

(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  
26. Juni 2014 (26.06.2014)



(10) Internationale Veröffentlichungsnummer  
**WO 2014/096231 A1**

- (51) **Internationale Patentklassifikation:**  
*G01S 17/02* (2006.01) *G01S 7/497* (2006.01)  
*G01S 7/481* (2006.01)
- (21) **Internationales Aktenzeichen:** PCT/EP2013/077453
- (22) **Internationales Anmeldedatum:**  
19. Dezember 2013 (19.12.2013)
- (25) **Einreichungssprache:** Deutsch
- (26) **Veröffentlichungssprache:** Deutsch
- (30) **Angaben zur Priorität:**  
12198845.5 21. Dezember 2012 (21.12.2012) EP
- (71) **Anmelder:** LEICA GEOSYSTEMS AG [CH/CH];  
Heinrich-Wild-Strasse, CH-9435 Heerbrugg (CH).
- (72) **Erfinder:** MARKENDORF, Albert; Schürstrasse 735,  
CH-5046 Walde (CH).
- (74) **Anwalt:** KAMINSKI HARMANN  
PATENTANWÄLTE AG; Landstrasse 124, FL-9490  
Vaduz (LI).
- (81) **Bestimmungsstaaten** (soweit nicht anders angegeben, für jede verfügbare nationale Schutzrechtsart): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, JP, KE, KG, KN, KP, KR, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW.
- (84) **Bestimmungsstaaten** (soweit nicht anders angegeben, für jede verfügbare regionale Schutzrechtsart): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), eurasisches (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), europäisches (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

(54) **Title:** SELF-CALIBRATING LASER TRACKER AND SELF-CALIBRATION METHOD

(54) **Bezeichnung :** SELBSTKALIBRIERENDER LASERTRACKER UND SELBSTKALIBRIERUNGSVERFAHREN

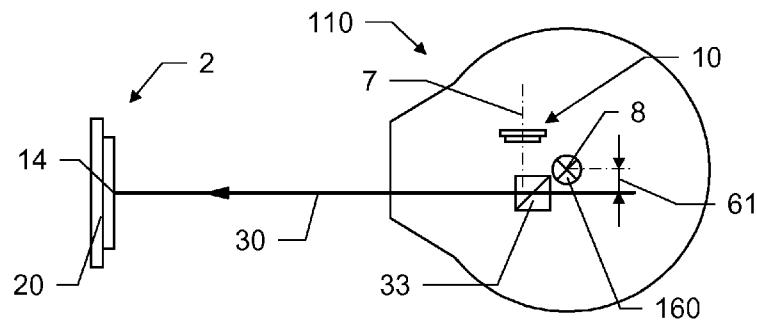


Fig. 4

(57) **Abstract:** The invention relates to a laser tracker (1) for determining the position of a target (80), comprising a beam source for generating measurement radiation (30); a base (140); a beam deflection unit (110) which can pivot with respect to the base (140) about two axes in a motorized manner, for the emission and alignment of the measurement radiation (30) and to capture at least one part of the measurement radiation (31) reflected onto the target (80); a first position-sensitive surface detector (10) and an evaluation and control unit for determining a point of impact (13) of the reflected measurement (31) on the surface detector (10) for generating an output signal in order to determine the position of said target (80). Said laser tracker (1) also comprises a calibration device (2) for use with a self-calibrating function to determine the calibration parameters thereof with respect to a position and/or direction of the measurement radiation (30). The calibration device (2) comprises a second position-sensitive surface detector (20) on the base (140), to which measurement radiation (30) can be emitted from the beam deflection unit (110), and the evaluation and control unit is designed to determine a point of impact (14) from the measurement radiation (30) impacting on the second position-sensitive surface detector (20), through which at least one part of the calibration parameters can be determined. The invention also relates to a self-calibration method for said type of laser tracker (1).

(57) **Zusammenfassung:**

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

WO 2014/096231 A1

**Veröffentlicht:**

- mit internationalem Recherchenbericht (Artikel 21 Absatz 3)

---

Die Erfindung betrifft einen Lasertracker (1) zur Positionsbestimmung eines Ziels (80), aufweisend eine Strahlquelle zur Erzeugung von Messstrahlung (30); eine Basis (140); eine relativ zur Basis (140) um zwei Achsen motorisiert schwenkbare Strahlenkeineinheit (110) zur Emission und Ausrichtung der Messstrahlung (30) und zum Empfang von zumindest einem Teil der am Ziel (80) reflektierten Messstrahlung (31); einen ersten positionssensitiven Flächendetektor (10) und eine Auswerte- und Steuereinheit zur Bestimmung eines Auftreffpunkts (13) der reflektierten Messstrahlung (31) auf dem Flächendetektor (10) zur Erzeugung eines Ausgangssignals zur Positionsbestimmung des Ziels (80), wobei der Lasertracker (1) ausserdem eine Kalibrierungsvorrichtung (2) aufweist zur Verwendung mit einer Selbstkalibrierungsfunktionalität, im Rahmen derer Kalibrierungsparameter bezüglich einer Position und/oder Richtung der Messstrahlung (30) bestimmbar sind, wobei die Kalibrierungsvorrichtung (2) an der Basis (140) einen zweiten positionssensitiven Flächendetektor (20) aufweist, auf welchen Messstrahlung (30) von der Strahlenkeineinheit (110) emittierbar ist, und die Auswerte- und Steuereinheit ausgestaltet ist zur Bestimmung eines Auftreffpunkts (14) von auf dem zweiten positionssensitiven Flächendetektor (20) auftreffender Messstrahlung (30), wodurch mindestens ein Teil der Kalibrierungsparameter bestimmbar ist. Die Erfindung betrifft ausserdem ein Selbstkalibrierungsverfahren für einen solchen Lasertracker (1).

## **Selbstkalibrierender Lasertracker und Selbstkalibrierungsverfahren**

Die vorliegende Erfindung betrifft einen selbstkalibrierenden Lasertracker zur Bestimmung von Koordinaten von Raumpunkten nach dem Oberbegriff des Anspruchs 1. Der Lasertracker weist einen stationären Teil mit einer Basis, einen gegenüber der Basis um eine Vertikalachse rotierbaren Teil und einer zusammen mit dem rotierbaren Teil drehbaren Strahlenkeinheit sowie eine Laserlichtquelle zur Bereitstellung eines durch die Strahlenkeinheit auszusendenden Laserstrahls mit einer Zielachse und einer Einstrahlungsrichtung auf einen anzuzielenden Zielpunkt oder Reflektor auf.

Die Erfindung betrifft auch ein zugehöriges Selbstkalibrierungsverfahren für einen Lasertracker nach dem Oberbegriff des Anspruchs 10.

Lasertracker gehören als Koordinatenmessgeräte zu einer Art von Messgeräten, die die Koordinaten eines (Raum-)Punkts durch Aussendung eines Laserstrahls auf den Punkt messen. Der Laserstrahl mag direkt auf dem Punkt auftreffen oder auf einen Retroreflektor (häufig Würfeleckenprisma oder „Corner Cube“ oder Anordnung mit drei senkrecht zueinander orientierten Spiegeln) der zu dem Punkt in Kontakt steht. Im Falle eines Retroreflektors wird der darauf auftreffende Laserstrahl „in sich“, d. h. koaxial zum emittierten Laserstrahl reflektiert, wenn dieser genau auf dem Zentrum des Retroreflektors auftrifft. Andernfalls, wenn der ausgesandte Laserstrahl auf dem Retroreflektor ausserhalb dessen Zentrums auftrifft, weist der reflektierte Laserstrahl einen parallelen Versatz zum ausgesandten Laserstrahl auf.

Typischerweise bestimmt das Gerät die Koordinaten des Punkts durch Messung der Distanz des Punktes vom Messgerät und zweier Winkel mittels zu Drehachsen des Lasertrackers zugeordneten Winkelencodern bzw. Winkelgebern zwischen  
5 einer Standardausrichtung des Laserstrahls bezüglich seiner Anzielrichtung zu dem auszumessenden Punkt. Die Distanz wird mit einer Distanz-Messvorrichtung, wie beispielsweise einem absoluten Distanzmesser und/oder einem Interferometer, gemessen. Beispielhafte Systeme zur Bestimmung von  
10 Koordinaten eines Punkts sind offenbart in der US 4,790,651 und der US 4,714,339.

Lasertracker sind eine spezielle Art von Koordinatenmessgeräten, mit denen ein, insbesondere sich bewegender, Zielpunkt, insbesondere ausgebildet als ein Retroreflektor,  
15 mittels eines oder mehrerer, insbesondere fokussierter, Laserstrahlen verfolgt wird.

Für einen zuverlässigen, im Messergebnis reproduzierbaren, Einsatz von Lasertrackern ist die Einstellung und Anwendung von Kalibrierungsparametern erforderlich. Kalibrierungsparameter werden typischerweise als numerische Werte in  
20 Form von Software oder Firmware in für die Lasertracker-Steuerung zugänglicher Weise gespeichert und dienen, angewendet auf die Rohmessdaten des Lasertrackers, der Verbesserung der Messgenauigkeit. Typischerweise werden beim  
25 Hersteller des Lasertrackers sogenannte Kalibrierungs-Messverfahren zur Bestimmung der Kalibrierungsparameter durchgeführt, und die entsprechenden Kalibrierungsparameter werden mit der Steuerungssoftware gespeichert. Geräteseitig werden üblicherweise ausserdem mit der Steuerung gewisse  
30 Toleranzen festgelegt, wie weit aktuelle Kalibrierungsparameter von vorher gespeicherten Kalibrierungsparametern abweichen dürfen. Zur Bestimmung von Änderungen der Geräte-

kalibrierung werden typischerweise in bestimmten Intervallen und/oder beim Einschalten des Lasertrackers Kontroll-Kalibrierungsmessungen durchgeführt.

5 Änderungen der erforderlichen Gerätekalibrierung beruhen insbesondere auf thermischen Drift-Effekten, aber auch beispielsweise auf mechanischen Erschütterungen.

In der EP 1 420 264 werden ein Lasertracker und ein damit ausführbares Messverfahren mit Kalibrierungsvorrichtungen und -vorschriften offenbart. Beschrieben wird ein Messsystem, das ein Messgerät mit einem Lasertracker und einen  
10 optoelektronischen Sensor in relativ zueinander unveränderbaren Positionen, einen Systemrechner und ein separates, d. h. entfernt vom Lasertracker anzuordnendes, Messhilfsinstrument mit einem Reflektor und mindestens drei Lichtpunkten aufweist. Der Lasertracker wird mittels der nachfolgend beschriebenen Verfahrensschritte kalibriert: Das  
15 Messhilfsinstrument wird mit einer Anordnung von Hilfsreflektoren starr verbunden und um mindestens zwei relativ zum Messhilfsinstrument voneinander verschiedene Drehachsen bewegt. In mindestens je zwei Drehpositionen um jede der  
20 mindestens zwei Drehachsen werden durch den Lasertracker Reflektor und Hilfsreflektoren angezielt und durch den optoelektronischen Sensor die Lichtpunkte auftreffenden Laserlichts registriert. Aus den Messdaten des Lasertrackers werden Positionen und Orientierungen der Reflektoranordnung relativ zum Lasertracker und aus den Messdaten  
25 des optoelektronischen Sensors Positionen und Orientierungen der Lichtpunktanordnung relativ zum optoelektronischen Sensor bestimmt und daraus die mindestens zwei Drehachsen relativ zur Reflektoranordnung bzw. zur Lichtpunktanordnung berechnet. Dann werden aus den ermittelten  
30 Messdaten die Kalibrierungsdaten errechnet.

Diese Systemanordnung und die damit verbundene Kalibrierungsmethode entsprechen nicht der Anordnung und nicht den typischerweise gesetzten Spezifikationen eines Lasertrackers gemäss der vorliegenden Erfindung und insbesondere auch nicht heutigen Anforderungen an ein derartiges Messsystem.

Insbesondere nachteilig ist das Messhilfsinstrument für die Kalibrierung ausserhalb des Vermessungsgeräts bzw. Lasertrackers angeordnet, was Anforderungen an heutige Lasertracker für eine möglichst vollständige, kompakt angeordnete Integration bzw. Verbindung mit dem Messgerät nicht erfüllt, und aus der EP 1 420 264 ist kein Selbstkalibrierungsverfahren mit automatisch ablaufenden, gerätegesteuerten Verfahrensschritten ohne Involvierung eines Bedieners zu entnehmen.

In der US 2009/0109426 und der WO 2005/026772 wird ein selbstkalibrierender Lasertracker mit einem Laser zur Aussendung eines Laserstrahls, einem Planspiegel und mindestens zwei integrierten unbeweglichen, reflektierenden Vorrichtungen sowie einem rotierbaren Spiegel und einem positionssensitiven Detektor offenbart. Eine der mindestens zwei unbeweglichen, reflektierenden Vorrichtungen ist als ein Corner-Cube-Retroreflektor und eine zweite als ein Planspiegel ausgebildet. Der Corner-Cube-Retroreflektor und der Planspiegel können an einem stationären Teil des Messsystems in Position fixiert sein und sind ausgebildet, um den Laserstrahl nach einem Zweilagigen-Messverfahren, d. h. in einem „Vorderseiten-“ und einem „Rückseiten-Modus“, zu reflektieren. Dabei entsprechen der „Vorderseiten-Modus“ der Ausrichtung des Lasertrackers gemäss einer regulären Zielverfolgung und der „Rückseiten-Modus“ einer entgegengesetzten Ausrichtung des Lasertrackers.

Gemäss der in der US 2009/0109426 und der WO 2005/026772 offenbarten Anordnungen werden Messwerte von am Gerät angeordneten Temperatursensoren verwendet, um eine Temperaturabhängigkeit der zu bestimmenden Werte für die Kalibrierungsparameter zu ermitteln.

Die in der US 2009/0109426 und der WO 2005/026772 offenbarten Anordnungen sind jedoch nachteilig wegen der Notwendigkeit einer Verwendung eines aufwendig herstellbaren Einzel-Retroreflektors wie eines Corner-Cube-Retroreflektors mit genau definierten bzw. hergestellten reflektierenden Oberflächen und sehr hohen Anforderungen an dessen exakte Positionierung für Zwecke einer verlässlichen Selbstkalibrierung der Justierung eines Lasertrackers.

Eine Aufgabe der Erfindung ist daher die Bereitstellung eines gegenüber dem Stand der Technik verbesserten Koordinatenmessgerätes, insbesondere eines Lasertrackers, mit weniger aufwendigen optischen Komponenten zur Ausführung einer Selbstkalibrierung der Justierung des Lasertrackers, verbunden mit einer vereinfachten Durchführung der Selbstkalibrierung. Dabei soll der Lasertracker dazu ausgebildet sein, eine solche Selbstkalibrierung seiner Justierung automatisch, insbesondere nach einem Aufstarten des Geräts, ohne erforderliche Tätigkeiten oder Eingriffe eines Benutzers, zu ermöglichen. Ausserdem sollen alle für eine solche Selbstkalibrierung erforderlichen Komponenten in der Koordinaten-Messvorrichtung bzw. dem Lasertracker integriert bzw. daran fest angeordnet sein.

Diese Aufgabe wird durch die Verwirklichung der kennzeichnenden Merkmale der unabhängigen Ansprüche gelöst. Merkmale, die die Erfindung in alternativer oder vorteilhafter Weise weiterbilden, sind den abhängigen Patentansprüchen zu

entnehmen.

Die Aufgabe wird erfüllt durch eine selbstkalibrierende Koordinaten-Messvorrichtung, insbesondere einen selbstkalibrierenden Lasertracker, zur Bestimmung von Koordinaten von Raumpunkten. Nachfolgend beziehen sich alle Angaben bezüglich eines Lasertrackers auch auf eine entsprechende Koordinaten-Messvorrichtung. Der Lasertracker weist einen stationären Teil mit einer Basis, einen gegenüber der Basis um eine Vertikalachse rotierbaren Teil und eine zusammen mit dem rotierbaren Teil drehbare Strahlenkeinheit sowie eine Laserlichtquelle zur Bereitstellung eines durch die Strahlenkeinheit auszusendenden Laserstrahls mit einer Zielachse und einer Einstrahlungsrichtung auf einen anzuzielenden Zielpunkt oder Reflektor auf. Vorzugsweise ist an der Basis ein Neigungssensor zur Bestimmung einer Neigung in einer Horizontalrichtung und einer zur Horizontalrichtung senkrechten Vertikalrichtung angeordnet. Des Weiteren weist der Lasertracker eine Kippachse und eine Stehachse auf. In der Strahlenkeinheit ist ein Strahlteiler zur Umlenkung eines von dem Zielpunkt oder dem Reflektor zurückkehrenden Laserstrahls auf einen in der Strahlenkeinheit integrierten ersten positionssensitiven Flächendetektor integriert. Der positionssensitive Flächendetektor kann insbesondere ein erster PSD sein; es sind ebenso aber auch Bildsensoren wie CCD oder CMOS verwendbar. Ebenfalls bereitgestellt ist eine Auswerte- und Steuereinheit zur Bestimmung eines Auftreffpunkts der reflektierten Messstrahlung auf dem Flächendetektor zur Erzeugung eines Ausgangssignals zur Positionsbestimmung des Ziels und insbesondere zur Steuerung einer Zielverfolgungsfunktionalität.

Insbesondere kann der Lasertracker noch weitere gattungs-



gemässe Komponenten aufweisen, unter anderem eine Kamera zur Erfassung der räumlichen Ausrichtung des Ziels, und mindestens eine Kamera zur Groblokalisierung des Ziels, ausserdem zur Bereitstellung der Entfernungsmessfunktio-  
5 nalität einen Absolutdistanzmesser und ein Interferometer. Die Messstrahlung kann vorzugsweise durch einen Helium-Neon-Laserofen erzeugt werden.

Der erfindungsgemässe Lasertracker ist gekennzeichnet durch eine ausserhalb der Strahlenkeinheit, insbesondere an der  
10 Basis, angebrachte Kalibrierungsvorrichtung zur Verwendung mit einer Selbstkalibrierungsfunktionalität, im Rahmen derer Kalibrierungsparameter bezüglich einer Position und/oder Richtung der Messstrahlung bestimmbar sind, insbesondere ein Parallelversatz und eine Richtungsabweichung  
15 der Messstrahlung. Die Kalibrierungsvorrichtung weist erfindungsgemäss einen positionssensitiven Flächendetektor auf, vorzugsweise in Form eines zweiten PSD; es sind ebenso aber auch Bildsensoren wie CCD oder CMOS verwendbar. Der zweite PSD ist so positioniert, dass Messstrahlung von der  
20 Strahlenkeinheit auf ihn emittierbar ist. Die Auswert- und Steuereinheit ist erfindungsgemäss zudem ausgestaltet zur Bestimmung eines Auftreffpunkts von auf dem zweiten PSD auftreffender Messstrahlung, wodurch Kalibrierungsparameter bezüglich einer Position und/oder Richtung der Mess-  
25 strahlung bestimmbar sind.

Die Erfindung stellt damit einen Lasertracker bereit, mit welchem eine automatisch ablaufende Selbstkalibrierung der Justierung des Lasertrackers ohne erforderliche Tätigkeiten oder Eingriffe eines Benutzers ermöglicht wird.

30 In einer bevorzugten Ausführungsform ist im Rahmen der Selbstkalibrierungsfunktionalität durch den Lasertracker

eine Zweilagennmessung durchführbar, wobei im Rahmen der Zweilagennmessung in einer ersten und einer zweiten Ausrichtung der Strahlenkeinheit Messstrahlung auf den zweiten PSD emittierbar ist, insbesondere wobei die  
5 Strahlenkeinheit in der zweiten Ausrichtung gegenüber der ersten Ausrichtung bezüglich des Horizontalschwenkwinkels um  $180^\circ$  gedreht ist und/oder und dieser gegenüber „auf dem Kopf“ steht.

In jeder der beiden Ausrichtungen wird die Messstrahlung  
10 vorzugsweise zunächst auf einen zuvor bestimmten Servokontrollpunkt eingeregelt und anschliessend über die Winkelmessfunktionalität der Horizontalschwenkwinkel und der Vertikalschwenkwinkel bestimmt.

In einer weiteren bevorzugten Ausführungsform weist die  
15 Kalibrierungsvorrichtung ein optisches Element auf, das in Strahlrichtung der Messstrahlung vor dem zweiten positionsensitiven Flächendetektor angeordnet ist. Das optische Element ist dabei vorzugsweise an der Basis in einer bekannten räumlichen Beziehung zum zweiten position-  
20 sensitiven Flächendetektor bereitgestellt, sowie derart gestaltet und angeordnet, dass Kalibrierungsparameter bezüglich einer Richtung der Messstrahlung bestimmbar sind.

Vorzugsweise ist in Einstrahlungsrichtung auf den zweiten PSD vor diesem ein optisches Element als Bestandteil der  
25 Kalibrierungsvorrichtung vorgesehen, insbesondere teildurchlässig für die Messstrahlung.

In einer Ausführungsform ist dieses optische Element eine vor der zweiten PSD angebrachte Lochblende, die als Kollimator dient. Blende und PSD sind zueinander vorzugsweise  
30 wie in einer Lochkamera angeordnet. Die Richtung der Ziel-

achse kann dabei unabhängig von einem eventuell vorhandenen Versatz der Zielachse bestimmt werden. Vorteilhaft werden darüber hinaus keine hohen Ansprüche an eine exakte Ausrichtung der Lochkamera gestellt, da mit einer ausreichend dimensionierten PSD eine nicht orthogonale Ausrichtung der Lochkamera zur Zielachse kompensiert werden kann.

Vorzugsweise ist die Öffnung der Blende kleiner als der Strahldurchmesser. Unter anderem ermöglicht dies - selbst dann wenn der Strahldurchmesser nicht symmetrisch ist - ausreichend genau bestimmen zu können, wann die Messstrahlung mit der Lochkamera kollimiert ist. Wird der Strahl mittels Steh- und Kippachse in einem Raster über die Lochkamera bewegt, kann so die Intensitätsverteilung innerhalb des Strahls aufgezeichnet werden. Aus den einzelnen Beobachtungen lässt sich dann, ähnlich wie bei den Pixeln eines CCD- oder CMOS-Sensors, der Schwerpunkt berechnen. Dadurch, dass man jeder Beobachtung sowohl einen Positionswert auf der zweiten PSD, als auch einen Winkelwert des Lasertrackers zuordnen kann, wird die Lochkamera, d. h. deren Abbildungsmaßstab bzw. Kammerkonstante, vorteilhaft durch das Abrastern automatisch mitkalibriert. Das System ist demnach selbstkalibrierend und muss nur für die kurze Dauer des Abrasterns stabil bleiben. Es kann vorzugsweise auch ein optisches Gitter an der Blende vorgesehen sein, das bei einem Anstrahlen durch die Messstrahlung ein Interferenzmuster auf der Oberfläche des zweiten PSD erzeugt, insbesondere wobei das Interferenzmuster zu einer genauen Bestimmung eines Auftreffpunktes der Messstrahlung auf dem zweiten PSD verwendet werden kann.

In einer Ausführungsform ist das optische Element zur Reflexion eines Teiles der Messstrahlung als reflektierter Messstrahlung auf den ersten PSD ausgestaltet.

In einer besonderen Ausführungsform ist die vor der zweiten PSD angebrachte Lochblende als ein Retroreflektor ausgestaltet, beispielsweise - wie in der WO 01/09642 A1 oder in der EP 0 405 423 A2 beschrieben - als ein teilentspiegelter Tripelspiegel. Alternativ kann die Lochblende auch eine reflektierende Oberfläche aufweisen, insbesondere ausgestaltet als ein Planspiegel oder eine retroreflektierende Folie. In diesen Fällen ist die Öffnung der Lochblende vorzugsweise kleiner als der Strahldurchmesser der Messstrahlung, und die reflektierende Oberfläche grenzt vorzugsweise direkt an die Öffnung an. Ein erster Teil der Messstrahlung trifft somit auf dem zweiten PSD auf, während ein zweiter Teil der Messstrahlung durch die reflektierende Oberfläche oder den Retroreflektor auf den ersten PSD (retro-)reflektiert wird.

In einer Ausführungsform ist das optische Element als ein für die Messstrahlung teildurchlässiges Reflexionsmittel ausgestaltet.

Dabei kann das teildurchlässige Reflexionsmittel ein teildurchlässiger Planspiegel zur Bestimmung des Zielachsen-Richtungsfehlers mittels Autokollimation sein. Vorteilhaft können durch eine solche kombinierte Anordnung, bei der auf den teildurchlässigen Planspiegel auftreffendes Licht auf den in Einstrahlungsrichtung dahinter angeordneten PSD teilweise durchtritt, Messungen eines Zielachsen-Richtungsfehlers und eines Versatzes der Zielachse in einem Messvorgang kombiniert werden, was insbesondere auch eine Beschleunigung der Durchführung der Selbstkalibrierungsmessungen ermöglicht. Insbesondere kann der Planspiegel direkt auf der PSD-Oberfläche angeordnet sein.

Ausserdem kann das teildurchlässige Reflexionsmittel ein

teildurchlässiger Retroreflektor zur Bestimmung eines Strahlversatzes des auf den ersten PSD auftreffenden, reflektierten Laserstrahls sein. Dieser kann in Form eines Einzelreflektors, wie beispielsweise eines Prismas oder eines Corner Cubes ausgestaltet sein, beispielsweise ein teilentspiegelter Tripelspiegel - wie in der WO 01/09642 A1 oder in der EP 0 405 423 A2 beschrieben -, oder alternativ als eine retroreflektierende Folie oder ein starrer Rückstrahler aus Kunststoff und insbesondere zusammengesetzt aus Einzelprismen oder einzelnen reflektierenden Kugeln ausgebildet, wie in der Europäischen Patentanmeldung mit dem Aktenzeichen EP12198763.0 beschrieben. Vorteilhaft ist die Herstellung solcher aus kleinen Einzelreflektoren bestehenden Retroreflektoren mit relativ niedrigem Aufwand und daher auch entsprechend niedrigen Produktkosten verbunden, insbesondere wenn es sich dabei um in grossen Massen vertriebene Erzeugnisse handelt. Insbesondere kann ein solcher Retroreflektor direkt auf der PSD-Oberfläche angeordnet sein.

In einer weiteren Ausführungsform ist das optische Element ein Strahlteiler, und die Kalibrierungsvorrichtung weist zusätzlich einen Retroreflektor oder einen Planspiegel auf. Dabei sind die zweite PSD und der Retroreflektor oder der Planspiegel vermittelt des Strahlteilers von dem Laserstrahl dadurch gleichzeitig anzielbar, dass der Strahlteiler den Laserstrahl anteilig auf beide Elemente weiterleitet.

In einer weiteren Ausführungsform weist die Kalibrierungsvorrichtung an der Basis ein Reflexionsmittel auf, auf welches Messstrahlung von der Strahlenkeinheit zur Reflexion der Messstrahlung als reflektierter Messstrahlung auf den ersten positionssensitiven Flächendetektor emit-

tierbar ist, insbesondere wobei das Reflexionsmittel ein Retroreflektor ist und insbesondere wodurch ein Servokontrollpunkt als Teil der Kalibrierungsparameter bestimmbar ist.

- 5 Als Reflexionsmittel kommen für die genannten Ausführungsformen insbesondere Planspiegel, Retroreflektoren in Form von Einzelreflektoren und retroreflektierende Folien in Frage.

10 In einer weiteren Ausführungsform ist das optische Element eine optische Linse, mittels derer die Messstrahlung scharf und insbesondere punktförmig auf dem zweiten PSD abgebildet wird.

15 Alternativ oder zusätzlich zur oben beschriebenen Anordnung eines optischen Elementes vor dem zweiten PSD kann auch der PSD teildurchlässig für die Strahlung ausgestaltet und vor einem Retroreflektor oder einem Planspiegel angeordnet sein. Auch eine Kombination mehrerer optischer Elemente ist möglich, insbesondere bei Verwendung eines Strahlteilers.

20 Ein weiterer Gegenstand der Erfindung ist ein Selbstkalibrierungsverfahren für einen erfindungsgemässen Lasertracker. Der Lasertracker weist einen stationären Teil mit einer Basis, einen gegenüber der Basis um eine Vertikalachse rotierbaren Teil (Stütze) und eine zusammen mit der Stütze drehbare Strahlenkeinheit sowie eine Laserlicht-  
25 quelle zur Bereitstellung eines durch die Strahlenkeinheit auszusendenden Laserstrahls mit einer Zielachse und einer Einstrahlungsrichtung auf einen anzuzielenden Zielpunkt oder Reflektor auf. Vorzugsweise ist an der Basis ein Neigungssensor zur Bestimmung einer Neigung in einer  
30 Horizontalrichtung und einer zur Horizontalrichtung senk-

rechten Vertikalrichtung angeordnet. Des Weiteren weist der Lasertracker eine Kippachse und eine Stehachse auf. In der Strahlenkeinheit ist ein Strahlteiler zur Umlenkung eines von dem Zielpunkt oder dem Reflektor zurückkehrenden Laserstrahls auf einen ersten in der Strahlenkeinheit integrierten PSD integriert.

Als Teilschritt des Verfahrens wird optional mit dem Neigungssensor eine Neigung der Basis in einer Horizontalrichtung und einer zur Horizontalrichtung senkrechten Vertikalrichtung bestimmt.

Erfindungsgemäss weist das Verfahren als weitere Schritte auf:

- Aussenden eines Laserstrahls von der Strahlenkeinheit auf einen zweiten PSD, der an der Basis oder an der Stütze angebracht ist,
- Bestimmen eines Auftreffpunkts des Laserstrahls auf dem zweiten PSD und
- Bestimmen von Kalibrierungsparametern bezüglich einer Position und/oder Richtung des Laserstrahls basierend auf dem bestimmten Auftreffpunkt.

In einer bevorzugten Ausführungsform wird Messstrahlung auch auf ein Reflexionsmittel ausgesendet, insbesondere gleichzeitig. Dabei trifft ein erster Teil der Messstrahlung auf den zweiten PSD auf, und ein zweiter Teil der Messstrahlung wird vom Reflexionsmittel als reflektierte Messstrahlung auf den ersten positionssensitiven Flächendetektor reflektiert. Das Reflexionsmittel kann sowohl einen Retroreflektor als auch einen Planspiegel aufweisen. Das Verfahren beinhaltet dann auch ein Bestimmen eines Auftreffpunkts des Laserstrahls auf dem ersten PSD.

Gemäss einer bevorzugten Ausführungsform der Erfindung weist dieses Reflexionsmittel einen aus vielen Einzelprismen bestehenden Retroreflektor auf, wie in der Europäischen Patentanmeldung mit dem Aktenzeichen EP12198763.0 beschrieben. Gemäss dieser Ausführungsform des erfindungsgemässen Verfahrens wird durch eine entsprechende Bewegung der Strahlenkeinheit zeitlich sequentiell ein zweidimensionaler Verlauf des Auftreffpunkts des Laserstrahls auf einer Oberfläche des Retroreflektors, insbesondere mit einer zweidimensional kreisartigen oder schlaufenartigen geometrischen Kontur, erzeugt. Messdaten von sequentiell erfolgenden Reflexionen an im Strahlengang bewegten Einzelreflektoren des Retroreflektors werden gemittelt. Vorteilhaft können durch eine solche Führung des eingestrahnten Laserstrahls auf den aus vielen Einzelreflektoren bestehenden Reflektor nachteilige Effekte durch Fehlreflexionen oder sogar Ausfall von Reflexionen an nicht perfekt ausgebildeten Oberflächen des Retroreflektors vermindert oder sogar eliminiert werden.

In einer Ausführungsform weist das Verfahren als weiteren Schritt ein Erzeugen

- eines Schattenwurfs mittels einer Lochblende auf,
- eines Interferenzmusters mittels eines optischen Gitters auf und/oder
- einer scharfen Abbildung der Messstrahlung auf dem zweiten PSD einer optischen Linse auf.

In einer weiteren Ausführungsform weist das Verfahren als weiteren Schritt ein Bewegen der Messstrahlung in einem Raster über eine in Strahlrichtung der Messstrahlung vor dem zweiten positionssensitiven Flächendetektor angeordnete Lochblende auf, insbesondere zum Ermitteln einer Intensi-



tätsverteilung innerhalb der Messstrahlung und/oder eines Schwerpunkts der Messstrahlung auf dem zweiten PSD.

In einer weiteren Ausführungsform weist das Verfahren als weitere Schritte auf:

- 5 • ein Aussenden von Messstrahlung auf einen Retroreflektor,
- ein Erzeugen einer Retroreflexion einer auf dem Retroreflektor auftreffenden Messstrahlung als einer reflektierten Messstrahlung,
- 10 • ein Bestimmen eines Auftreffpunktes der von dem Retroreflektor reflektierten Messstrahlung auf dem ersten PSD, und
- ein Bestimmen eines Servokontrollpunkts.

In einer weiteren Ausführungsform weist das Verfahren als  
15 weiteren Schritt ein gleichzeitiges Aussenden der Messstrahlung auf den zweiten PSD und auf ein Reflexionsmittel auf, wobei ein erster Teil der Messstrahlung auf den zweiten PSD auftrifft, und ein zweiter Teil der Messstrahlung vom Reflexionsmittel als reflektierte Messstrahlung auf den ersten PSD reflektiert wird. Das  
20 Reflexionsmittel kann insbesondere einen Retroreflektor oder einen Planspiegel aufweisen, und ausserdem für die Messstrahlung teildurchlässig gestaltet sein.

In einer weiteren Ausführungsform weist das Verfahren eine  
25 Zweilagennmessung auf, in deren Rahmen das Aussenden der Messstrahlung auf den zweiten PSD in einer ersten und einer zweiten Ausrichtung der Strahlenkeinheit erfolgt. Dabei ist die Strahlenkeinheit in der zweiten Ausrichtung gegenüber der ersten Ausrichtung bezüglich des Horizontal-  
30 schwenkwinkels insbesondere um  $180^\circ$  gedreht. Die Zweilagenn-

messung umfasst ausserdem ein Bestimmen des Auftreffpunkts der Messstrahlung auf dem zweiten PSD für beide Ausrichtungen der Strahlenkeinheit.

Der erfindungsgemässe Lasertracker und das erfindungsgemässe Selbstkalibrierungsverfahren werden nachfolgend anhand von in den Zeichnungen schematisch dargestellten konkreten Ausführungsbeispielen rein beispielhaft näher beschrieben, wobei auch auf weitere Vorteile der Erfindung eingegangen wird. Im Einzelnen zeigen:

- 10 Fig. 1 einen erfindungsgemässen Lasertracker und ein Messhilfsmittel;
- Fig. 2 einen erfindungsgemässen Lasertracker in einer Frontansicht;
- 15 Fig. 3a-b eine Verwendung eines Retroreflektors als Kalibrierungsvorrichtung zur Bestimmung eines Strahlversatzes des auf den ersten PSD auftreffenden, zurückkehrenden Laserstrahls;
- Fig. 4 eine erste Ausführungsform der erfindungsgemässen Kalibrierungsvorrichtung, aufweisend einen zweiten PSD;
- 20 Fig. 5a-b eine Zweilagennmessung zur Bestimmung eines Zielachsen-Richtungsfehlers des eingestrahlteten Laserstrahls mit der ersten Ausführungsform der erfindungsgemässen Kalibrierungsvorrichtung;
- 25 Fig. 6a-b eine Zweilagennmessung zur Bestimmung eines Zielachsen-Richtungsfehlers des eingestrahlteten Laserstrahls mit einer zweiten Ausführungsform der erfindungsgemässen Kalibrierungsvorrichtung, aufweisend einen zweiten PSD hinter einem halbdurch-

lässigen Planspiegel;

Fig. 7a-b eine Bestimmung eines Zielachsen-Richtungsfehlers des eingestrahlteten Laserstrahls mit einer dritten Ausführungsform der erfindungsgemässen Kalibrierungsvorrichtung, aufweisend einen zweiten PSD hinter einer Lochblende;

Fig. 8a-b einen Lasertracker mit einer vierten Ausführungsform der erfindungsgemässen Kalibrierungsvorrichtung, aufweisend einen zweiten PSD und einen Retroreflektor, die in die Basis integriert sind; und

Fig. 9a-d einen Lasertracker mit vier Varianten einer fünften Ausführungsform der erfindungsgemässen Kalibrierungsvorrichtung, aufweisend einen zweiten PSD und einen Planspiegel bzw. einen Retroreflektor, die gleichzeitig anzielbar angeordnet sind.

Figur 1 zeigt einen erfindungsgemässen Lasertracker 1, umfassend eine Basis 140, eine darauf angebrachte Stütze 120 mit einem Griff 121 und eine an zwei (nicht dargestellten) Holmen der Stütze 120 gelagerte Strahlenkeinheit 110. Der abgebildete Lasertracker 1 ist auf einem Stativ 150 angeordnet und misst mittels eines Laserstrahles 30 die Distanz zu einem auf einem Messhilfsmittel 80 befindlichen Retroreflektor 81. Das Messhilfsmittel 80 - hier beispielhaft als Messtaster ausgeführt - umfasst weiterhin eine Anzahl Zielmarkierungen 82, beispielsweise in Form von reflektierenden oder selbstleuchtenden Lichtpunkten, sowie einen Messkopf 83 zum Plazieren auf einem zu vermessenden Zielpunkt eines Zielobjektes 85.

Der dargestellte Lasertracker 1 beinhaltet eine Messkamera, die insbesondere als fokussierbares Vario-Kamerasystem mit variabler Vergrößerung ausgestaltet ist, um die auf dem Messhilfsmittel 80 angeordneten Zielmarkierungen 82 zu erfassen. Anhand der von der Messkamera aufgenommenen Positionen der Zielmarkierungen 82 ist die räumliche Ausrichtung des Messhilfsmittels 80 bestimmbar.

Um Bewegungen des Messhilfsmittels 80 zu erkennen und nachvollziehen zu können, sodass der Laserstrahl 30 auf den Retroreflektor 81 ausgerichtet bleibt, weist der Lasertracker 1 einen positionssensitiven Detektor (PSD) oder einen anderen optoelektronischen Sensor auf, insbesondere einen Tracking-Flächensensor, wie er beispielsweise in der WO 2007/079600 A1 geoffenbart ist.

Der PSD ist vorzugsweise in der Strahlenkeinheit 110 angeordnet und ermöglicht einer Auswerte- und Steuereinheit durch ein Erfassen der Ausrichtung des von einem Ziel, insbesondere dem Retroreflektor 81, reflektierten Laserstrahls das Nachführen der Ausrichtung des Laserstrahls 30. Durch das Nachführen der Laserstrahlausrichtung kann eine fortlaufende Zielverfolgung (Tracking) des Zielpunkts erfolgen und die Entfernung und Position des Zielpunkts fortlaufend relativ zum Messgerät bestimmt werden.

Figur 2 zeigt eine beispielhafte Ausführungsform eines erfindungsgemässen Lasertrackers 1 in einer Frontalansicht. Der Lasertracker 1 umfasst eine Basis 140, die auf einer Haltevorrichtung befestigbar ist, hier dargestellt in Form eines Stativs 150. Auf der Basis 140 ist eine Stütze 120 um die Vertikalachse 9 drehbar gelagert angebracht. Die Stütze 120 weist einen ersten Holm 126 und einen zweiten Holm 127 auf, die von der Stütze 20 aus nach oben ragen und

- 19 -

an welchen eine Strahlenkeinheit 110 mittels einer Welle 160 um die Horizontalachse 8 kippbar gelagert ist. An den beiden Holmen 126,127 ist ein Griff 121 für den Transport und die Handhabung des Lasertrackers 1 angebracht. Der Griff 121 kann fest mit den Holmen 126,127 verbunden sein, beispielsweise aus einem Guss mit diesen hergestellt oder angeschweisst sein, so dass er als zusätzlich stabilisierendes Element für die Holme 126,127 dient, insbesondere hinsichtlich eines Verbiegens.

10 An der Strahlenkeinheit 110 sind in dieser beispielhaften Ausführungsform mehrere Optiken vorgesehen, insbesondere eine Optik 112 einer Messkamera, sowie eine Laseraussende- und -empfangsoptik 111 einer optischen Distanzmessvorrichtung. Des weiteren weist die Strahlenkeinheit 110  
15 vorzugsweise eine Optik einer Lokalisierungskamera 114 zur Groblockalisierung des Messhilfsmittels 80 und eine Optik einer Übersichtskamera 116 zur Bereitstellung von Bildern für einen Benutzer auf.

Die Figuren 3a und 3b illustrieren die bekannte Verwendung einer Kalibrierungsvorrichtung in Form eines grossen Einzelreflektors 88, wie beispielsweise eines Prismas oder eines Corner Cubes, zur Bestimmung eines Strahlversatzes 61 des auf den positionssensitiven Detektor (PSD) 10 auftreffenden, zurückkehrenden Laserstrahls 31 gegenüber dem  
25 Detektorzentrum 15, sowie die Nachteile, die sich bei dieser Verwendung ergeben.

Gemäss der Ausrichtung der ausgesandten Messstrahlung 30 nach Figur 3a tritt diese exakt durch die Mitte des Strahlteilers 33 hindurch und trifft auch exakt im Zentrum des Einzel-Retroreflektors 88 derart auf, dass sie in sich als  
30 eine reflektierte Messstrahlung 31 durch den Strahl-

- 20 -

teiler 33 auf den PSD 10 mit einem Detektorzentrum 15 umgelenkt wird.

Auf dem PSD 10 trifft die reflektierte Messstrahlung 31 an einem in der Regel von dem Detektorzentrum 15 verschiedenen  
5 Punkt 13 auf. Wenn die Richtung und Positionierung der ausgesandten Messstrahlung 30 auf den Retroreflektor eingeregelt sind, ist dieser Auftreffpunkt mit einem sogenannten Servokontrollpunkt identisch, dessen genaue Bestimmung für weitere Massnahmen und Messungen zur Selbstkalibrierung des  
10 Lasertrackers wesentlich ist. Der dermassen bestimmte Servokontrollpunkt weist in der Regel einen Versatz 71 zum Detektorzentrum 15 auf.

Angegeben sind in Figur 3a des Weiteren eine Teleskop-Drehachse 8, um welche die Strahlenkeinheit 110 drehbar  
15 ist, ein Strahlversatz 61 zwischen einer Zentralachse durch die Drehachse 8 und dem zurückkehrenden Laserstrahl 31 und die Achsen 6 und 7. Gemäss der Situation nach Figur 3a können der Versatz 71 und der Strahlversatz 61 separat voneinander bestimmt werden.

20 Figur 3b illustriert eine Situation, gemäss derer der ausgesandte Laserstrahl 30 nicht mittig auf dem Einzelreflektor 88 auftrifft, aber der Abstand 71 auf dem PSD 10 und der Strahlversatz 61 der Zielachse zusammen korreliert bekannt sind. Gemäss dieser Situation trifft der ausge-  
25 sandte Laserstrahl 30 nicht mittig auf dem Zentrum des Einzel-Retroreflektors 88 auf, sondern auf einer ersten seitlichen Reflexionsfläche, und wird um dessen Zentrum herumgelenkt auf eine gegenüberliegende zweite (und dritte) Reflexionsfläche, von wo er als zurückkehrender Laserstrahl  
30 31 parallel versetzt zum ausgesandten Laserstrahl 30 reflektiert wird. In dem dargestellten Spezialfall trifft

- 21 -

er dann mit einem Wert Null des Versatzes 71 zum Detektorzentrum 15 dem PSD 10 auf.

Der Versatz 71 („*PSDOffset*“) und der Strahlversatz 61 („*ZAAbst*“) können durch einen beide Einzelparameter enthaltenden Gesamtversatz („*Offset'*“) auf dem PSD 10 bestimmt und dann durch ein einfaches Gleichungssystem voneinander separiert werden:

$$Richtung_{korrigiert} = \arctan\left(\frac{PSDOffset - ZAAbst}{2 \times Dist}\right) - Richtungsfehler \quad (1)$$

$$PSDOffset - ZAAbst = Offset' \quad (2)$$

10 Solange PSD-Offset (Versatz 71) und Zielachsenabstand (Strahlversatz 61) klein genug sind, bleibt dabei die Strahlüberdeckung zwischen ausgehenden und zurückkommenden Strahl bei einem Einsatz von Laserinterferometern (IFM) und absoluten Distanzmessern (ADM) für zuverlässige Messungen  
15 ausreichend gut. Für eine genaue Kalibrierung wird aber ein solcher Fall bevorzugt, bei dem kein Versatz auftritt.

Figur 4 zeigt eine erste Ausführungsform der erfindungsgemässen Kalibrierungsvorrichtung 2. Im Gegensatz zur in den Figuren 3a-b gezeigten Anordnung, weist diese Kalibrierungsvorrichtung 2 einen zweiten PSD 20 anstelle des  
20 Einzelreflektors 88 auf.

Gemäss der Ausrichtung der ausgesandten Messstrahlung 30 nach Figur 4 tritt diese exakt durch die Mitte des Strahlteilers 33 hindurch und trifft am Auftreffpunkt 14 auf dem  
25 zweiten PSD 20 auf. Insbesondere für eine Bestimmung der Zielachsenabstände kann der zweite PSD 20 hochauflösend als ein positionsempfindlicher Detektor oder eine Zeilenkamera mit einer grossen Vielzahl von Lichtnachweiselementen

(Pixels), aber auch als eine Photodiode mit einem lichtempfindlichen Bereich geringeren Durchmessers als der eingestrahnten Messstrahlung 30, wobei ein maximales Messsignal in der Strahlmitte ermittelt wird, als eine Vierquadrantendiode, als zwei rechtwinklig zueinander angeordnete Zeilenkameras oder als eine einzige Zeilenkamera mit einem Gitter ausgebildet sein.

In den Figuren 5a-b wird eine Zweilagennmessung mit der ersten Ausführungsform der erfindungsgemässen Kalibrierungsvorrichtung 2 aus Figur 4 gezeigt.

Zur Bestimmung der Abstände der Zielachse zu einer Stehachse und einer Kippachse ist aus dem Stand der Technik eine Zweilagennmessung mit einem am stationären Teil befestigten Prisma oder Corner Cube als Retroreflektor bekannt. Dabei werden zuvor bestimmte Werte für Zielachsen-Richtungsfehler, beruhend aus den in einer Zweilagennmessung bestimmten Winkelunterschieden und der Abstand zum Retroreflektor als bekannt vorausgesetzt. Erfindungsgemäss ist es jedoch vorteilhaft - bei einer ansonsten gleichartigen Systemkonfiguration und -anordnung - den Einzelreflektor, wie in Figur 4 gezeigt, durch einen zweiten PSD 20 zu ersetzen. Erfindungsgemäss gibt es für eine derartige Konfiguration zur Bestimmung der Zielachsenabstände 61 zwei alternative Vorgehensweisen:

Zum einen, gemäss der Darstellungen in Figuren 5a-b, die Anzielung eines für die Messungen in den beiden Lagen identischen Ortspunkts 12 auf dem zweiten PSD 20 und Bestimmung der Zielachsenabstände unter Berücksichtigung der an den Winkelencodern gemessenen Richtungen.



Zum anderen ein zweimaliges freies Positionieren der Messstrahlung 30 auf dem zweiten PSD 20, verbunden mit einer Bestimmung des Abstands des jeweiligen Auftreffpunkts auf dem zweiten PSD 20 zu dessen Detektorzentrum. Voraussetzung  
5 für diese zweite Vorgehensvariante ist eine vorangegangene Kalibrierung mit einer Bestimmung von Abbildungsmaßstab und Verdrehung, was mittels Abrastern der Oberfläche des zweiten PSD 20 mit der Messstrahlung 30, mittels deren Führung durch Bewegung der Stahlleneinheit 110 um die  
10 Steh- und Kippachse durchführbar ist.

Eine Weiterentwicklung der Erfindung als eine besonders vorteilhaften Ausführungsform ermöglicht eine Bestimmung der Zielachsenabstände in Verbindung mit, und nicht unabhängig von bzw. nach, einer Bestimmung des Zielachsen-  
15 Richtungsfehler, gemäss der Illustrationen durch Fig. 6a-b. Dazu ist in Strahlrichtung der Messstrahlung 30 vor dem zweiten PSD 20 ein teilweise lichtdurchlässiger Planspiegel 24 angeordnet, auf den die Messstrahlung 30 senkrecht eingestrahlt wird. Gemäss dieser Ausführungsform der  
20 Erfindung werden bei der Bestimmung der Zielachsen-Richtungsfehler auf dem Planspiegel 24 zugleich die zu bestimmenden Zielachsenabstände erkennbar, vorausgesetzt, dass die Zielachsen-Richtungsfehler eher gering sind, und aus den Signalen zu den Auftreffpunkten der teilweise durch-  
25 tretenden und auf den zweiten PSD 20 auftreffenden Messstrahlung 30 können dann die Zielachsenabstände in einer Weise wie vorangehend zu Figuren 5a-b beschrieben bestimmt werden. Da die Messstrahlung 30 auf den teildurchlässigen Planspiegel 24 senkrecht auftrifft, ergibt sich kein  
30 zusätzlicher Versatz durch einen Planplatten-Effekt, d. h. Strahlversatz 61' und Strahlversatz 61 sind gleich gross.

Für diese Ausführungsform der Erfindung ist ebenfalls eine

- 24 -

vorangegangene Kalibrierung mit einer Bestimmung von Abbildungsmaassstab und Verdrehung erforderlich, was mittels Abrasterns der Oberfläche der zweiten PSD 20 mit der Messstrahlung 30, mittels deren Führung durch Bewegung der Strahlenkeinheit 110 um die Steh- und Kippachse, durchführbar ist. Ausserdem muss die PSD 20 hinsichtlich ihrer lichtempfindlichen Oberfläche gross genug ausgebildet sein, um bei den grössten zu erwartenden Zielachsenabständen die eingestrahlte Messstrahlung 30 noch vollständig erfassen zu können. Vorteilhaft ist für diese Ausführungsform der Erfindung der zweite PSD 20 in Strahlrichtung möglichst nahe hinter dem teildurchlässigen Planspiegel 24 angeordnet, der bei einer solchen Konfiguration auch die Funktion eines Schutzglases vor dem zweiten PSD 20 erfüllt. Insbesondere kann die Oberfläche des zweiten PSD 20 auch teildurchlässig verspiegelt sein.

Die Figuren 7a-b zeigen eine dritte Ausführungsform der erfindungsgemässen Kalibrierungsvorrichtung 2, aufweisend einen zweiten PSD 20 hinter einer Lochblende 28, die als Kollimator dient. Blende 28 und PSD 20 sind vorzugsweise zueinander wie in einer Lochkamera angeordnet. Die Richtung der Zielachse 6 kann dabei unabhängig von einem eventuell vorhandenen Versatz 61 der Zielachse 6 bestimmt werden. Vorzugsweise ist die Öffnung der Blende 28 kleiner als der Strahldurchmesser der Messstrahlung 30.

Vorteilhaft werden darüber hinaus keine hohen Ansprüche an eine exakte Ausrichtung der Blendenachse 27 der Lochkamera gestellt, wie aus Figur 7b ersichtlich ist, da mit einer ausreichend dimensionierten PSD 20 eine nicht exakt orthogonale Ausrichtung zur Zielachse 6 kompensiert werden kann.

Die Figuren 8a-b zeigen schematisch einen erfindungsge-

mässen Lasertracker 1 gemäss Figuren 1 und 2 mit der mit der rotierbaren Stütze 120 verbundenen Strahlenkeinheit 110 und der stationären Basis 140. Der Lasertracker 1 weist eine vierte Ausführungsform der erfindungsgemässen Kalibrierungsvorrichtung auf. Diese weist einen zweiten PSD 20 und einen Retroreflektor 21 auf, die beide in die Basis 140 integriert sind.

In Figur 8a wird eine von einer (nicht dargestellten) Laserlichtquelle bereitgestellte Messstrahlung 30 durch die Strahlenkeinheit 110 auf einen in der Basis 140 integrierten Retroreflektor 21 ausgesendet, der gemäss der hier dargestellten Ausführungsform als ein Einzelreflektor ausgebildet ist. Dabei kann es sich beispielsweise um ein Prisma oder einen „Corner Cube“ handeln. Von dem Retroreflektor 21 wird die Messstrahlung 30 in der dargestellten Strahlausrichtung in sich als reflektierte Messstrahlung 31 zu einem in der Strahlenkeinheit 110 integrierten Strahlteiler 33 reflektiert. Von dem Strahlteiler 33 wird die reflektierte Messstrahlung 31 auf einen in der Strahlenkeinheit 110 integrierten ersten PSD 10 umgelenkt. Zusätzlich ist in der Basis 140 ein zweiter PSD 20, verbunden mit einer Datenverarbeitungseinheit 29 der Auswerte- und Steuereinheit des Lasertrackers 1 für eine Bestimmung einer Strahlausrichtung bezüglich Horizontal- und Vertikalrichtung, angeordnet.

Die Darstellung gemäss Figur 8a illustriert eine Anordnung für eine Bestimmung eines Strahlversatzes der auf den ersten PSD 10 auftreffenden, reflektierten Messstrahlung 31 gegenüber dem Detektorzentrum und/oder eines Versatzes bzw. Abstands zwischen einer mit der Messstrahlung 30 assoziierten Zielachse für eine Selbstkalibrierung der Justierung des Lasertrackers 1 und insbesondere seiner Strahlenke-

einheit 110.

Dabei entspricht die Verwendung eines Corner Cube als Retroreflektor 21 einer Anordnung zur Bestimmung eines Strahlversatzes, wie sie beispielsweise aus den Dokumenten  
5 US 2009/0109426 und WO 2005/026772 bekannt ist.

Figur 8b illustriert in einer ansonsten der Darstellung von Figur 8a entsprechenden Anordnung die Ausrichtung der Strahlenkeinheit 110 zur Aussendung der Messstrahlung 30 auf den zweiten PSD 20 zur Bestimmung eines Richtungs-  
10 fehlers der Zielachse der ausgesandten Messstrahlung 30, durch Bestimmung eines Auftreffpunkts der Messstrahlung 30 auf diesem zweiten PSD 20.

In den Figuren 9a-c werden drei beispielhafte Varianten einer fünften Ausführungsform der erfindungsgemässen Kalibrierungsvorrichtung gezeigt. In dieser Ausführungsform  
15 weist die Kalibrierungsvorrichtung 2 einen zweiten PSD 20 und ein Reflexionsmittel auf, wobei die beiden Elemente derart zueinander angeordnet sind, dass sie mit der Messstrahlung 30 gleichzeitig anzielbar sind. Das Reflexions-  
20 mittel kann jeweils als ein Planspiegel 24 oder als ein Retroreflektor 22 ausgestaltet sein.

Vorzugsweise kann ein Retroreflektor 22 in dieser Ausführungsform - wie in der Europäischen Patentanmeldung mit dem Aktenzeichen EP12198763.0 beschrieben - zur Erzeugung  
25 einer versatzfreien, koaxialen Retroreflexion einer auf ihm auftreffenden Messstrahlung 30 ausgebildet sein, ohne dabei einen Versatz der reflektierten Messstrahlung 31 zur Richtung der auftreffenden Messstrahlung 30 zu erzeugen. Insbesondere ist der Retroreflektor 22 dazu als eine  
30 retroreflektierende Folie oder ein starrer Rückstrahler aus

Kunststoff ausgebildet, und/oder weist eine Vielzahl reflektierender Kugeln und/oder Prismen auf.

In Figur 9a ist eine erste Variante dargestellt, in welcher die Kalibrierungsvorrichtung 2 einen zweiten Strahlteiler 23 aufweist, der die Messstrahlung 30 auf den zweiten PSD 20 und einen Planspiegel 24 leitet. Die vom Planspiegel 24 reflektierte Messstrahlung 31 wird über den zweiten Strahlteiler 23 und den ersten Strahlteiler 33 auf den ersten PSD 10 geleitet.

In Figur 9b ist eine zweite Variante dargestellt, in der ein als eine retroreflektierende Folie oder ein starrer Rückstrahler ausgebildete Retroreflektor 22 teildurchlässig für die Messstrahlung 30 gestaltet ist, sodass ein erster Teil der Messstrahlung 30 auf den zweiten PSD 20 gelangt, und ein zweiter Teil der Messstrahlung 30 als reflektierte Messstrahlung 31 vom Retroreflektor 22 über den ersten Strahlteiler 33 auf den ersten PSD 10 reflektiert wird.

In Figur 9c ist eine dritte Variante dargestellt, in der ein Retroreflektor 21 in Form eines teilentspiegelten Tripelspiegels vor dem zweiten PSD 20 positioniert ist, sodass ein erster Teil der Messstrahlung 30 auf den zweiten PSD 20 gelangt, und ein zweiter Teil der Messstrahlung 30 als reflektierte Messstrahlung 31 vom Retroreflektor 22 über den ersten Strahlteiler 33 auf den ersten PSD 10 reflektiert wird.

In Figur 9d ist eine vierte Variante dargestellt, in der der zweite PSD 20 teildurchlässig für die Messstrahlung 30 gestaltet ist, sodass ein Teil der auf den zweiten PSD 20 auftreffenden Messstrahlung 30 auf den Retroreflektor 22 gelangt und von diesem als reflektierte Messstrahlung 31

über den ersten Strahlteiler 33 auf den ersten PSD 10 reflektiert wird.

Es versteht sich, dass diese dargestellten Figuren nur mögliche Ausführungsbeispiele schematisch darstellen. Die  
5 verschiedenen Ansätze können ebenso miteinander sowie mit Verfahren und Geräten des Standes der Technik kombiniert werden.

## Patentansprüche

1. Lasertracker (1) zur Positionsbestimmung eines Ziels (80) sowie insbesondere zur fortlaufenden Verfolgung des Ziels (80), aufweisend
- 5
- eine Strahlquelle zur Erzeugung von Messstrahlung (30),
  - eine eine Stehachse (9) definierende Basis (140),
  - eine Stütze (120), die eine im Wesentlichen orthogonal zur Stehachse (9) stehende Kippachse (8)
- 10 definiert, wobei die Stütze (120) relativ zur Basis (140) um die Stehachse (9) motorisiert schwenkbar ist und ein Horizontalschwenkwinkel durch eine Ausrichtung der Stütze (120) relativ zur Basis (140) definiert wird,
- 15
- eine um die Kippachse (8) relativ zur Stütze (120) motorisiert schwenkbare Strahlenkeinheit (110), wobei ein Vertikalschwenkwinkel durch eine Ausrichtung der Strahlenkeinheit (110) relativ zur Stütze (120) definiert wird, zur Emission und
- 20 Ausrichtung der Messstrahlung (30) und zum Empfang von zumindest einem Teil der am Ziel (80) reflektierten Messstrahlung (31),
- Winkelmessfunktionalität zur Bestimmung des Horizontalschwenkwinkels und des
- 25 Vertikalschwenkwinkels,
- Entfernungsmessfunktionalität,
  - einen ersten positionssensitiven Flächendetektor (10) und
  - eine Auswerte- und Steuereinheit zur Bestimmung
- 30 eines Auftreffpunkts (13) der reflektierten Messstrahlung (31) auf dem Flächendetektor (10) zur Erzeugung eines Ausgangssignals zur Positionsbestimmung des Ziels (80) und insbesondere zur Steuerung einer Zielverfolgungsfunktionalität,

- 30 -

wobei der Lasertracker (1) ausserdem eine Kalibrierungsvorrichtung (2) aufweist zur Verwendung mit einer Selbstkalibrierungsfunktionalität, im Rahmen derer Kalibrierungsparameter bezüglich einer Position und/oder Richtung der Messstrahlung (30) bestimmbar sind,

**dadurch gekennzeichnet, dass**

- die Kalibrierungsvorrichtung (2) an der Basis (140) einen zweiten positionssensitiven Flächendetektor (20) aufweist, auf welchen Messstrahlung (30) von der Strahlenkeinheit (110) emittierbar ist, und
- die Auswerte- und Steuereinheit ausgestaltet ist zur Bestimmung eines Auftreffpunkts (14) von auf dem zweiten positionssensitiven Flächendetektor (20) auftreffender Messstrahlung (30), wodurch mindestens ein Teil der Kalibrierungsparameter bezüglich einer Position und/oder Richtung der Messstrahlung (30) bestimmbar ist.

20

2. Lasertracker (1) nach Anspruch 1,

**dadurch gekennzeichnet, dass**

im Rahmen der Selbstkalibrierungsfunktionalität durch den Lasertracker (1) eine Zweilagennmessung durchführbar ist, wobei im Rahmen der Zweilagennmessung Messstrahlung (30) auf den zweiten positionssensitiven Flächendetektor (20) in einer ersten und einer zweiten Ausrichtung der Strahlenkeinheit (110) emittierbar ist, insbesondere wobei die Strahlenkeinheit (110) in der zweiten Ausrichtung gegenüber der ersten Ausrichtung bezüglich des Horizontalschwenkwinkels um 180° gedreht ist.

25

30

3. Lasertracker (1) nach Anspruch 1 oder Anspruch 2,

**dadurch gekennzeichnet, dass**

35



die Kalibrierungsvorrichtung (2) ein optisches Element aufweist, das in Strahlrichtung der Messstrahlung (30) vor dem zweiten positionssensitiven Flächendetektor (20) angeordnet ist, insbesondere wobei

5 das optische Element

- an der Basis (140) in einer bekannten räumlichen Beziehung zum zweiten positionssensitiven Flächendetektor (20) bereitgestellt ist, und
- derart gestaltet und angeordnet ist, dass

10 Kalibrierungsparameter bezüglich einer Richtung der Messstrahlung (30) bestimmbar sind.

4. Lasertracker (1) nach Anspruch 3,  
**dadurch gekennzeichnet**, dass

15 das optische Element eine Lochblende (28) mit mindestens einer für die Messstrahlung (30) durchlässigen Öffnung aufweist, insbesondere wobei

- die Öffnung der Lochblende (28) kleiner ist als ein Durchmesser der Messstrahlung (30),
- der Lasertracker (1) zu einem Bewegen der Messstrahlung (30) in einem Raster über die Lochblende (28) ausgestaltet ist, und/oder
- die Lochblende (28) zur Erzeugung eines Interferenzmusters auf dem zweiten

20 positionssensitiven Flächendetektor (20) ein optisches Gitter aufweist.

5. Lasertracker (1) nach Anspruch 4,  
**dadurch gekennzeichnet**, dass

30 die Lochblende (28) zur Reflexion eines Teiles der Messstrahlung (30) auf den ersten positionssensitiven Flächendetektor (10) ein Reflexionsmittel (21, 22, 24) aufweist, insbesondere wobei das Reflexionsmittel (21, 22, 24)

- auf einer der Strahlenkeinheit (110) zugewandten Oberfläche der Lochblende (28) angebracht ist oder eine solche Oberfläche bildet, und/oder
- an die Öffnung der Lochblende (28) grenzt.

5

6. Lasertracker (1) nach Anspruch 3,

**dadurch gekennzeichnet,** dass

das optische Element zur Reflexion eines Teiles der Messstrahlung (30) als reflektierter Messstrahlung (31) auf den ersten positionssensitiven Flächendetektor (10)

10

- als ein für die Messstrahlung (30) teildurchlässiges Reflexionsmittel (21, 22, 24) oder

- als ein Strahlteiler (23), der dazu ausgestaltet ist, Messstrahlung (30) teilweise auf den zweiten positionssensitiven Flächendetektor (20) und

15

teilweise auf ein Reflexionsmittel (21, 22, 24) zu leiten,

ausgestaltet ist.

20 7. Lasertracker (1) nach einem der vorhergehenden Ansprüche,

**dadurch gekennzeichnet,** dass

die Kalibrierungsvorrichtung (2) an der Basis (140) ein Reflexionsmittel (21, 22, 24) aufweist, auf welches

25

Messstrahlung (30) von der Strahlenkeinheit (110) zur Reflexion der Messstrahlung (30) als reflektierter

Messstrahlung (31) auf den ersten positionssensitiven Flächendetektor (10) emittierbar ist, insbesondere

wodurch ein Servokontrollpunkt als Teil der

30

Kalibrierungsparameter bestimmbar ist.

8. Lasertracker (1) nach einem der Ansprüche 5 bis 7,

**dadurch gekennzeichnet,** dass

das Reflexionsmittel (21, 22, 24) mindestens aufweist

35

- einen Planspiegel (24),

- einen Retroreflektor (21), der als Prisma oder als Corner Cube ausgestaltet ist, oder
  - einen Retroreflektor (22), der ausgebildet ist zur Erzeugung einer versatzfreien, coaxialen Retroreflexion einer auf ihm auftreffenden Messstrahlung (30), ohne dabei einen Versatz der reflektierten Messstrahlung (31) zur Richtung der auftreffenden Messstrahlung (30) zu erzeugen, insbesondere wobei der Retroreflektor (22) als eine retroreflektierende Folie oder ein Mikroprismen-Array, insbesondere aus Kunststoff oder Glas, ausgebildet ist, und/oder eine Vielzahl reflektierender Kugeln und/oder Prismen aufweist.
- 5
- 10
- 15 9. Lasertracker (1) nach einem der vorhergehenden Ansprüche,  
**gekennzeichnet durch**
- eine erste Kamera (112) zur Erfassung der räumlichen Ausrichtung des Ziels (80), und
  - mindestens eine zweite Kamera (114) zur Groblokalisierung des Ziels (80),  
und/oder dadurch, dass
  - die Messstrahlung (30) ein Laserstrahl ist, und
  - der Lasertracker (1) einen Absolutdistanzmesser  
und/oder ein Interferometer aufweist.
- 20
- 25
10. Selbstkalibrierungsverfahren für einen Lasertracker (1), insbesondere nach einem der Ansprüche 1 bis 9, wobei der Lasertracker mindestens aufweist:
- eine Strahlquelle zur Erzeugung von Messstrahlung (30),
  - eine Stehachse (9) definierende Basis (140),
  - eine Stütze (120), die eine im Wesentlichen orthogonal zur Stehachse (9) stehende Kippachse (8) definiert, wobei die Stütze (120) relativ zur
- 30
- 35

- 34 -

Basis (140) um die Stehachse (9) motorisiert schwenkbar ist und ein Horizontalschwenkwinkel durch eine Ausrichtung der Stütze (120) relativ zur Basis (140) definiert wird,

- 5
- eine um die Kippachse (8) relativ zur Stütze (120) motorisiert schwenkbare Strahlenkeinheit (110), wobei ein Vertikalschwenkwinkel durch eine Ausrichtung der Strahlenkeinheit (110) relativ zur Stütze (120) definiert wird, zur Emission und

10

Ausrichtung der Messstrahlung (30) und zum Empfang von zumindest einem Teil der am Ziel (80) reflektierten Messstrahlung (31), mit einem ersten positionssensitiven Flächendetektor (10) zur Bestimmung eines Auftreffpunkts (13) der

15

reflektierten Messstrahlung (31) auf dem ersten positionssensitiven Flächendetektor (10) und zur Erzeugung eines Ausgangssignals zur Steuerung einer Zielverfolgungsfunktionalität, und

    - eine Kalibrierungsvorrichtung (2) zur Verwendung mit

20

einer Selbstkalibrierungsfunktionalität, im Rahmen derer Kalibrierungsparameter bezüglich einer Position und/oder Richtung der Messstrahlung (30) bestimmbar sind,

**dadurch gekennzeichnet, dass**

25

die Kalibrierungsvorrichtung (2) einen zweiten positionssensitiven Flächendetektor (20) an der Basis (120) aufweist, und das Verfahren mindestens aufweist

- ein Aussenden von Messstrahlung (30) auf den zweiten
- 30
- ein Bestimmen eines Auftreffpunkts (14) der Messstrahlung (30) auf dem zweiten positionssensitiven Flächendetektor (20), und

- ein Bestimmen von Kalibrierungsparametern bezüglich einer Position und/oder Richtung der Messstrahlung (30).

5 11. Selbstkalibrierungsverfahren nach Anspruch 10,  
**gekennzeichnet durch**

- ein Erzeugen eines Schattenwurfs, eines Interferenzmusters und/oder einer scharfen Abbildung der Messstrahlung auf dem zweiten  
10 positionssensitiven Flächendetektor (20), insbesondere mittels einer Lochblende (28), eines optischen Gitters und/oder einer optischen Linse, und/oder
- einem Bewegen der Messstrahlung (30) in einem Raster  
15 über eine in Strahlrichtung der Messstrahlung (30) vor dem zweiten positionssensitiven Flächendetektor (20) angeordnete Lochblende (28), insbesondere zum Ermitteln einer Intensitätsverteilung innerhalb der Messstrahlung (30) und/oder  
20 eines Schwerpunkts der Messstrahlung (30) auf dem zweiten positionssensitiven Flächendetektor (20).

12. Selbstkalibrierungsverfahren nach Anspruch 10 oder  
Anspruch 11,

25 **gekennzeichnet durch**

- ein Aussenden von Messstrahlung (30) auf einen Retroreflektor (21, 22),
- ein Erzeugen einer Retroreflexion einer auf dem Retroreflektor (21, 22) auftreffenden  
30 Messstrahlung (30) als einer reflektierten Messstrahlung (31),
- ein Bestimmen eines Auftreffpunktes (13) der von dem Retroreflektor (21, 22) reflektierten  
Messstrahlung (31) auf dem ersten  
35 positionssensitiven Flächendetektor (10), und

- ein Bestimmen eines Servokontrollpunkts.

13. Selbstkalibrierungsverfahren nach einem der Ansprüche  
10 bis 12,

5 **gekennzeichnet durch**

ein gleichzeitiges Aussenden der Messstrahlung (30) auf  
den zweiten positionssensitiven Flächendetektor (20)  
und auf ein Reflexionsmittel (21, 22, 24), wobei

- ein erster Teil der Messstrahlung (30) auf den  
10 zweiten positionssensitiven Flächendetektor (20)  
auftrifft, und
  - ein zweiter Teil der Messstrahlung (30) vom  
Reflexionsmittel (21, 22, 24) als reflektierte  
Messstrahlung (31) auf den ersten  
15 positionssensitiven Flächendetektor (10) reflektiert  
wird,  
insbesondere wobei das Reflexionsmittel (21, 22, 24)
    - einen Retroreflektor (21, 22) und/oder einen  
Planspiegel (24) aufweist, und/oder
    - für die Messstrahlung (30) teildurchlässig ist.
- 20

14. Selbstkalibrierungsverfahren nach einem der Ansprüche  
10 bis 13,

**gekennzeichnet durch**

- eine Zweilagennmessung, in deren Rahmen das Aussenden  
25 der Messstrahlung (30) auf den zweiten  
positionssensitiven Flächendetektor (20) in einer  
ersten und einer zweiten Ausrichtung der  
Strahlenkeinheit (110) erfolgt, insbesondere wobei  
30 die Strahlenkeinheit (110) in der zweiten  
Ausrichtung gegenüber der ersten Ausrichtung  
bezüglich des Horizontalschwenkwinkels um  $180^\circ$   
gedreht ist, und
- ein Bestimmen des Auftreffpunkts (14) der  
35 Messstrahlung (30) auf dem zweiten

- 37 -

positionssensitiven Flächendetektor (20) für beide Ausrichtungen.

15. Computerprogrammprodukt mit Programmcode, der auf einem  
5 maschinenlesbaren Medium gespeichert ist oder als eine  
elektromagnetische Welle mit einem Programmcodesegment  
verkörpert wird, aufweisend computerausführbare  
Instruktionen zum Ausführen wenigstens der folgenden  
Schritte des Selbstkalibrierungsverfahrens nach einem  
10 der Ansprüche 10 bis 14:
- Aussenden von Messstrahlung (30) auf den zweiten  
positionssensitiven Flächendetektor (20),
  - Bestimmen eines Auftreffpunkts (12) der  
15 Messstrahlung (30) auf dem zweiten  
positionssensitiven Flächendetektor (20), und
  - Bestimmen von Kalibrierungsparametern bezüglich  
einer Position und/oder Richtung der  
20 Messstrahlung (30),  
insbesondere wenn der Programmcode auf einer Steuer-  
und Auswerteinheit eines Lasertrackers (1) nach einem  
der Ansprüche 1 bis 9 ausgeführt wird.

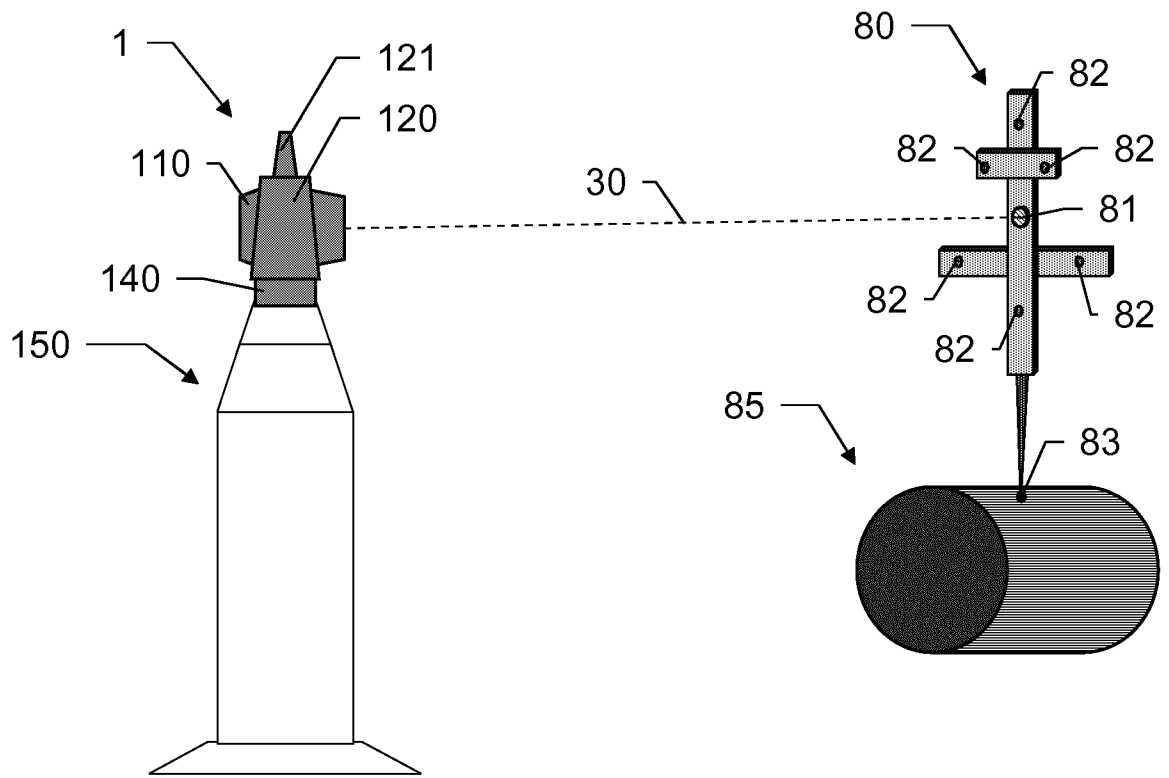


Fig. 1



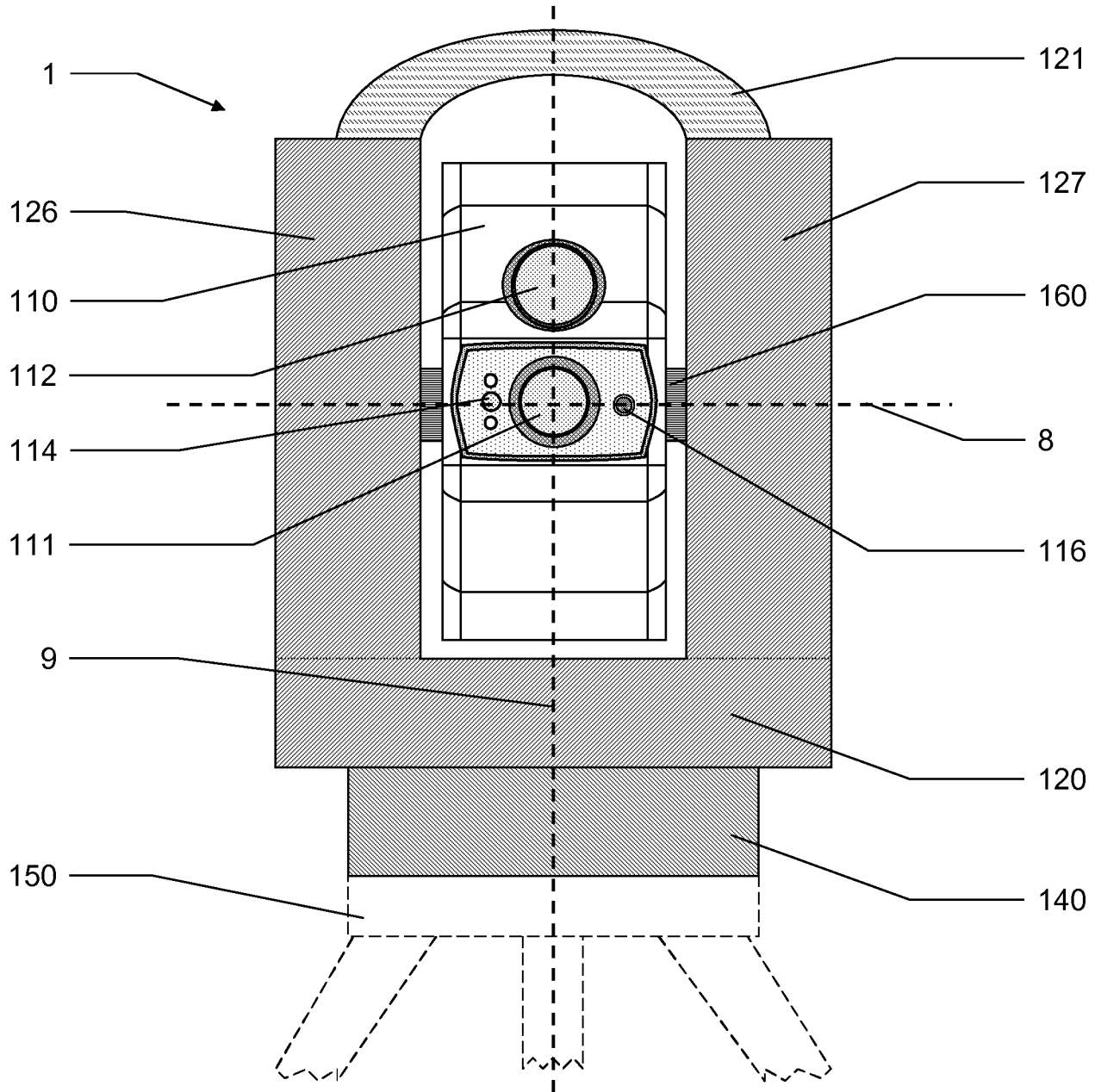


Fig. 2

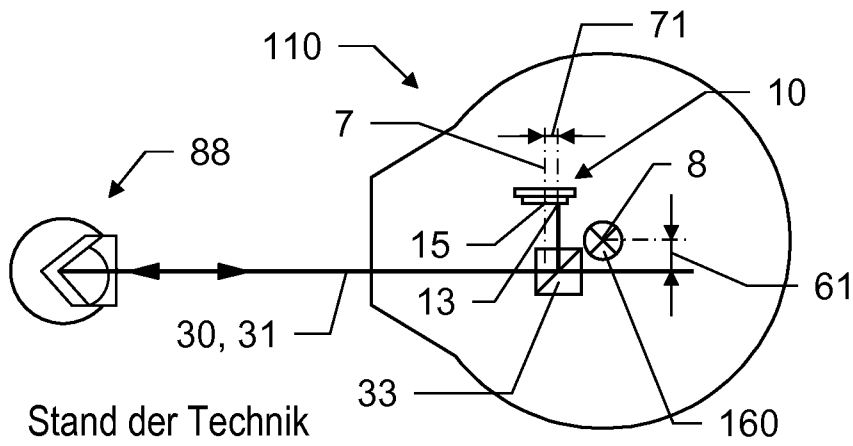


Fig. 3a

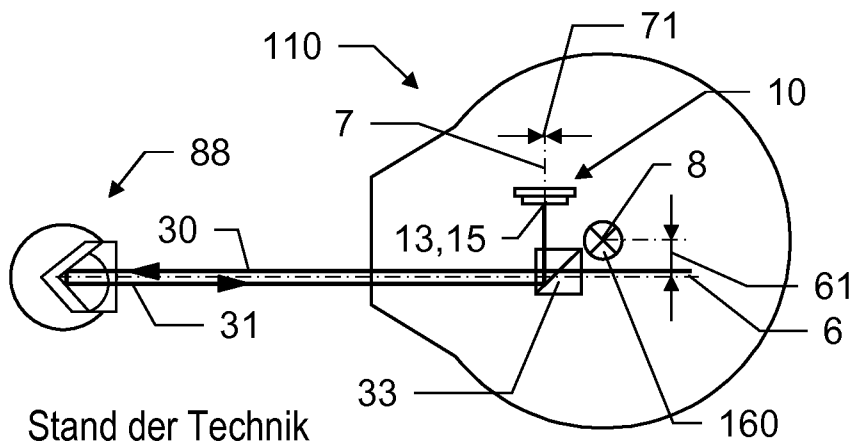


Fig. 3b

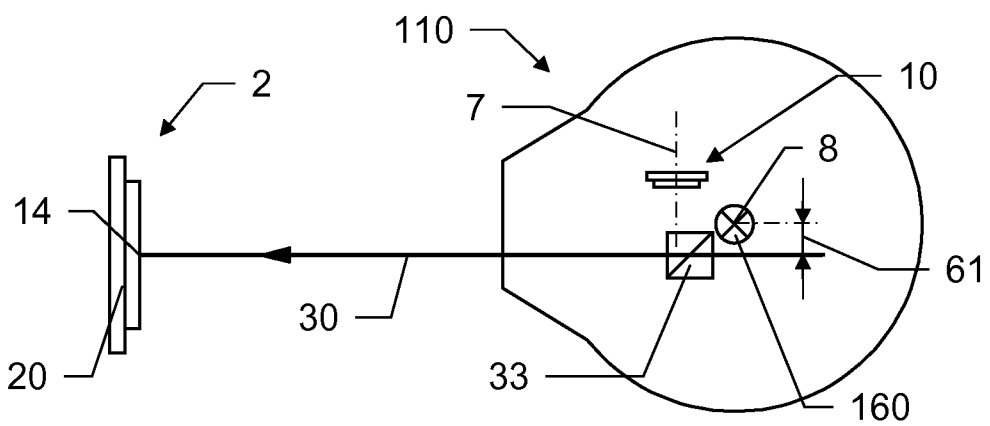


Fig. 4

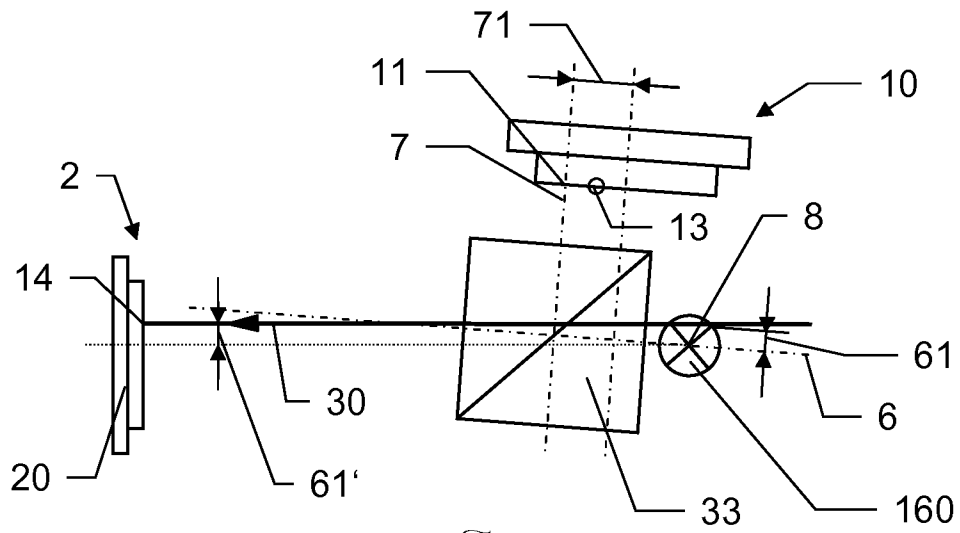


Fig. 5a

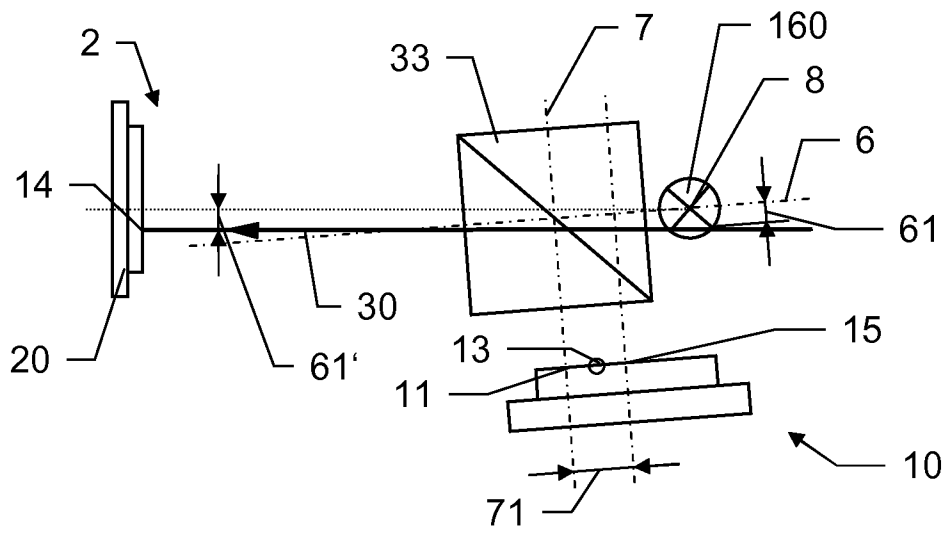
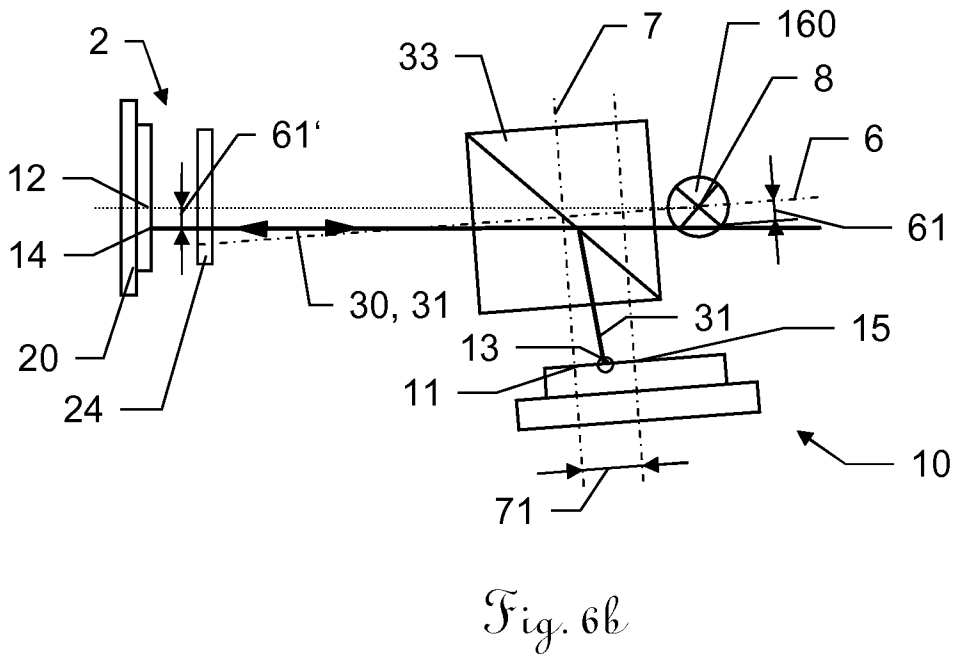
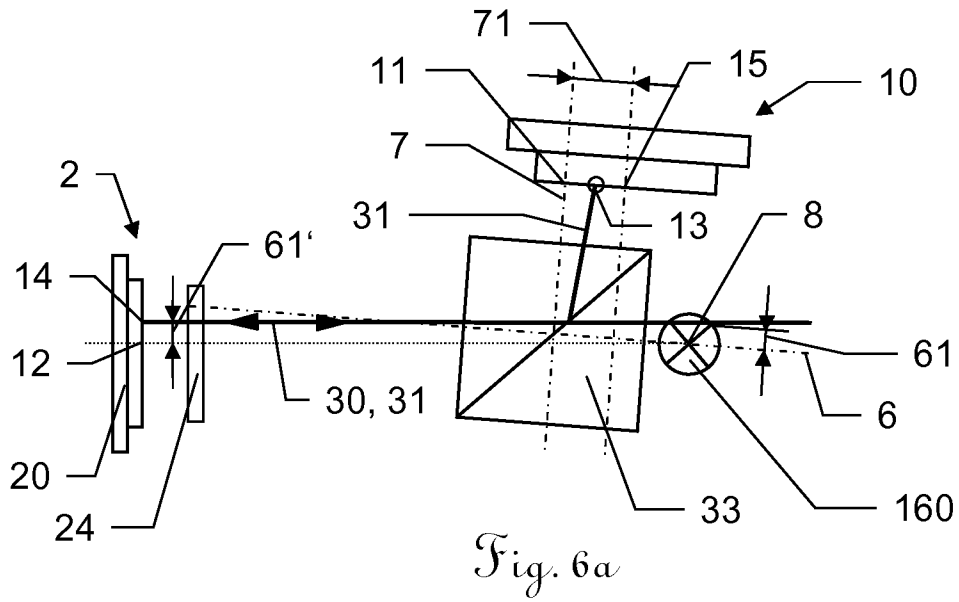


Fig. 5b



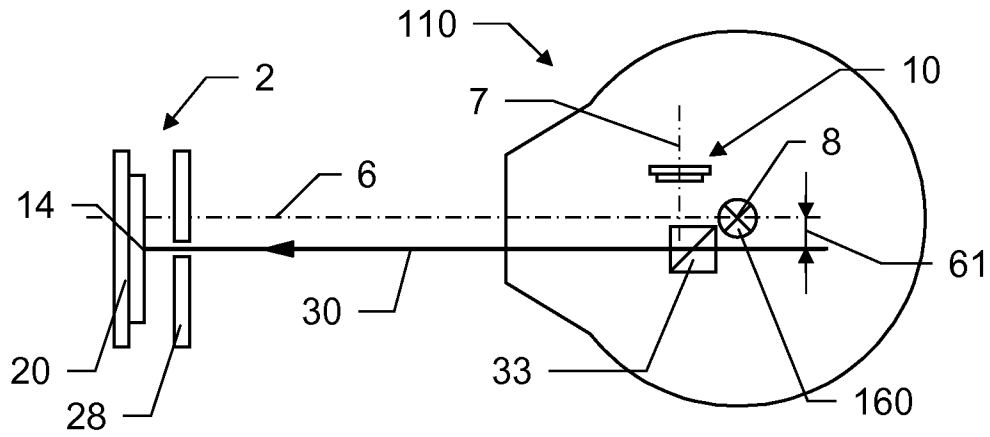


Fig. 7a

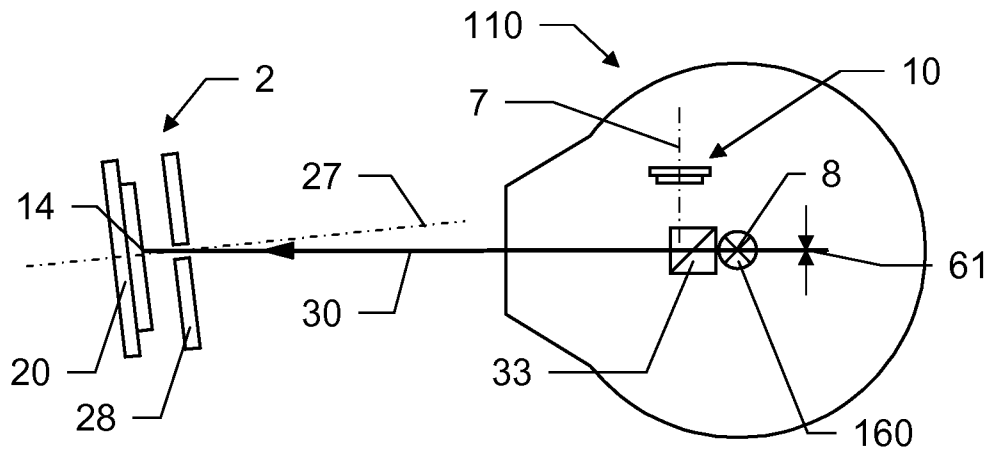


Fig. 7b

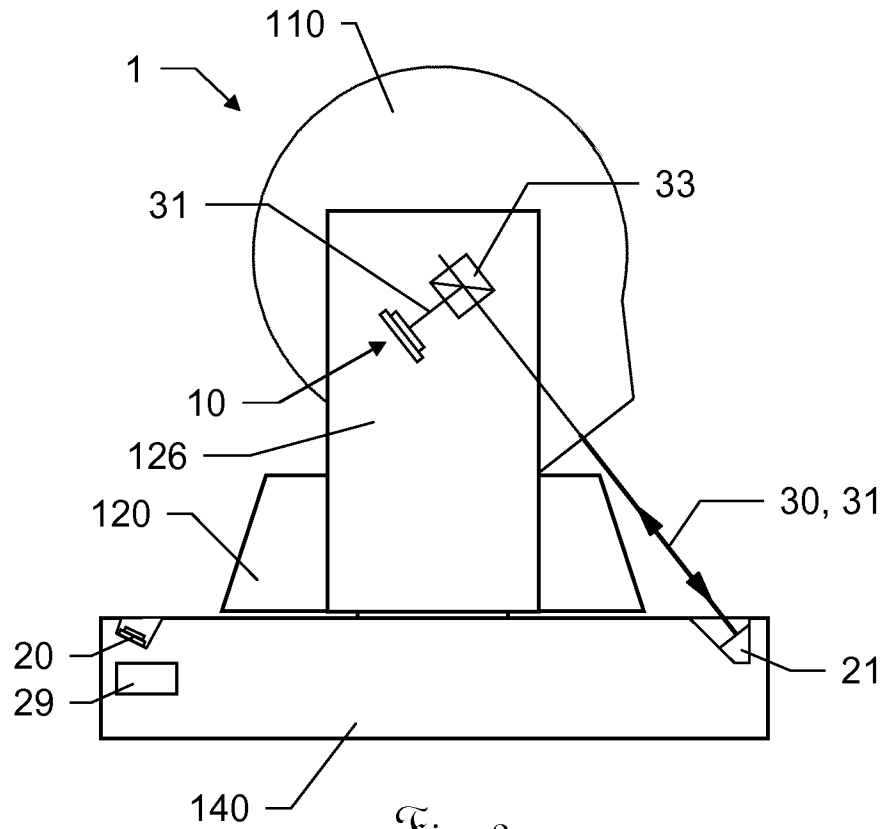


Fig. 8a

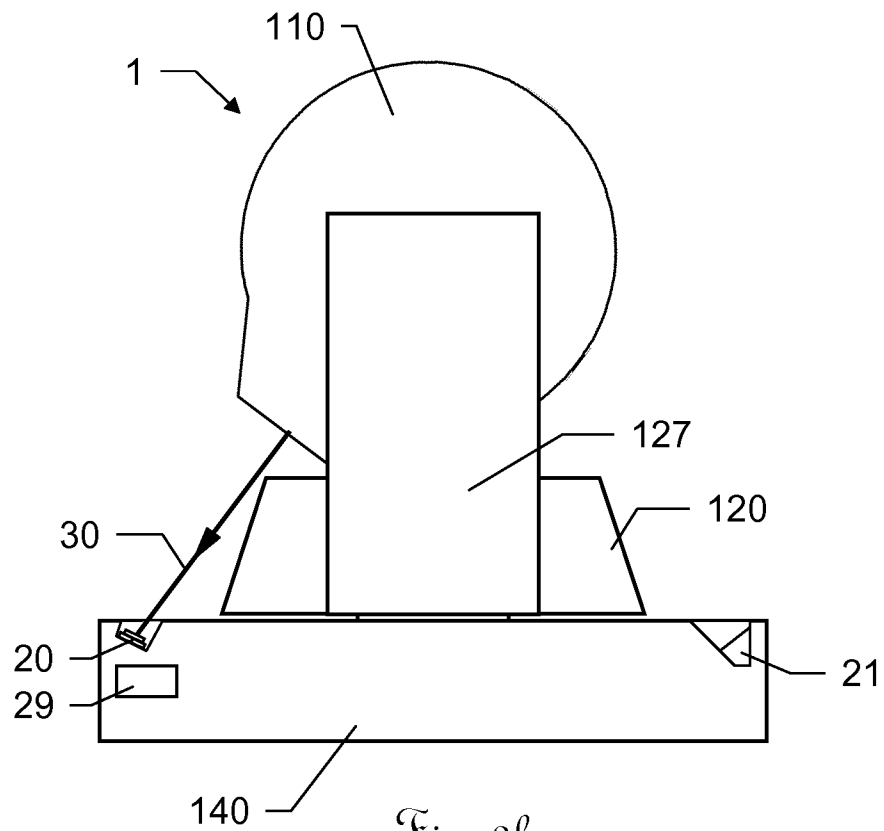
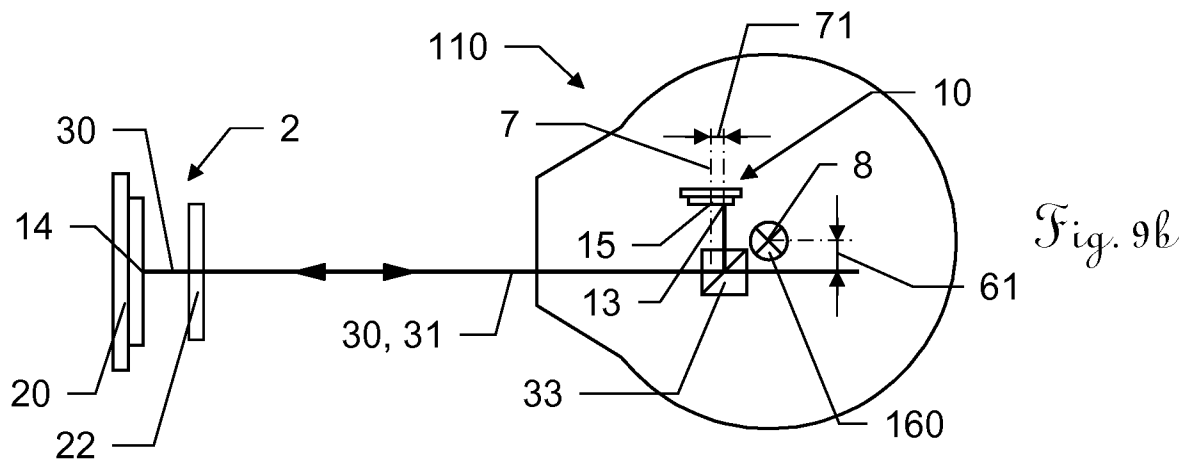
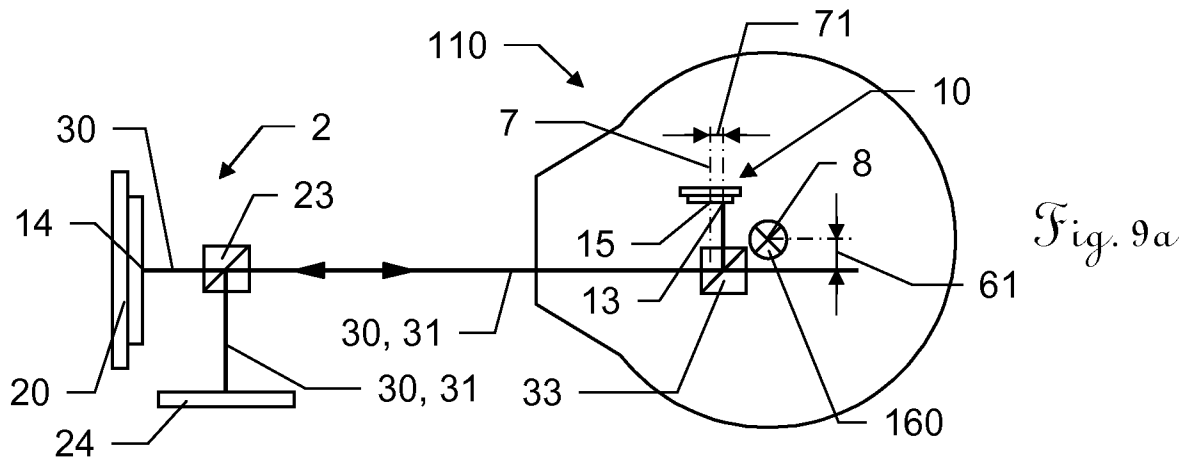


Fig. 8b



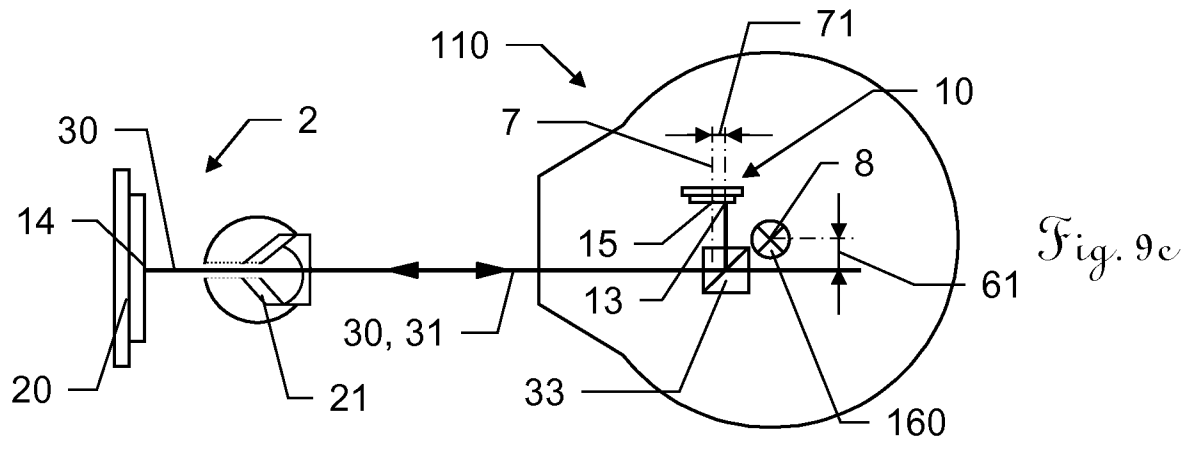


Fig. 9c

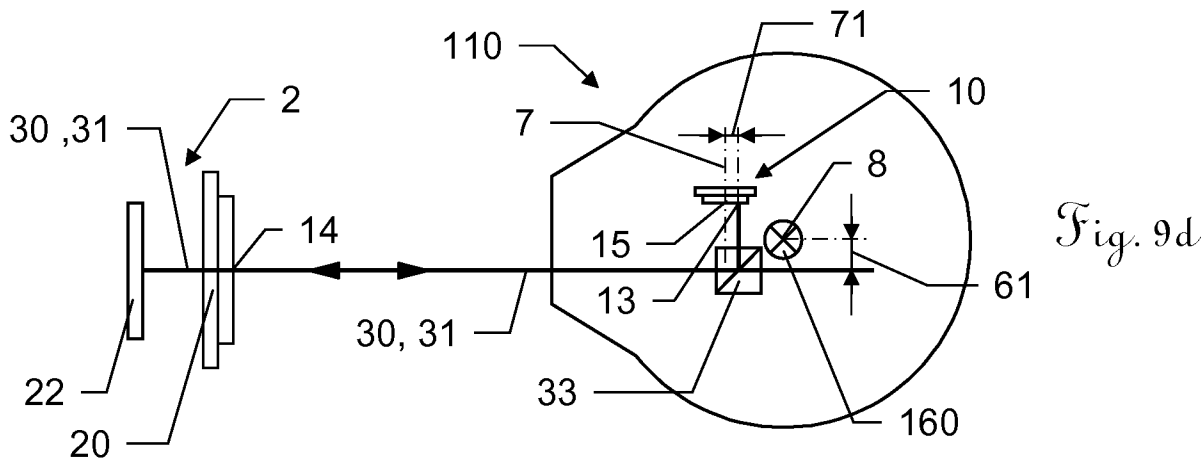


Fig. 9d



INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No  
PCT/EP2013/077453

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER  
INV. G01S17/02 G01S7/481 G01S7/497  
ADD.  
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  
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 practicable, search terms used)  
EPO-Internal, WPI Data

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT		
Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	US 2009/109426 A1 (CRAMER PETER G [US] ET AL) 30 April 2009 (2009-04-30) paragraphs [0001], [0017], [0018], [0046], [0002], [0025], [0019], [0033], [0037], [0025]; figures 1,4 -----	1-15
A	DE 199 41 638 C1 (ZEISS CARL JENA GMBH [DE]) 14 December 2000 (2000-12-14) column 5, lines 57-64; figures 1,5 -----	1-15
A	WO 2009/100773 A1 (TRIMBLE AB [SE]; SVANHOLM SET [SE]) 20 August 2009 (2009-08-20) page 10, lines 21-27; figure 1 -----	1-15

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	"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
"E" earlier application or patent but published on or after the international filing date	"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
"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)	"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
"O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means	"&" document member of the same patent family
"P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed	

Date of the actual completion of the international search <b>3 March 2014</b>	Date of mailing of the international search report <b>07/03/2014</b>
--	---

Name and mailing address of the ISA/ European Patent Office, P.B. 5818 Patentlaan 2 NL - 2280 HV Rijswijk Tel. (+31-70) 340-2040, Fax: (+31-70) 340-3016	Authorized officer <b>Metz, Carsten</b>
--	--

# INTERNATIONAL SEARCH REPORT

Information on patent family members

International application No PCT/EP2013/077453
---

Patent document cited in search report	Publication date	Publication date	Patent family member(s)	Publication date
US 2009109426	A1	30-04-2009	NONE	
<hr style="border-top: 1px dashed black;"/>				
DE 19941638	C1	14-12-2000	CH 694669 A5	31-05-2005
			DE 19941638 C1	14-12-2000
			GB 2354321 A	21-03-2001
			JP 2001082960 A	30-03-2001
			SE 0002920 A	28-02-2001
			US 6411372 B1	25-06-2002
<hr style="border-top: 1px dashed black;"/>				
WO 2009100773	A1	20-08-2009	CN 101932905 A	29-12-2010
			CN 101932906 A	29-12-2010
			US 2010303300 A1	02-12-2010
			US 2010309311 A1	09-12-2010
			WO 2009100773 A1	20-08-2009
			WO 2009100774 A1	20-08-2009
<hr style="border-top: 1px dashed black;"/>				

# INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Internationales Aktenzeichen

PCT/EP2013/077453

<b>A. KLASSIFIZIERUNG DES ANMELDUNGSGEGENSTANDES</b> INV. G01S17/02      G01S7/481      G01S7/497 ADD.		
Nach der Internationalen Patentklassifikation (IPC) oder nach der nationalen Klassifikation und der IPC		
<b>B. RECHERCHIERTE GEBIETE</b> Recherchierter Mindestprüfstoff (Klassifikationssystem und Klassifikationssymbole ) G01S		
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		
<b>C. ALS WESENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN</b>		
Kategorie*	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe der in Betracht kommenden Teile	Betr. Anspruch Nr.
A	US 2009/109426 A1 (CRAMER PETER G [US] ET AL) 30. April 2009 (2009-04-30) Absätze [0001], [0017], [0018], [0046], [0002], [0025], [0019], [0033], [0037], [0025]; Abbildungen 1,4 -----	1-15
A	DE 199 41 638 C1 (ZEISS CARL JENA GMBH [DE]) 14. Dezember 2000 (2000-12-14) Spalte 5, Zeilen 57-64; Abbildungen 1,5 -----	1-15
A	WO 2009/100773 A1 (TRIMBLE AB [SE]; SVANHOLM SET [SE]) 20. August 2009 (2009-08-20) Seite 10, Zeilen 21-27; Abbildung 1 -----	1-15
<input type="checkbox"/> Weitere Veröffentlichungen sind der Fortsetzung von Feld C zu entnehmen <input checked="" type="checkbox"/> 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" frühere Anmeldung oder Patent, die bzw. 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 Veröffentlichungen dieser Kategorie in Verbindung gebracht wird und diese Verbindung für einen Fachmann naheliegend ist "&" Veröffentlichung, die Mitglied derselben Patentfamilie ist		
Datum des Abschlusses der internationalen Recherche  3. März 2014		Absendedatum des internationalen Recherchenberichts  07/03/2014
Name und Postanschrift der Internationalen Recherchenbehörde Europäisches Patentamt, P.B. 5818 Patentlaan 2 NL - 2280 HV Rijswijk Tel. (+31-70) 340-2040, Fax: (+31-70) 340-3016		Bevollmächtigter Bediensteter  Metz, Carsten

**INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT**

Angaben zu Veröffentlichungen, die zur selben Patentfamilie gehören

Internationales Aktenzeichen

PCT/EP2013/077453

Im Recherchenbericht angeführtes Patentdokument	Datum der Veröffentlichung	Mitglied(er) der Patentfamilie	Datum der Veröffentlichung
US 2009109426	A1	30-04-2009 KEINE	
-----			
DE 19941638	C1	14-12-2000	
		CH 694669 A5	31-05-2005
		DE 19941638 C1	14-12-2000
		GB 2354321 A	21-03-2001
		JP 2001082960 A	30-03-2001
		SE 0002920 A	28-02-2001
		US 6411372 B1	25-06-2002
-----			
WO 2009100773	A1	20-08-2009	
		CN 101932905 A	29-12-2010
		CN 101932906 A	29-12-2010
		US 2010303300 A1	02-12-2010
		US 2010309311 A1	09-12-2010
		WO 2009100773 A1	20-08-2009
		WO 2009100774 A1	20-08-2009
-----			