

(12) NACH DEM VERTRAG ÜBER DIE INTERNATIONALE ZUSAMMENARBEIT AUF DEM GEBIET DES PATENTWESENS (PCT) VERÖFFENTLICHTE INTERNATIONALE ANMELDUNG

(19) Weltorganisation für geistiges Eigentum  
Internationales Büro



(43) Internationales Veröffentlichungsdatum  
19. Juli 2007 (19.07.2007)

PCT

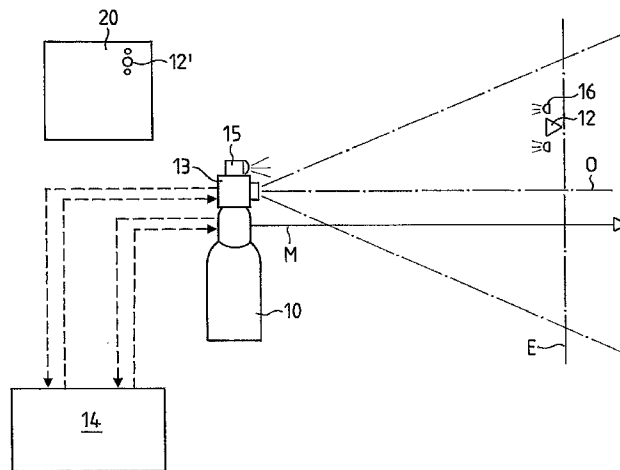
(10) Internationale Veröffentlichungsnummer  
WO 2007/079601 A1

- (51) Internationale Patentklassifikation:  
*G01S 17/66* (2006.01) *G01C 15/00* (2006.01)
- (21) Internationales Aktenzeichen: PCT/CH2007/000006
- (22) Internationales Anmeldedatum:  
4. Januar 2007 (04.01.2007)
- (25) Einreichungssprache: Deutsch
- (26) Veröffentlichungssprache: Deutsch
- (30) Angaben zur Priorität:  
58/06 13. Januar 2006 (13.01.2006) CH
- (71) Anmelder (für alle Bestimmungsstaaten mit Ausnahme von US): LEICA GEOSYSTEMS AG [CH/CH]; Heinrich-Wild-Strasse, CH-9435 Heerbrugg (CH).
- (72) Erfinder; und
- (75) Erfinder/Anmelder (nur für US): DOLD, Jürgen [DE/CH]; Hubelrain 9, CH-6204 Sempach (CH). MOSER, Daniel [CH/CH]; Oberer Gerbiweg 12, CH-5707 Seengen (CH). ZUMBRUNN, Roland [CH/CH]; Hympehrainweg 5, CH-4443 Wittinsburg (CH).
- (74) Anwalt: FREI PATENTANWALTSBÜRO AG; Postfach 1771, CH-8032 Zürich (CH).
- (81) Bestimmungsstaaten (soweit nicht anders angegeben, für jede verfügbare nationale Schutzrechtsart): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KM, KN, KP, KR, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, LY, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO,

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

(54) Title: TRACKING METHOD AND MEASURING SYSTEM COMPRISING A LASER TRACKER

(54) Bezeichnung: TRACKING-VERFAHREN UND MESSSYSTEM MIT LASER-TRACKER



(57) Abstract: Disclosed is a measuring system comprising a laser tracker (10), a target point marked by a reflector (12), a surveying apparatus (13), and an arithmetic and control unit (14). The laser tracker emits a measuring beam (M) which is reflected by the reflector, a process that is used for determining the distance between the laser tracker (10) and the reflector (12). The surveying apparatus has a known position and orientation relative to the measuring beam (M) while preferably being embodied as a surveying camera. The inventive measuring system is designed so as to track the reflector (12) via the measuring beam (M). In a normal tracking mode (A), a measured value for controlling the orientation of the measuring beam (M) is derived from the detection of the measuring beam reflected by the reflector (12). If the measuring beam is not directed onto the reflector, i.e. the measuring beam (M) is not reflected by the reflector and thus no reflected measuring beam can be detected by the laser tracker, the system switches to a special tracking mode in which the measured value for controlling the orientation of the measuring beam (M) is derived from an image (20) of the survey camera (13).

(57) Zusammenfassung: Das beschriebene Messsystem weist einen Lasertracker (10), einen mit einem Reflektor (12) markierten Zielpunkt, ein Übersichtsgerät (13) und eine Rechen- und Steuereinheit (14) auf. Der Lasertracker emittiert einen Messstrahl (M), der vom Reflektor reflektiert wird, was zur Bestimmung der Distanz zwischen Lasertracker

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

WO 2007/079601 A1



RS, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, SV, SY, TJ, TM,  
TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW.

NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG,  
CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

**(84) Bestimmungsstaaten** (soweit nicht anders angegeben, für jede verfügbare regionale Schutzrechtsart): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), eurasisches (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), europäisches (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC,

**Veröffentlicht:**

— mit internationalem Recherchenbericht

Zur Erklärung der Zweibuchstaben-Codes und der anderen Abkürzungen wird auf die Erklärungen ("Guidance Notes on Codes and Abbreviations") am Anfang jeder regulären Ausgabe der PCT-Gazette verwiesen.

---

(10) und Reflektor (12) verwendet wird. Das Übersichtsgerät hat eine relativ zum Messstrahl (M) bekannte Position und Orientierung und ist vorteilhafterweise eine Übersichtskamera. Das Messsystem ist ausgerüstet für eine Verfolgung des Reflektors (12) durch den Messstrahl (M). Dabei wird in einem normalen Tracking-Modus (A) aus der Detektion des vom Reflektor (12) reflektierten Messstrahls eine Messgröße zur Steuerung der Ausrichtung des Messstrahles (M) abgeleitet. Wenn der Messstrahl nicht auf den Reflektor gerichtet ist, von diesem also nicht reflektiert wird und dadurch vom Lasertracker kein reflektierter Messstrahl detektiert werden kann, schaltet sich das System in einen ausserordentlichen Tracking-Modus, in dem die Messgröße zur Steuerung der Ausrichtung des Messstrahles (M) aus einem Bild (20) der Übersichtskamera (13) abgeleitet wird.

## TRACKING-VERFAHREN UND MESSSYSTEM MIT LASER- TRACKER

Die Erfindung liegt im Gebiete der Messtechnik und betrifft ein Tracking-Verfahren und ein Messsystem mit Lasertracker nach den Oberbegriffen der entsprechenden Patentansprüche. Das Tracking-Verfahren dient zur automatischen Verfolgung eines Zielpunktes, insbesondere eines sich bewegenden Zielpunktes, mit dem Messstrahl  
5 eines Lasertrackers. Das Messsystem mit Lasertracker ist ausgerüstet für die Durchführung des Verfahrens.

Zur Messung der Position von sich bewegenden Zielpunkten werden vielfach sogenannte Lasertracker eingesetzt. Unter dem Begriff Lasertracker werden Vorrichtungen  
10 verstanden, die mindestens einen mit einem fokussierten Laserstrahl (in der folgenden Beschreibung mit Messstrahl bezeichnet) arbeitenden Distanzmesser aufweisen. Beispielsweise mit Hilfe eines um zwei Achsen drehbaren Spiegels wird die Richtung des Messstrahles auf den Zielpunkt eingestellt und mit den Drehachsen zugeordneten Winkelgebern erfasst. Der zu vermessende Zielpunkt wird mit einem  
15 Retroreflektor (insbesondere Würfeleckenprisma oder Anordnung von drei senkrecht aufeinander stehenden Spiegeln) versehen, wobei der Retroreflektor den darauf treffenden Messstrahl des Lasertrackers zu diesem zurück reflektiert. Dabei verläuft der reflektierte Messstrahl koaxial zum emittierten Messstrahl, wenn der Messstrahl genau zentrisch auf den Reflektor trifft, und parallel versetzt dazu, wenn der Messstrahl nicht zentrisch auf den Reflektor trifft. Je nach Ausführungsform des Trackers wird

aus einem Vergleich des ausgesandten und reflektierten Laserlichtes auf eine absolute Distanz zwischen Lasertracker und Zielpunkt und/oder auf eine Veränderung dieser Distanz geschlossen. Aus den von den Winkelgebern erfassten Winkeln und der vom Distanzmesser detektierten Distanz wird die Position des Reflektors bzw.  
5 des Zielpunktes relativ zum Tracker berechnet.

Ein Teil des reflektierten Messstrahls wird üblicherweise auf eine PSD (position sensitive device) geleitet. Aus der Position, in der der reflektierte Messstrahl auf die lichtempfindliche Fläche der PSD trifft, wird auf die parallele Verschiebung des reflektierten relativ zum emittierten Messstrahl geschlossen. Die dadurch ermittelten  
10 Messdaten definieren den parallelen Versatz des reflektierten Messstrahles und werden verwendet für eine Steuerung der Messstrahl-Richtung derart, dass der Messstrahl dem Zielpunkt folgt (tracking), wenn sich dieser bewegt. Das heisst, es wird durch entsprechende Veränderung der Messstrahlrichtung bzw. der Ausrichtung des den Messstrahl ausrichtenden Spiegels dafür gesorgt, dass der parallele Versatz zwischen emittiertem und reflektiertem Messstrahl verkleinert wird bzw. möglichst klein  
15 bleibt.

Es ist offensichtlich, dass die Steuerung der Messstrahlrichtung anhand des parallelen Versatzes zwischen emittiertem und reflektiertem Messstrahl eine zwar geringe aber nicht vernachlässigbare Verzögerung aufweist, die die Geschwindigkeit be-  
20 schränkt, mit der ein Zielpunkt sich bewegen und dabei verfolgt werden kann. Bewegt sich der Zielpunkt schneller, trifft der Messstrahl, bevor seine Richtung entsprechend korrigiert werden kann, nicht mehr auf den Reflektor und sowohl Tracking als auch Positionsmessung werden dadurch unterbrochen. Dasselbe kann ge-  
schehen, wenn ein Hindernis zwischen Tracker und Zielpunkt gerät, so dass der  
25 Messstrahl unterbrochen wird. Wenn der Lasertracker bzw. der Messstrahl des Lasertrackers den Reflektor „verliert“, wird die Bedienungsperson darauf aufmerksam

gemacht und bei entsprechender Ausrüstung des Trackers kann eine Suchroutine gestartet werden.

Sobald der Zielpunkt wieder „gefunden“ ist, das heisst, der Messstrahl erneut auf den Reflektor fällt und von diesem reflektiert wird, kann die Messung der Position des Zielpunktes und seine Verfolgung durch den Messstrahl wieder aufgenommen werden, wofür gegebenenfalls die Distanzmessung neu initiiert werden muss. Die genannten Tracking-Unterbrüche sind um so häufiger, je weniger kontrolliert die Bewegungen des Zielpunktes sind und je kleiner der verwendete Reflektor und der Durchmesser des Messstrahles sind. Die gleichen Bedingungen wie während den genannten Tracking-Unterbrüchen herrschen üblicherweise auch zu Beginn eines Messprozesses, wenn der Tracker überhaupt noch nicht auf den Zielpunkt eingestellt ist.

Die genannten Tracking-Unterbrüche können bei automatisch bewegten Zielpunkten relativ einfach verhindert werden, indem die Bewegungen des Zielpunktes genau an die Tracking-Fähigkeiten des Lasertrackers angepasst werden. Dies ist aber in Messsystemen, in denen der Zielpunkt handgeführt ist, das heisst da, wo der Zielpunkt bzw. das Objekt, auf dem dieser angeordnet ist, von einer Person bewegt wird, bedeutend schwieriger, so dass Tracking-Unterbrüche nicht nur nicht vollständig vermeidbar sind sondern sogar relativ häufig vorkommen können. Dies trifft insbesondere zu für Messsysteme, in denen das den Reflektor tragende Objekt beispielsweise ein handgeführtes Tastwerkzeug oder ein handgeführter Scanner ist, wobei Tastwerkzeug oder Scanner von einer Messperson über ein zu vermessendes Objekt geführt wird und Position und Orientierung von Tastwerkzeug oder Scanner von einem Lasertracker verfolgt und im wesentlichen kontinuierlich registriert wird. Insbesondere für solche Systeme wäre es wünschenswert, wenn die oben genannten Tracking-Unterbrüche automatisch, das heisst insbesondere ohne Einbezug der Messperson, rasch überbrückt werden könnten.

Es ist auch bekannt, Lasertracker mit einem Übersichtsgerät zu versehen. Diese Kamera, die einen möglichst grossen Blickwinkel (beispielsweise  $\pm 20^\circ$  in allen Richtungen) aufweist, ist auf dem Tracker angeordnet und derart ausgerichtet, dass der Messstrahl auf einen auf dem Kamerabild erkannten Zielpunkt gerichtet werden  
5 kann. Die Ausrichtung des Messstrahles auf diesen Zielpunkt wird von einer das Kamerabild betrachtenden Bedienungsperson initiiert, indem diese den Bildbereich, in dem der Zielpunkt abgebildet ist, entsprechend bezeichnet.

Es ist nun die Aufgabe der Erfindung, ein Tracking-Verfahren und ein für das Tracking-Verfahren ausgerüstetes Messsystem mit Lasertracker zu schaffen, mit denen es  
10 möglich wird, die oben angesprochenen Tracking-Unterbrüche automatisch und in einer einfachen Art und Weise zu überbrücken.

Diese Aufgabe wird gelöst durch das Tracking-Verfahren und das Messsystem mit Lasertracker, wie sie in den Patentansprüchen definiert sind.

Das erfindungsgemässe Tracking-Verfahren weist zwei Tracking-Modi auf und  
15 schaltet das Messsystem von einem der Tracking-Modi in den anderen, wenn der Messstrahl des Lasertrackers den Zielpunkt „verliert“, bzw. diesen „wiedergefunden“ hat. Der normale oder ordentliche Tracking-Modus ist das für Lasertracker bekannte Tracking, das auf dem Messstrahl basiert, in dem also beispielsweise der parallele Versatz zwischen emittiertem und reflektiertem Messstrahl detektiert und durch  
20 Änderung der Messstrahlrichtung eine Verkleinerung dieses Versatzes angestrebt wird. Im normalen Tracking-Modus detektiert der Tracker den vom Reflektor reflektierten Messstrahl und eine Bestimmung der Zielpunktposition ist jederzeit möglich. Im ausserordentlichen Tracking-Modus, in dem das erfindungsgemässe Messsystem arbeitet, wenn der Tracker den reflektierten Messstrahl nicht detektieren kann, wird die  
25 Änderung der Messstrahlrichtung gesteuert anhand von Daten, die von einem dem

Lasertracker zugeordneten Übersichtsgerät aufgenommen werden. Das Übersichtsgerät ist vorteilhafterweise eine Bilddaten liefernde, digitale Übersichtskamera mit einer lichtempfindlichen Fläche (z.B. CCD) und einer Optik, die der Übersichtskamera einen für ein Übersichtsgerät üblichen Blickwinkel von beispielsweise  $\pm 20^\circ$  in allen  
5 Richtungen gibt. Das Übersichtsgerät kann aber beispielsweise auch eine mit einer gleichen oder ähnlichen Optik ausgerüstete PSD (position sensitive device) sein, die lediglich Positionsdaten liefert. Aus den vom Überblicksgerät registrierten Daten wird eine Richtung zum Reflektor bestimmt und mit einer entsprechenden Veränderung der Messstrahlrichtung wird versucht, diesen auf den Reflektor zu richten. Der  
10 ausserordentliche Tracking-Modus arbeitet also ohne Detektion des reflektierten Messstrahles und eine Bestimmung der Position des Zielpunktes mit Hilfe des Trackers ist im ausserordentlichen Tracking-Modus nicht möglich. Der ausserordentliche Tracking-Modus wird eingeschaltet, sobald im Tracker kein reflektierter Messstrahl detektiert wird. Im ausserordentlichen Tracking-Modus wird aber immer wieder  
15 überprüft, ob ein reflektierter Messstrahl detektiert wird oder nicht, und sobald dies der Fall ist, schaltet sich das System wieder in den ordentlichen Tracking-Modus und die Positionsmessung wird freigeschaltet.

Das erfindungsgemässe Messsystem arbeitet im ausserordentlichen Tracking-Modus, solange der Zielpunkt im Blickfeld des Übersichtsgeräts ist bzw. dieses Daten bezüglich Zielpunkt liefern kann und solange durch den Lasertracker kein reflektierter  
20 Messstrahl detektiert wird. Wenn sich der Zielpunkt aus dem Blickfeld des Übersichtsgeräts bewegt, wird beispielsweise die Bedienungsperson darauf aufmerksam gemacht und/oder es wird automatisch eine Suchroutine aktiviert.

Dem Lasertracker des erfindungsgemässen Messsystems ist also ein Übersichtsgerät  
25 zugeordnet. Dieses hat eine relativ zum Messstrahl jederzeit bekannte Position und Orientierung, derart, dass aus den vom Übersichtsgerät gelieferten Messdaten und aus dieser bekannten Position und Orientierung des Übersichtsgeräts eine Verände-

zung der Messstrahlrichtung errechnet werden kann, mit der der Messstrahl im wesentlichen auf den Zielpunkt gerichtet wird. Das Übersichtsgerät hat einen möglichst grossen Blickwinkel und kann stationär oder mit dem Messstrahl ausrichtbar auf dem Lasertracker angeordnet sein.

- 5 Ferner ist das erfindungsgemässe Messsystem ausgerüstet, um aus der bekannten Position und Orientierung des Übersichtsgeräts und aus vom Übersichtsgerät gelieferten Daten Steuerdaten für die Steuerung des Messstrahles zu generieren und um von einem Tracking-Modus in den anderen zu schalten, je nach dem, ob ein reflektierter Messstrahl detektiert wird oder nicht. Gegebenenfalls ist das Übersichtsgerät für eine
- 10 Beleuchtung seines Blickfeldes ausgerüstet und/oder der Zielpunkt ist mit zusätzlichen, lichtgebenden Mitteln (aktive Lichtquellen oder reflektierende Flächen) ausgerüstet, so dass seine Position durch das Übersichtsgerät detektierbar und gegebenenfalls auch identifizierbar ist.

- Für die Bestimmung einer Richtung zum Zielpunkt aus vom Übersichtsgerät aufgenommenen Daten werden per se bekannte Methoden verwendet. Wenn das Übersichtsgerät eine Kamera ist, kann der Zielpunkt anhand einer spezifischen Form oder Farbe auf dem von der Kamera aufgenommenen Bild auch identifiziert und dadurch aus einer Mehrzahl von abgebildeten Elementen erkannt und automatisch ausgewählt werden, wozu ebenfalls per se bekannte Methoden verwendet werden können. Für
- 20 Fälle, in denen der Zielpunkt nicht eindeutig identifizierbar ist und eine Mehrzahl von ähnlichen Elementen auf dem Bild der Kamera erscheinen, kann beispielsweise automatisch der am nächsten am Messstrahl liegende Punkt verfolgt werden oder es kann ein Prompt an die Bedienungsperson ergehen, einen der potentiellen Zielpunkte auszuwählen. Eine Zielpunkterkennung ist mit einem Übersichtsgerät mit PSD ebenfalls möglich, wenn das vom Zielpunkt kommende Licht eine spezifische Wellenlänge hat und das Übersichtsgerät mit entsprechenden Filtern ausgerüstet ist.
- 25



Das Tracking-Verfahren und das Messsystem mit Lasertracker gemäss Erfindung werden anhand von beispielhaften Ausführungsformen, die in den folgenden Figuren illustriert sind, im Detail beschrieben. Dabei zeigen:

**Figur 1** ein vereinfachtes Blockschema einer beispielhaften Ausführungsform des erfindungsgemässen Tracking-Verfahrens;

**Figur 2** ein Schema einer beispielhaften Ausführungsform des erfindungsgemässen Messsystems mit Lasertracker.

**Figur 1** ist ein Blockschema einer beispielhaften Ausführungsform des erfindungsgemässen Tracking-Verfahrens, wobei nur die wichtigsten Schritte des Verfahrens dargestellt sind und wobei das Übersichtsgerät eine Übersichtskamera ist.

Nach dem Start des Systems und nach Durchführung einer vom System vorgegebenen Startroutine 1, in der die Systemteile aktiviert werden, wird festgestellt, ob der Messstrahl des Lasertrackers, der im Moment des Starts eine beliebige Ausrichtung haben kann, auf den beliebig positionierten Zielpunkt fällt oder nicht, das heisst, es wird festgestellt, ob der Tracker den reflektierten Messstrahl detektiert oder nicht (Entscheidung 2 bezüglich Detektion des reflektierten Messstrahles). Ist dies nicht der Fall, wird der Zielpunkt auf dem Bild der Übersichtskamera gesucht. Findet sich der Zielpunkt auf dem Bild der Übersichtskamera (Entscheidung 3 bezüglich Bild des Zielpunktes) nicht, wird beispielsweise eine Suchroutine 4 durchgeführt. Solche Suchroutinen sind an sich bekannt. Eine beispielhafte, im erfindungsgemässen Messsystem verwendbare Suchroutine besteht einfach darin, die Ausrichtung des Trackers oder mindestens der Übersichtskamera nach einem vorgegebenen Muster zu ändern und dabei dauernd zu überprüfen, ob der Zielpunkt auf dem der jeweiligen Ausrichtung entsprechenden Bild der Übersichtskamera findbar ist oder nicht (Entscheidung 3). Bleibt die Suche beispielsweise während einer vorgegebenen Zeit oder nach Ab-

lauf einer vollständigen Routine erfolglos, kann sich das System gegebenenfalls mit entsprechender Mitteilung an die Bedienungsperson stoppen. Sobald der Zielpunkt auf dem Bild der Übersichtskamera gefunden wird, schaltet sich das Messsystem in den ausserordentlichen Tracking-Modus. Dabei werden die Bildkoordinaten des Zielpunktes auf dem Bild der Übersichtskamera erfasst (Bildanalyse 5) und anhand dieser Bildkoordinaten und der bekannten Position und Orientierung der Kamera relativ zum Messstrahl wird bestimmt, wie die Messstrahlrichtung verändert werden muss, um den Messstrahl auf den Zielpunkt auszurichten, was bei sich bewegendem Zielpunkt meist nicht in einem Anlauf möglich ist. Nach der entsprechenden Veränderung der Messstrahl-Ausrichtung 6 wird deshalb überprüft, ob der Messstrahl auf den Reflektor trifft oder nicht, das heisst, ob der reflektierte Messstrahl detektiert wird oder nicht (Entscheidung 2). Ist dies nicht der Fall, verbleibt das System im ausserordentlichen Tracking-Modus, das heisst, Messdaten zur Steuerung der weiteren Ausrichtung des Messstrahles werden weiter aus einem Bild der Übersichtskamera gewonnen. Wird der reflektierte Messstrahl hingegen detektiert, schaltet sich das System in den normalen, an sich bekannten Tracking-Modus, in dem Messdaten zur Steuerung der Messstrahl-Ausrichtung beispielsweise aus der Bestimmung des parallelen Versatzes zwischen emittiertem und reflektiertem Messstrahl gewonnen werden. Die entsprechenden Messdaten werden beispielsweise geliefert von einer PSD, die im Strahlengang eines Teils des reflektierten Messstrahles angeordnet ist. In diesem Modus ist auch die Bestimmung der Position des Zielpunktes freigeschaltet. Sobald der reflektierte Messstrahl nicht mehr detektiert wird (Entscheidung 2) schaltet sich das System wieder in den ausserordentlichen Tracking-Modus.

In Figur 1 sind die Hauptschritte des normalen Tracking-Modus mit einer gestrichelten und mit A bezeichneten Linie umrahmt, die Hauptschritte des ausserordentlichen Tracking-Modus mit einer strichpunktieren, mit B bezeichneten Linie.

Wenn die Genauigkeit der Messstrahlausrichtung anhand der von der Übersichtskamera gelieferten Daten nicht ausreicht, um den Zielpunkt mit dem Messstrahl mit einer genügenden Sicherheit zu treffen oder wenn sehr schnelle Bewegungen des Zielpunktes wahrscheinlich sind, mag es vorteilhaft sein, an die Einstellung des Messstrahles anhand der Daten der Übersichtskamera eine sogenannte Spiralsuche anzuschliessen, wenn der Tracker den reflektierten Messstrahl nicht detektiert. In einer derartigen Suchroutine wird der Messstrahl in einer Spirale um eine ursprünglich eingestellte Richtung bewegt.

Es ist vorteilhaft, das Messsystem derart auszurüsten, dass eine Bedienungs- oder Messperson jederzeit den Modus ablesen kann, in dem das System gerade arbeitet.

**Figur 2** zeigt in einer sehr schematischen Art und Weise ein Messsystem mit Lasertracker gemäss Erfindung. Der Lasertracker 10 sendet in an sich bekannter Art und Weise einen Messstrahl M aus, dessen Richtung beispielsweise durch entsprechende Drehung eines Spiegels um zwei senkrecht aufeinander stehende Achsen einstellbar und mittels Winkelgebern für einen horizontalen und einen vertikalen Winkel relativ zu einer Nullrichtung erfassbar ist. Der Messstrahl dient ferner der Messung einer Distanz zwischen Tracker und Zielpunkt. Das Messsystem weist zusätzlich zum Lasertracker 10 einen mit einem Reflektor 12 markierten Zielpunkt auf sowie ein Übersichtsgerät 13 und eine Rechen- und Steuereinheit 14.

Das Übersichtsgerät 13 hat einen mit strichpunktierten Linien schematisch dargestellten, möglichst weiten Blickwinkel und eine ebenfalls mit einer strichpunktierten Linie dargestellte, optische Achse O. Position und Ausrichtung des Übersichtsgeräts relativ zum Messstrahl M müssen dem System jederzeit bekannt sein. Damit das Übersichtsgerät 13 den Reflektor 12 am Zielpunkt detektieren kann, muss dieser selbst beleuchtet sein oder seine Position muss mit detektierbaren Elementen mar-

- kiert sein. Eine Beleuchtung des Reflektors selbst oder von reflektierenden Markierungselementen wird beispielsweise mit Hilfe eines Beleuchtungsmittels 15 im Bereiche des Übersichtsgeräts realisiert. Zur Markierung der Reflektorposition können aber auch Beleuchtungsmittel 16 im Bereiche des Reflektors 12 vorgesehen werden.
- 5 Reflektierende Markierungsmittel oder Beleuchtungsmittel 16 im Bereich des Reflektors 12 sind vorteilhafterweise als Anordnung einer Mehrzahl von Markierungspunkten ausgestaltet, so dass der Zielpunkt anhand der spezifischen Geometrie dieser Anordnung im Bild einer als Übersichtsgerät funktionierenden Übersichtskamera nicht nur registrierbar sondern auch identifizierbar ist. Wenn der Reflektor 12 in einer solchen Anordnung von Markierungspunkten eine genau definierte Position hat,
- 10 also beispielsweise in deren optischem Schwerpunkt angeordnet ist, reicht es, wenn die Anordnung, nicht aber der Reflektor selbst auf dem von der Übersichtskamera aufgenommenen Bild sichtbar ist oder von einer PSD im Übersichtsgerät registrierbar ist.
- 15 Das in der Figur 2 dargestellte Messsystem ist offensichtlich in einem Zustand, in dem der Messstrahl M nicht auf den Reflektor 12 trifft, der Lasertracker 10 also keinen reflektierten Messstrahl detektieren kann. Der Reflektor 12 befindet sich aber im Blickfeld des Übersichtsgeräts 13, so dass Tracking im ausserordentlichen Tracking-Modus möglich ist. Oben links in Figur 2 ist auch das von der als Übersichtsgerät
- 20 funktionierenden Übersichtskamera 13 im dargestellten Moment registrierte Bild 20 abgebildet. Auf diesem Bild ist der Reflektor sichtbar (Abbild 12' mit Beleuchtungsmitteln). Die Bildkoordinaten des Reflektorabbildes 12' definieren eine Richtung von der Kamera zum Reflektor relativ zur optischen Achse O der Kamera. Mit Hilfe der bekannten Position und Ausrichtung der Übersichtskamera 13 bzw. ihrer
- 25 optischen Achse O relativ zum Messstrahl kann aus den Bildkoordinaten bestimmt werden, in welcher Richtung die Messstrahlausrichtung geändert werden muss, damit dieser auf den Reflektor trifft.

Wenn die optische Achse O des Übersichtsgeräts 13 jederzeit mit dem Messstrahl zusammenfällt oder jederzeit parallel zu diesem ausgerichtet ist, die Ausrichtung des Übersichtsgeräts also fest mit der Ausrichtung des Messstrahls gekoppelt ist, ist die Berechnung der Steuergrößen für die Messstrahlausrichtung relativ einfach. Wenn  
5 die Ausrichtung der optischen Achse O des Übersichtsgeräts 13 und des Messstrahls M nicht aneinander gekoppelt sind, wird die Berechnung der Messgrößen aufwendiger und gegebenenfalls abhängig von der Distanz zwischen Tracker 10 und Reflektor 12, die in diesem Falle ebenfalls bekannt sein muss. Diese Distanz kann mindestens approximativ beispielsweise von der Optik des Übersichtsgeräts 13 geliefert werden  
10 oder es kann die letzte durch den Tracker gemessene Distanz verwendet werden.

Je nach optischer Ausrüstung des Übersichtsgeräts sind auch interne Bedingungen dieses Geräts in die Berechnung der für die Messstrahlsteuerung notwendigen Daten einzubeziehen.

Eine von der momentanen Ausrichtung des Messstrahles abhängige, gewinkelte Anordnung von optischer Achse O des Übersichtsgeräts 13 und Messstrahl M weist beispielsweise eine Anordnung auf, in der das Übersichtsgerät 13 mit dem Messstrahl M um die vertikale Trackerachse (Stehachse) drehbar ist, nicht aber um die horizontale Trackerachse (Kippachse). In der bevorzugten Ausführungsform des erfindungsgemässen Messsystems ist das Übersichtsgerät 13 oder mindestens seine optische Achse O an die Ausrichtung des Messstrahls M gekoppelt, dadurch, dass das Übersichtsgerät beispielsweise auf dem den Messstrahl ausrichtenden und dafür um zwei Achsen drehbaren Teil des Trackers 10 angeordnet ist, oder dadurch, dass dem Übersichtsgerät 13 eine Optik vorgeschaltet ist, durch die die optische Achse koaxial oder parallel mit dem Messstrahl ausgerichtet wird.  
15  
20

Wie bereits weiter oben angetönt, ist es vorteilhaft, den Reflektor 12 derart auszurüsten, dass sein Abbild 12' auf dem von einer Übersichtskamera 13 aufgenommenen Bild 20 identifizierbar ist. Dies wird beispielsweise realisiert, indem um den Reflektor 12 aktive Lichtpunkte 16 oder beispielsweise vom Tracker aus beleuchtete, reflektierende Markierungspunkte angeordnet werden. Diese Anordnung erscheint auf dem Bild 20 der Übersichtskamera 13, auch wenn der Reflektor 12 selbst mangels von der Kamera her darauf fallenden Lichtes gegebenenfalls nicht abgebildet wird. Ist der Reflektor 12 im optischen Schwerpunkt der genannten Anordnung angeordnet, können seine Bildkoordinaten in einfacher Art und Weise aus dem Abbild der Anordnung bestimmt werden.

Figur 2 zeigt auch die Rechen- und Steuereinheit 14 und diese mit dem Übersichtsgesamtgerät 13 und dem Lasertracker 10 verbindende Datenlinien (gestrichelt dargestellt), durch die Steuer- und Auslesebefehle von der Rechen- und Steuereinheit an Tracker 10 und Übersichtsgesamtgerät 13 und Messdaten in der umgekehrten Richtung transferiert werden. Selbstverständlich können mindestens Teile der Rechen- und Steuereinheit 14 auch im Tracker 10 und/oder im Übersichtsgesamtgerät integriert sein und können Daten zwischen diesen und der Rechen- und Steuereinheit auch drahtlos übermittelt werden.

## PATENTANSPRÜCHE

1. Tracking-Verfahren, in dem ein mit einem Reflektor (12) ausgerüsteter Zielpunkt von einem Messstrahl (M) eines Lasertrackers (10) verfolgt wird, wobei in einem normalen Tracking-Modus (A) aus der Detektion des vom Reflektor  
5 (12) reflektierten Messstrahls eine Messgrösse zur Steuerung der Ausrichtung des Messstrahles (M) abgeleitet wird, **dadurch gekennzeichnet**, dass zusätzlich in einem ausserordentlichen Tracking-Modus (B) die Messgrösse zur Steuerung der Ausrichtung des Messstrahles (M) aus Daten abgeleitet wird, die von einem Übersichtsgerät (13) registriert werden, wobei das Übersichtsgerät  
10 (13) eine relativ zum Messstrahl (M) bekannte Position und Orientierung aufweist und wobei der ausserordentliche Tracking-Modus (B) aktiv ist, wenn kein vom Reflektor (12) reflektierter Messstrahl detektiert wird.
2. Verfahren nach Anspruch 1, **dadurch gekennzeichnet**, dass automatisch in den ausserordentlichen Tracking-Modus (B) geschaltet wird, sobald vom Tracker  
15 (10) kein reflektierter Messstrahl detektiert wird.
3. Verfahren nach Anspruch 1 oder 2, **dadurch gekennzeichnet**, dass im ausserordentlichen Tracking-Modus (B) die Detektion des reflektierten Messstrahles durch den Tracker (10) überwacht wird und dass automatisch in den normalen Tracking-Modus (A) geschaltet wird, sobald der reflektierte Messstrahl detektiert wird.  
20
4. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 3, **dadurch gekennzeichnet**, dass die Messgrösse zur Steuerung der Ausrichtung des Messstrahles (M) im ausserordentlichen Tracking-Modus (B) anhand einer Richtung zum Zielpunkt,

die bestimmt wird aus vom Übersichtsgerät (13) registrierten Daten, und anhand der bekannten Position und Orientierung des Übersichtsgeräts (13) berechnet wird.

5. Verfahren nach Anspruch 4, **dadurch gekennzeichnet**, dass das Übersichtsgerät (13) eine Übersichtskamera ist, dass die von der Übersichtskamera registrierten Daten Bildkoordinaten sind und dass der Zielpunkt durch die Übersichtskamera zusätzlich auch identifiziert wird.
6. Verfahren nach Anspruch 5, **dadurch gekennzeichnet**, dass der Zielpunkt auf den Bildern (20) der Übersichtskamera (13) identifiziert wird anhand der Abbildung einer Mehrzahl von um den Reflektor (12) angeordneter Lichtpunkte (16) oder reflektierender Markierungselemente.
7. Verfahren nach Anspruch 6, **dadurch gekennzeichnet**, dass die Bildkoordinaten bestimmt werden durch Bestimmung des optischen Schwerpunktes der Abbildung der um den Reflektor (12) angeordneten Lichtpunkte (16) oder Markierungselemente.
8. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 7, **dadurch gekennzeichnet**, dass die Ausrichtung der optischen Achse (O) des Übersichtsgeräts (13) fest mit der Ausrichtung des Messstrahles (M) gekoppelt ist.
9. Messsystem mit Lasertracker (10), Zielpunkt mit Reflektor (12) und Rechen- und Steuereinheit (14), in welchem Messsystem in einem normalen Tracking-Modus (A) ein vom Lasertracker (10) emittierter Messstrahl (M) den Reflektor (12) verfolgt, wobei die Rechen- und Steuereinheit (14) ausgerüstet ist, um die



entsprechende Ausrichtung des Messstrahles (M) anhand der Detektion des vom Reflektor (12) reflektierten Messstrahles zu steuern, **dadurch gekennzeichnet**, dass das Messsystem zusätzlich ein Übersichtsgerät (13) aufweist, das in einer relativ zum Messstrahl (M) bekannten Position und Orientierung angeordnet ist, und dass die Rechen- und Steuereinheit (14) zusätzlich ausgerüstet ist, um in einem ausserordentlichen Tracking-Modus (B) die Ausrichtung des Messstrahls (M) anhand von Daten, die vom Übersichtsgerät (13) generiert werden, und der bekannten Position und Orientierung des Übersichtsgeräts (13) zu steuern.

- 10 10. Messsystem nach Anspruch 9, **dadurch gekennzeichnet**, dass das Übersichtsgerät (13) eine Übersichtskamera ist oder eine PSD aufweist.
- 15 11. Messsystem nach Anspruch 9 oder 10, **dadurch gekennzeichnet**, dass das Übersichtsgerät (13) am Lasertracker (10) derart angeordnet ist, dass die Ausrichtung seiner optischen Achse (O) an die Ausrichtung des Messstrahles (M) gekoppelt ist.
12. Messsystem nach Anspruch 11, **dadurch gekennzeichnet**, dass das Übersichtsgerät (13) am Lasertracker (10) derart angeordnet ist, dass seine optische Achse (O) immer coaxial oder parallel zum Messstrahl (M) verläuft.
- 20 13. Messsystem nach einem der Ansprüche 9 bis 12, **dadurch gekennzeichnet**, dass der Zielpunkt auf einem handgeführten Tastwerkzeug oder Scanner angeordnet ist.

14. Messsystem nach einem der Ansprüche 9 bis 13, **dadurch gekennzeichnet**, dass um den im Zielpunkt angeordneten Reflektor (12) eine Mehrzahl von Lichtpunkten (16) oder reflektierenden Markierungselementen angeordnet ist und dass die Rechen- und Steuereinheit (14) oder das Übersichtsgerät (13) ausgerüstet ist, um aus der Anordnung von Lichtpunkten (16) oder Markierungselementen eine die Richtung zum Reflektor (12) zu bestimmen.
- 5
15. Messsystem nach einem der Ansprüche 9 bis 14, dadurch gekennzeichnet, dass das Übersichtsgerät (13) ausgerüstet ist den Zielpunkt zu identifizieren.

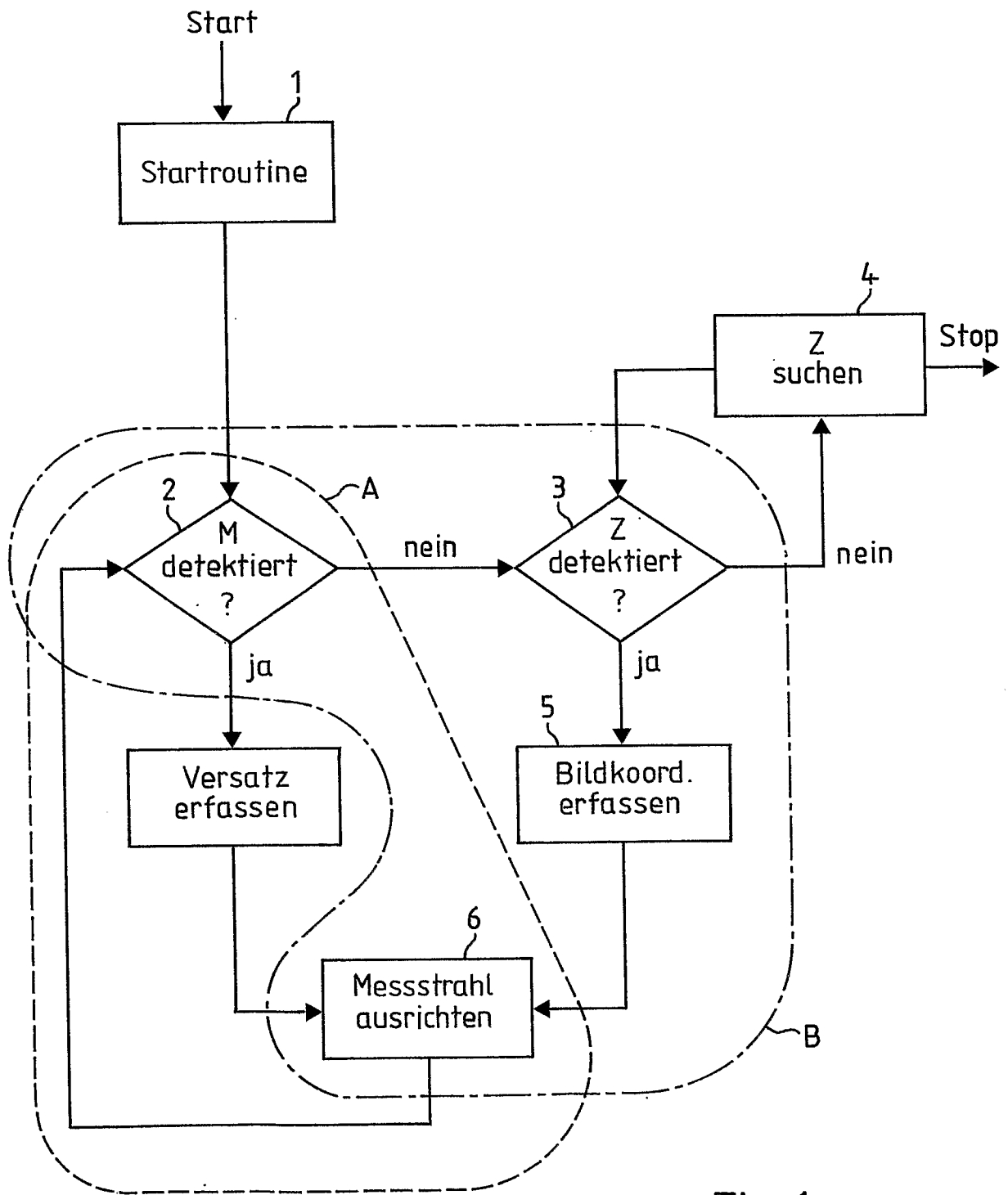


Fig. 1

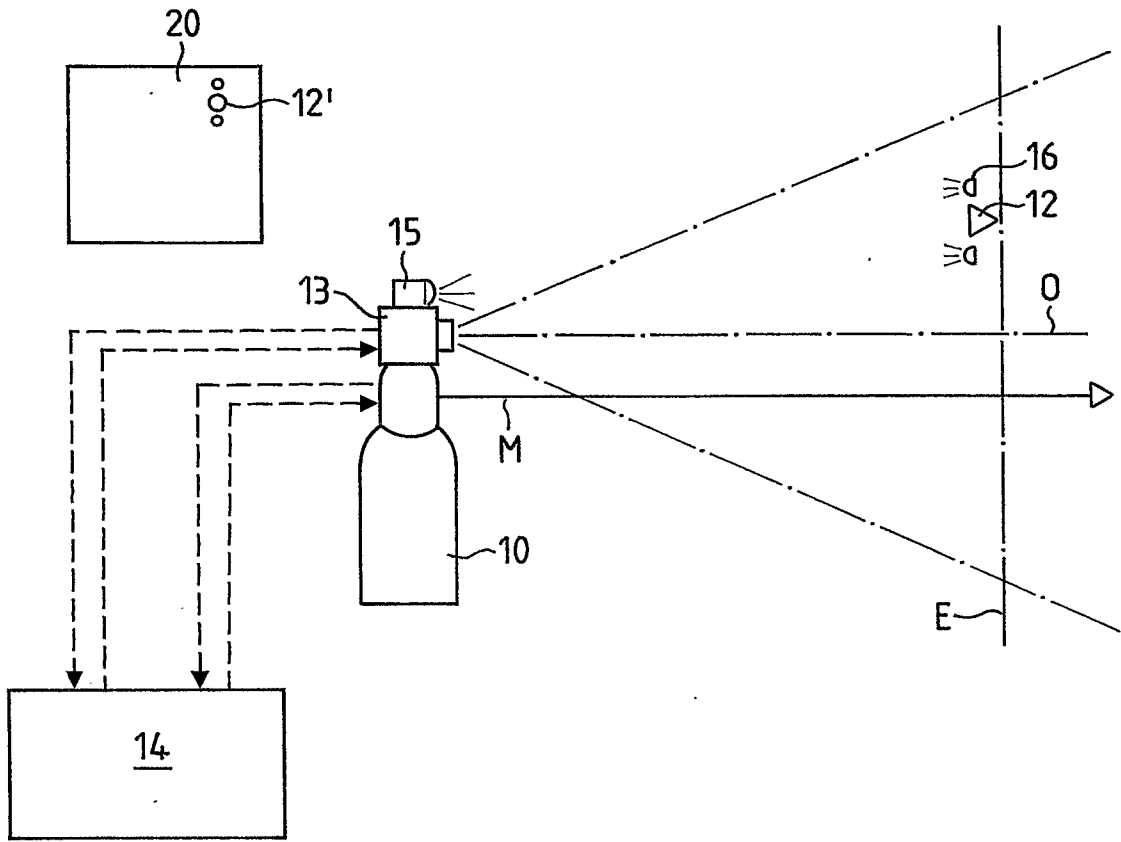


Fig. 2

## INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No

PCT/CH2007/000006

**A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER**

INV. G01S17/66 G01C15/00

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

**B. FIELDS SEARCHED**

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

G01S G01C

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practical, search terms used)

EPO-Internal, WPI Data, PAJ, IBM-TDB, INSPEC, COMPENDEX

**C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT**

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
X	EP 1 480 006 A (SOATEC INC) 24 November 2004 (2004-11-24) abstract; figures 1,2 paragraphs [0019] - [0033], [0039] - [0046]	1-4,8-15
X	US 5 098 185 A (WATANABE ET AL) 24 March 1992 (1992-03-24) abstract; figures 1-3 column 6, line 48 - column 7, line 26 column 10, line 22 - line 65; claim 1	1,3,8,9, 11,14,15
A	DE 22 39 999 A1 (BLOUNT & GEORGE INC., JACKSONVILLE, ARK.) 29 March 1973 (1973-03-29) abstract; figures 1,2 page 16, line 6 - line 18	1,2,9,13



Further documents are listed in the continuation of Box C.



See patent family annex.

## \* Special categories of cited documents :

- \*A\* document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance
- \*E\* earlier document but published on or after the international filing date
- \*L\* document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)
- \*O\* document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means
- \*P\* document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

- \*T\* later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention
- \*X\* document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone
- \*Y\* document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art.
- \*&\* document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search

7 March 2007

Date of mailing of the international search report

27/03/2007

Name and mailing address of the ISA/

European Patent Office, P.B. 5818 Patentlaan 2  
NL - 2280 HV Rijswijk  
Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,  
Fax: (+31-70) 340-3016

Authorized officer

Jakob, Clemens

## INTERNATIONAL SEARCH REPORT

Information on patent family members

International application No

PCT/CH2007/000006

Patent document cited in search report		Publication date	Patent family member(s)	Publication date
EP 1480006	A	24-11-2004	JP 2004340880 A US 2004232317 A1	02-12-2004 25-11-2004
US 5098185	A	24-03-1992	DE 68927155 D1 DE 68927155 T2 EP 0374265 A1 WO 8912836 A1	17-10-1996 27-03-1997 27-06-1990 28-12-1989
DE 2239999	A1	29-03-1973	BE 787649 A1 CA 952212 A1 FR 2154095 A5 GB 1381157 A JP 48039068 A NL 7210249 A US 3790277 A	19-02-1973 30-07-1974 04-05-1973 22-01-1975 08-06-1973 22-03-1973 05-02-1974

## INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Internationales Aktenzeichen

PCT/CH2007/000006

A. **KLASSIFIZIERUNG DES ANMELDUNGSGEGENSTANDES**  
 INV. G01S17/66 G01C15/00

Nach der Internationalen Patentklassifikation (IPC) oder nach der nationalen Klassifikation und der IPC

## B. RECHERCHIERTE GEBIETE

Recherchiertes Mindestprüfstoff (Klassifikationssystem und Klassifikationssymbole)  
 G01S G01C

Recherchierte, aber nicht zum Mindestprüfstoff gehörende Veröffentlichungen, soweit diese unter die recherchierten Gebiete fallen

Während der internationalen Recherche konsultierte elektronische Datenbank (Name der Datenbank und evtl. verwendete Suchbegriffe)

EPO-Internal, WPI Data, PAJ, IBM-TDB, INSPEC, COMPENDEX

## C. ALS WESENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN

Kategorie*	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe der in Betracht kommenden Teile	Betr. Anspruch Nr.
X	EP 1 480 006 A (SOATEC INC) 24. November 2004 (2004-11-24) Zusammenfassung; Abbildungen 1,2 Absätze [0019] - [0033], [0039] - [0046]	1-4,8-15
X	US 5 098 185 A (WATANABE ET AL) 24. März 1992 (1992-03-24) Zusammenfassung; Abbildungen 1-3 Spalte 6, Zeile 48 - Spalte 7, Zeile 26 Spalte 10, Zeile 22 - Zeile 65; Anspruch 1	1,3,8,9, 11,14,15
A	DE 22 39 999 A1 (BLOUNT & GEORGE INC., JACKSONVILLE, ARK.) 29. März 1973 (1973-03-29) Zusammenfassung; Abbildungen 1,2 Seite 16, Zeile 6 - Zeile 18	1,2,9,13

Weitere Veröffentlichungen sind der Fortsetzung von Feld C zu entnehmen  Siehe Anhang Patentfamilie

\* Besondere Kategorien von angegebenen Veröffentlichungen :

\*A\* Veröffentlichung, die den allgemeinen Stand der Technik definiert, aber nicht als besonders bedeutsam anzusehen ist

\*E\* älteres Dokument, das jedoch erst am oder nach dem internationalen Anmeldedatum veröffentlicht worden ist

\*L\* Veröffentlichung, die geeignet ist, einen Prioritätsanspruch zweifelhaft erscheinen zu lassen, oder durch die das Veröffentlichungsdatum einer anderen im Recherchenbericht genannten Veröffentlichung belegt werden soll oder die aus einem anderen besonderen Grund angegeben ist (wie ausgeführt)

\*O\* Veröffentlichung, die sich auf eine mündliche Offenbarung, eine Benutzung, eine Ausstellung oder andere Maßnahmen bezieht

\*P\* Veröffentlichung, die vor dem internationalen Anmeldedatum, aber nach dem beanspruchten Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist

\*T\* Spätere Veröffentlichung, die nach dem internationalen Anmeldedatum oder dem Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist und mit der Anmeldung nicht kollidiert, sondern nur zum Verständnis des der Erfindung zugrundeliegenden Prinzips oder der ihr zugrundeliegenden Theorie angegeben ist

\*X\* Veröffentlichung von besonderer Bedeutung; die beanspruchte Erfindung kann allein aufgrund dieser Veröffentlichung nicht als neu oder auf erfinderischer Tätigkeit beruhend betrachtet werden

\*Y\* Veröffentlichung von besonderer Bedeutung; die beanspruchte Erfindung kann nicht als auf erfinderischer Tätigkeit beruhend betrachtet werden, wenn die Veröffentlichung mit einer oder mehreren anderen Veröffentlichungen dieser Kategorie in Verbindung gebracht wird und diese Verbindung für einen Fachmann naheliegend ist

\*Z\* Veröffentlichung, die Mitglied derselben Patentfamilie ist

Datum des Abschlusses der internationalen Recherche

7. März 2007

Absendedatum des internationalen Recherchenberichts

27/03/2007

Name und Postanschrift der Internationalen Recherchenbehörde  
 Europäisches Patentamt, P.B. 5818 Patentlaan 2  
 NL - 2280 HV Rijswijk  
 Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,  
 Fax: (+31-70) 340-3016

Bevollmächtigter Bediensteter

Jakob, Clemens

## INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Angaben zu Veröffentlichungen, die zur selben Patentfamilie gehören

Internationales Aktenzeichen

PCT/CH2007/000006

Im Recherchenbericht angeführtes Patentdokument		Datum der Veröffentlichung	Mitglied(er) der Patentfamilie		Datum der Veröffentlichung
EP 1480006	A	24-11-2004	JP	2004340880 A	02-12-2004
			US	2004232317 A1	25-11-2004
US 5098185	A	24-03-1992	DE	68927155 D1	17-10-1996
			DE	68927155 T2	27-03-1997
			EP	0374265 A1	27-06-1990
			WO	8912836 A1	28-12-1989
DE 2239999	A1	29-03-1973	BE	787649 A1	19-02-1973
			CA	952212 A1	30-07-1974
			FR	2154095 A5	04-05-1973
			GB	1381157 A	22-01-1975
			JP	48039068 A	08-06-1973
			NL	7210249 A	22-03-1973
			US	3790277 A	05-02-1974