

Présentation des résultats

T-153

- La simulation donne ainsi les valeurs successives de  $x_1, x_2, \dots, x_k$  correspondant à une certaine réalisation
- On divise l'intervalle  $[0, 1]$  des valeurs possibles de  $x$  en  $p$  intervalles et on construit l'histogramme du nombre de tirages tombant dans chaque intervalle
- A chaque étape de la simulation, on obtient 2 nombres  $A$  et  $\varphi$  [par exemple  $A(x_2, x_1)$  et  $\varphi(x_2, x_1)$ ] qui donnent la visibilité et la phase de la courbe donnant la dépendance spatiale de la probabilité de la détection suivante [dans cet exemple,  $x_3$ ].

$A$  et  $\varphi$  peuvent donc être considérés comme des visibilités et des phases conditionnelles pour une détection, connaissant les positions de toutes les détections qui la précèdent

Histogramme donnant la répartition des valeurs tirées pour  $x$  dans une simulation

T-154

Intervalle  $[0, 1]$  divisé en 50 parties  
 $N = 10000$       5000 Detections

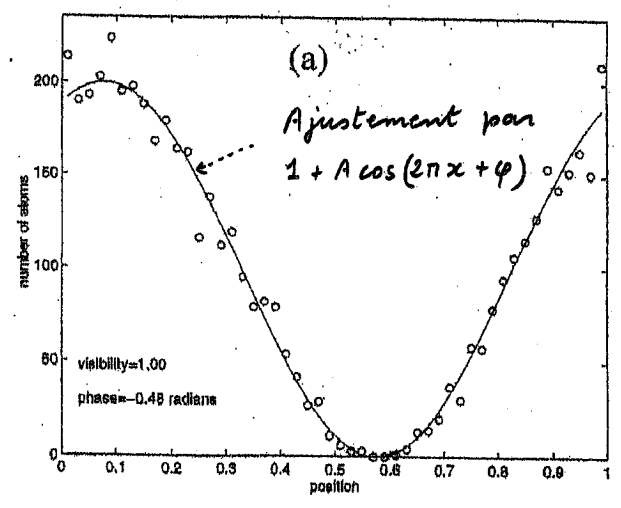


Figure extraite de la référence 9

Evolution de la phase conditionnelle en fonction du nombre de détections

T-155

(a), (b) : 2 simulations différentes  
 La phase se stabilise après un certain nombre de détections à une valeur qui varie avec la simulation

$N = 200$

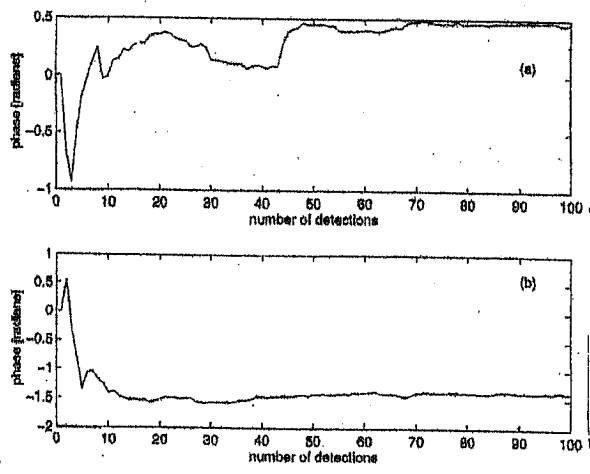


Figure extraite de la référence 9

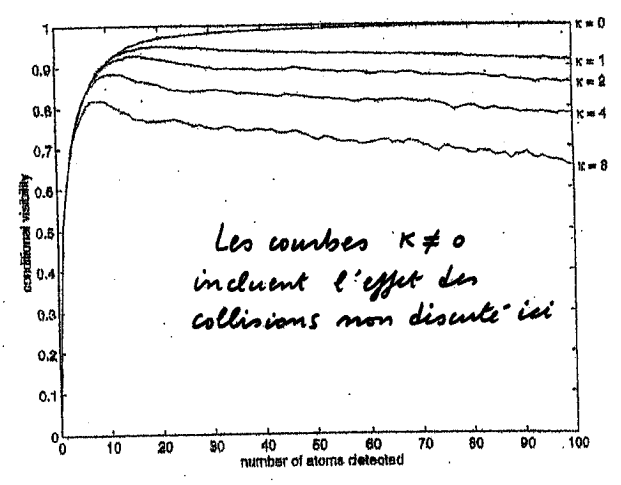
Evolution de la visibilité conditionnelle en fonction du nombre de détections

T-156

Courbe moyennée sur 1000 simulations différentes

Après la 1<sup>ère</sup> détection, on a  $A = \frac{1}{2}$

$N = 200$



Les courbes  $k \neq 0$  incluent l'effet des collisions non discuté ici

Figure extraite de la référence 9