITÈRES DE LABELLISATION

- Délai d'apparition symptôme (changement de direction) < 1 minutes
- Distance de brouillage : donnée brute



FONCTION DÉTECTION

Vol en piqué

D1
2026

IDENTIFICATION

OBJECTIF

Mesurer la distance et le temps nécessaires pour détecter un UAV

TYPE DE MATÉRIEL TESTÉ (SINGLE ET FUSION)

RF / Radar / (EO/IR) /C2

MENACE ET VECTEURS

SCÉNARIOS MENACE TESTÉS

- Basique lent
- Liaison RF
- Liaison 4G/5G

VECTEURS & GUIDAGE

- 3 vecteurs : 1 multirotor · 1 voilure fixe · 1 racer
- 2 modes de guidage : RF / 4G-5G (l'un après l'autre)
- Signal infodrone : non accessible

CONDITIONS

CONDITIONS MÉTÉOROLOGIQUES

- Pluie < 20 mm/h
- Vitesse du vent < 35 km/h
- Créneau horaire : 11h – 17h (jour)

CONDITIONS D'EXÉCUTION

- Détection min 1000m
- Balise émet et enregistrement des logs de vols - Historique à prévoir
- Sécurité : Mesures ANFR - compatibilité RF

DESCRIPTION DU SCÉNARIO

DESCRIPTION DU SCÉNARIO

- Le drone rectiligne démarre à 2000 m de la cible
- Approche à vitesse constante 10 m/s ; +/- 5m/s
- Altitude descendante de 120 m à 10 m
- Zone d'alerte à 1000 m



SOUS-SCÉNARIOS

D1a

Multirotor RF
Jour

D1b

Voilure fixe 4G
Jour

D1c

Multirotor RF
Nuit

D1d

Racer
Jour

CRITÈRES

CRITÈRES ÉVALUÉS

- Distance de détection (type de vecteurs)
- Temps de détection
- Localisation télépilote (oui/non)

CRITÈRES DE LABELLISATION

- Distance de détection > 1800 m cible
- Temps de détection < 20 s
- Export de données au standard défini par l'ONERA pour interconnexion étatique



FONCTION DÉTECTION

Vol - Saturation légère

D2
2026

IDENTIFICATION

OBJECTIF

Gérer plusieurs cibles

TYPE DE MATÉRIEL TESTÉ (SINGLE ET FUSION)

RF / Radar / (EO/IR) /C2

MENACE ET VECTEURS

SCÉNARIOS MENACE TESTÉS

- Basique lent
- Fulgurance

VECTEURS & GUIDAGE

- 2 vecteurs : 1 multiréacteur - 1 voilure fixe en même temps
- 2 modes de guidage : RF / 4G-5G
- Signal infodrone : non accessible

CONDITIONS

CONDITIONS MÉTÉOROLOGIQUES

- Pluie < 20 mm/h
- Vitesse du vent < 35 km/h
- Créneau horaire : 11h – 17h (jour)

CONDITIONS D'EXÉCUTION

- Détection min 1000m
- Balise émet et enregistrement des logs de vols - Historique à prévoir
- Sécurité : Mesures ANFR - compatibilité RF

DESCRIPTION DU SCÉNARIO

DESCRIPTION DU SCÉNARIO

- Les drones rectilignes démarrent à 2000 m de la cible
- Approche à vitesse constante 10 m/s ; +/- 5m/s
- Altitude :
 - 1^{er} drone 30m
 - 2^e drone 80 m
- Différents points de décollage
- Ecart angulaire > 60°
- Test face détection et parallèle détection (racer)
- Test de l'entaille DOPPLER (vol travers)
- Zone d'alerte à 1000 m



CRITÈRES

CRITÈRES ÉVALUÉS

- Distance de détection (type de vecteurs)
- Temps de détection
- Localisation télépilote (oui/non)

CRITÈRES DE LABELLISATION

- Distance de détection > 1800 m/cible
- Temps de détection < 20 s
- Export de données au standard défini par l'ONERA pour interconnexion étatique



FONCTION DÉTECTION

Vol longue distance

D3
2026

IDENTIFICATION

OBJECTIF

Détection vol de très longue distance

TYPE DE MATÉRIEL TESTÉ (SINGLE ET FUSION)

RF / Radar / (EO/IR) /C2

MENACE ET VECTEURS

SCÉNARIOS MENACE TESTÉS

- Basique lent
- Longue distance

VECTEURS & GUIDAGE

- 1 vecteur multirotor
- 1 mode de guidage : RF
- Signal infodrone : non accessible

CONDITIONS

CONDITIONS MÉTÉOROLOGIQUES

- Pluie < 20 mm/h
- Vitesse du vent < 35 km/h
- Créneau horaire : 11h – 17h (jour)

CONDITIONS D'EXÉCUTION

- Balise émet et enregistrement des logs de vols - Historique à prévoir
- Sécurité : Mesures ANFR - compatibilité RF

DESCRIPTION DU SCÉNARIO

DESCRIPTION DU SCÉNARIO

- Les drones à vue volent à 5km, puis à 8km puis à 10 km
- Approche à vitesse constante 10 m/s ; +/- 5m/s
- Différents points de décollage
- Altitude :
 - 1^{er} drone 120 m
 - 2^e drone 120 m
 - 3^e drone 120 m



CRITÈRES

CRITÈRES ÉVALUÉS

- Distance de détection (/type de vecteurs)
5 km, 8 km, 10 km
- Stabilité de la détection
- Temps de détection
- Localisation télépilote – oui/non

CRITÈRES DE LABELLISATION

Ce scénario vise à renseigner sur l'élongation maximale des systèmes testés

- Distance de détection : valeur brute
- Temps de détection : valeur brute
- Export de données au standard défini par l'ONERA pour interconnexion étatique



FONCTION INTERCEPTION

Vol d'interception / neutralisation

I1
2026

IDENTIFICATION

OBJECTIF

Intercepter ou neutraliser un drone en vol

TYPE DE MATÉRIEL TESTÉ (SINGLE ET FUSION)

-

MENACE ET VECTEURS

SCÉNARIOS MENACE TESTÉS

- Attaque rapide

VECTEURS & GUIDAGE

- 2 vecteurs : 1 multirotor - 1 voilure fixe
- Signal infodrone : accessible
- Mode de guidage : indifférent

CONDITIONS

CONDITIONS MÉTÉOROLOGIQUES

- Pluie < 20 mm/h
- Vitesse du vent < 35 km/h
- Créneau horaire : 11h – 17h (jour)

CONDITIONS D'EXÉCUTION

- Interception au passage vertical par le télépilote (1200m)
- Décollage du drone intercepteur automatiquement
- Balise émet et enregistrement des logs de vols - Historique à prévoir
- Sécurité : confirmation d'absence de personne sous la zone d'interception

DESCRIPTION DU SCÉNARIO

DESCRIPTION DU SCÉNARIO

- Le drone rectiligne démarre à 2000 m
- Approche à vitesse constante
- Altitude constante de 80 m
- Vitesse 20 m/s

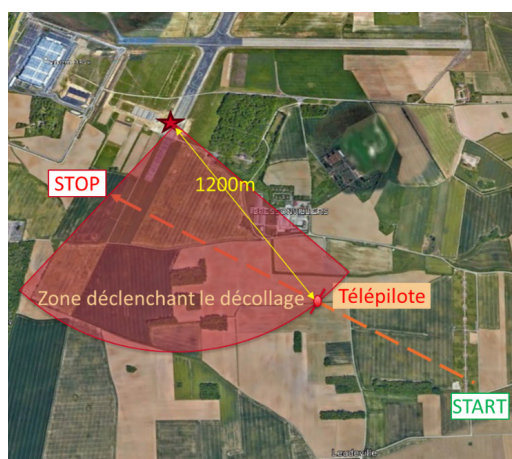
SOUS-SCÉNARIOS

I1a

Voilure tournante
Jour

I1b

Voilure fixe
Jour



CRITÈRES

CRITÈRES ÉVALUÉS

- Distance d'interception
- Temps d'interception
- Ralliement automatique

CRITÈRES DE LABELLISATION

- Respect de la zone programmée
- Interception faite
- Neutralisation < 2m