

(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

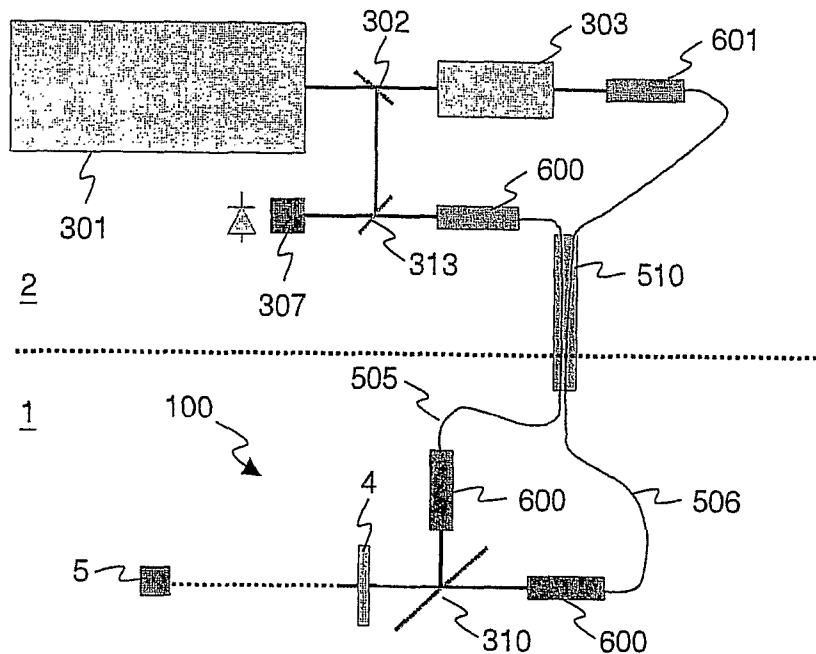
(10) Internationale Veröffentlichungsnummer
WO 2007/079600 A1

- (51) Internationale Patentklassifikation:
G01C 15/00 (2006.01)
- (21) Internationales Aktenzeichen: PCT/CH2007/000005
- (22) Internationales Anmeldedatum:
4. Januar 2007 (04.01.2007)
- (25) Einreichungssprache: Deutsch
- (26) Veröffentlichungssprache: Deutsch
- (30) Angaben zur Priorität:
59/06 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): **MEIER, Dietrich** [CH/CH]; Leimenweg 12, CH-5015 Niedererlinsbach (CH). **ZUMBRUNN, Roland** [CH/CH]; Hympeleinweg 5, CH-4443 Wittinsburg (CH). **JENSEN, Thomas** [DE/CH]; Burghaldenstrasse 16, CH-9400 Rorschach (CH). **BRAUNECKER, Bernhard** [DE/CH]; Haldenweg 10, CH-9445 Rebstein (CH).
- (74) Anwalt: **FREI PATENTANWALTSBÜRO AG**; Postfach 1771, CH-8032 Zürich (CH).

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

(54) Title: COORDINATE MEASUREMENT INSTRUMENT

(54) Bezeichnung: KOORDINATENMESSGERÄT



(57) Abstract: A coordinate measurement instrument comprises: an optical distance measurement device (200, 300) for measuring the distance from an auxiliary measurement means (5) which can move in space, a zoom camera (106), which can rotate with respect to at least two axes, with a zoom lens, and an overview camera (104) for coarse localization of the auxiliary measurement means (5). A light exit and light receiving optical system (101, 102) of the distance measurement device (200, 300), the zoom camera (106) and the overview camera (104) are arranged on a shared carrier (1) which can rotate with respect to at least two axes (A, Z). The optical axis (111) of the distance measurement device (200, 300) and the optical axis of the overview camera (104) preferably extend coaxially outside the coordinate

measurement instrument. The subunits of the distance measurement devices (200, 300) are preferably arranged on the carrier (1) and on the rotatable intermediate unit (2) and are connected to each other by means of optical waveguides (501-508).

(57) Zusammenfassung: Ein Koordinatenmessgerät weist auf: eine optische Distanzmessvorrichtung (200, 300) zur Messung der Distanz zu einem im Raum bewegbaren Messhilfsmittel (5), eine bezüglich mindestens zweier Achsen drehbare Zoomkamera (106) mit einem Zoomobjektiv, und eine Übersichtskamera (104) zur Groblokalisierung des Messhilfsmittels (5). Eine Lichtaustritts- und Lichtempfangsoptik (101, 102) der Distanzmessvorrichtung (200, 300), die Zoomkamera (106) und die Übersichtskamera (104) sind auf einem gemeinsamen, bezüglich mindestens zweier Achsen (A, Z) drehbaren Träger (1) angeordnet. Die optische Achse (111) der Distanzmessvorrichtung (200, 300) und die optische Achse der Übersichtskamera (104) verlaufen vorzugsweise ausserhalb des Koordinatenmessgerätes koaxial. Vorzugsweise sind Untereinheiten der Distanzmessvorrichtungen (200, 300) auf dem Träger (1) und auf einer drehbaren Zwischeneinheit

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

WO 2007/079600 A1



- (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, 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.
- (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, 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).

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.

KOORDINATENMESSGERÄT

Die Erfindung bezieht sich auf das Gebiet der Koordinatenmessgeräte, insbesondere auf ein Koordinatenmessgerät mit einer Distanzmessvorrichtung, einer Zoomkamera und einer Übersichtskamera gemäss dem Oberbegriff der entsprechenden unabhängigen Patentansprüche.

5

STAND DER TECHNIK

Eine derartiges Koordinatenmessgeräte ist beispielsweise aus der WO 03/062744 A1
10 bekannt. Dort ist ein Gerät beschrieben, in welchem ein beweglicher Träger einzelne
Komponenten von zwei Distanzmessvorrichtungen aufweist, welche mit übrigen
Komponenten über faseroptische Lichtleiter verbunden ist. Dabei sind die übrigen
Komponenten in einem stationären Sockel des Gerätes angeordnet. Der Träger ist um
zwei Achsen drehbar, so dass also die Lichtleiter um diese zwei Achsen bewegbar
15 sein müssen. Ferner sind auf dem Träger eine Zoomkamera und eine
Übersichtskamera angeordnet. Der Strahlengang dieser Kameras ist in den
Strahlengang der Distanzmesser eingekoppelt, so dass alle Strahlengänge respektive
optische Achsen ausserhalb des Trägers im wesentlichen coaxial verlaufen.

20 US 2003/0020895 A1 zeigt einen Absolutdistanzmesser, bei welchem eine
Austrittsoptik und optoelektronische Bauteile einerseits auf einer bewegten

Plattform und andererseits am Sockel des Gerätes befestigt sind, und durch optische Fasern miteinander verbunden sind.

EP 0 759 538 A2 beschreibt ein Lasersystem, in welchem die Laserquelle zur thermischen Entkopplung durch eine optische Faser von den übrigen Bauteilen
5 abgesetzt ist.

In der DE 102 35 888 A1 ist eine automatisch kollimierende Vermessungsvorrichtung mit einer Bildaufnahmevorrichtung beschrieben. Ein von der Bildaufnahmevorrichtung aufgenommenes Bild wird auf einer Anzeige angezeigt, wobei mit einer
10 Zeigeeinrichtung ein Messpunkt auf dem Bild markiert werden kann. Die Vermessungsvorrichtung weist ein stark vergrößerndes optisches Kollimationskameranerasystem auf. Die Bildaufnahmevorrichtung ist als Weitwinkelkamera aufgebaut. Der Strahlengang der Weitwinkelkamera verläuft im wesentlichen parallel zu
15 jenem des Kollimationskameranerasystems. Das Kollimationskameranerasystem weist zwei Kollimationsvorrichtungen auf: einerseits eine Kollimationskamera und andererseits einen Strichkreuzsensor. Beide dienen dazu, das Kollimationskameranerasystem exakt auf eine Zielmarkierung auszurichten, wobei die eine eher im Freien und die andere eher in geschlossenen Räumen eingesetzt wird. Ist das Kollimationskameranerasystem
20 ausgerichtet, wird die Distanz zur Zielmarkierung mit einem optischen Entfernungsmesser bestimmt, dessen optische Achse koaxial mit jener des Kollimationskameranerasystems verläuft. Die Weitwinkelkamera wird auch als (dritte) Ersatz-Kollimationsvorrichtung betrachtet und zur groben Lokalisierung der Zielmarkierung verwendet. Sie dient somit als Übersichtskamera. Die optische Achse
25 der Übersichtskamera und der Distanzmessvorrichtung verlaufen demnach parallel und voneinander getrennt, also nicht koaxial. Die beiden Systemelemente, welche eine hohe Präzision erfordern (Entfernungsmessung und Kollimation) sind somit koaxial angeordnet. Das Systemelement, welches weniger präzise arbeitet (die Übersichtskamera zur Groblokalisierung) ist separat und parallel dazu angeordnet, da
30 die Korrektur der Parallaxe beim Übergang von der Groblokalisierung zur exakten

Kollimation auf die Zielmarkierung keinen sehr hohen Ansprüchen genügen muss; im Gegensatz zum Übergang von der exakten Kollimation zur Entfernungsmessung.

5 EP 1 610 092 A1 zeigt ein Vermessungsgerät, in welchem eine Distanzmess-
vorrichtung kollinear zu einem Zielfernrohr angeordnet ist. Das Zielfernrohr weist
keine Zoomfunktion auf. Es kann ein Bild aus dem Strahlengang des Zielfernrohres
auf einen ersten Bildsensor ausgekoppelt werden. Ein zweiter Bildsensor mit einer
eigenen Optik ist zum Erfassen eines Bildes mit einem 30 mal grösseren
10 Öffnungswinkel vorgesehen. Es kann durch elektronische Umschaltung wahlweise
das Bild des ersten oder des zweiten Bildsensors dargestellt werden. Es sind keine
Mittel zum Verfolgen eines Messhilfsmittel offenbart, ebenso keine Zoomkamera. In
einer Ausführungsform verlaufen die Strahlengänge des ersten und des zweiten
Bildsensors ausserhalb des Gerätes kollinear. Dazu ist aber erforderlich, dass die
gemeinsame Austrittsoptik zwei separate, konzentrische Linsensysteme aufweist,
15 d.h. dass ein innerer Bereich der Austrittslinse(n) für die Abbildung zum einen
Bildsensor geformt ist, und ein äusserer Bereich, welcher ringförmig um den inneren
Bereich angeordneter ist, für die Abbildung zum anderen Bildsensor geformt ist.

20

DARSTELLUNG DER ERFINDUNG

Es ist deshalb Aufgabe der Erfindung, ein Koordinatenmessgerät der eingangs
genannten Art zu schaffen, welche die Genauigkeit der Messung gegenüber dem
Stand der Technik verbessert.

25

Diese Aufgabe löst ein Koordinatenmessgerät mit den Merkmalen der
entsprechenden unabhängigen Patentansprüche.

Das Koordinatenmessgerät weist vorzugsweise auf:

- mindestens eine optische **Distanzmessvorrichtung** zur Messung der Distanz zu einem im Raum bewegbaren Messhilfsmittel und mit einem ersten Mess- und Regelkreis zum Verfolgen des Messhilfsmittels,
- eine bezüglich mindestens zweier Achsen drehbare **Zoomkamera** mit einem Zoomobjektiv und einem zweiten Mess- und Regelkreis zum Konstanthalten der Grösse einer Abbildung des Messhilfsmittels auf einen optoelektrischen Bildwandler,
- eine **Übersichtskamera** zur Groblokalisierung des Messhilfsmittels,
- wobei eine Lichtaustritts- und Lichtempfangsoptik der Distanzmessvorrichtung, die Zoomkamera und die Übersichtskamera auf einem gemeinsamen, bezüglich mindestens zweier Achsen drehbaren Träger angeordnet sind,

wobei die optische Achse der Distanzmessvorrichtung und die optische Achse der Übersichtskamera ausserhalb des Koordinatenmessgerätes koaxial verlaufen.

- 15 Damit ist es möglich, eine insgesamt besonders Platz sparende Anordnung der optischen Komponenten auf dem Träger zu erzielen.

Die mindestens eine Distanzmessvorrichtung ist vorzugsweise ein interferometrisches Messgerät, ein laserstrahlbasierter Absolutwertdistanzmesser, oder eine Kombination von beiden. Die Lichtaustritts- und Lichtempfangsoptik der Distanzmessvorrichtung sowie übrige Elemente der Distanzmessvorrichtung sind also im Träger und mit diesem bewegt angeordnet. Es wird mindestens ein kollimierter Lichtstrahl zur Messung der Distanz zum Messhilfsmittel erzeugt. Bei einer Bewegung des Messhilfsmittels wird die Verschiebung des reflektierten Lichtstrahls mit einer Kamera oder einem positionsempfindlichen Detektor erfasst und durch den ersten Mess- und Regelkreis der Träger zur Verfolgung des Messhilfsmittels bewegt.

Vorzugsweise ist dabei im Strahlengang eines empfangenen Lichtbündels zuerst eine erste Auskopplung von Licht zur Übersichtskamera angeordnet. Damit ist die

Übersichtskamera so nah wie möglich bei der Austrittsöffnung der Optik und kann so einen grossen Öffnungswinkel aufweisen. Die Übersichtskamera weist, ihrem Zweck entsprechend, einen grösseren Öffnungswinkel als die Zoomkamera auf. Typischerweise ist der Öffnungswinkel der Übersichtskamera 10° oder grösser, und
5 ist der Öffnungswinkel der Zoomkamera zwischen beispielsweise 1° und 10° in Abhängigkeit der Entfernung zum Messhilfsmittel variierbar (z.B. 15 m Entfernung bei 1° und 1.5 m Entfernung bei 10°).

Vorzugsweise ist anschliessend eine zweite Auskopplung von Licht zu einem Sensor
10 angeordnet, welcher Sensor eine Messgrösse zum Verfolgen des Messhilfsmittels liefert. Diese zweite Auskopplung ist im Strahl des von der ersten Auskopplung nicht ausgekoppelten, also durchgehenden Lichtanteils angeordnet. Dieser Sensor ist ein Positionswandler, welcher eine Position eines Lichtflecks auf einer Fläche des Wandlers erfasst. In einer alternativen Ausführungsform der Erfindung liefert
15 anstelle des Positionswandlers die Übersichtskamera diese Messgrösse zum Verfolgen des Messhilfsmittels.

Vorzugsweise sind die erste und die zweite Auskopplung um die Achse des empfangenen Lichtes um zumindest annähernd 90° gegeneinander verdreht. Dadurch
20 werden Asymmetrien, die das durchgehende Licht durch den Spiegel der ersten Auskopplung erhält, durch den dazu verdrehten Spiegel der zweiten Auskopplung wieder kompensiert.

In einer bevorzugten Ausführungsform der Erfindung sind der Strahlengang der
25 Zoomkamera und der Distanzmessvorrichtung über jeweils eine separate Austrittsoptik geführt, also biaxial. In anderen Worten: die optische Achse der Zoomkamera und der Strahlengang der Distanzmessvorrichtung verlaufen im Bereich zwischen dem Koordinatenmessgerät und dem Messhilfsmittel nicht koaxial. Damit muss zwar die Distanz zwischen diesen Strahlverläufen bei der Auswertung
30 und Koordination von Daten der Zoomkamera und Daten der übrigen Sensoren berücksichtigt werden, dafür ist der optische Aufbau vereinfacht.

In einer anderen bevorzugten Ausführungsform der Erfindung verläuft die optische Achse der Zoomkamera ausserhalb des Koordinatenmessgerätes ebenfalls koaxial zu den optischen Achsen der Distanzmessvorrichtung und der Übersichtskamera. Hier
5 ist somit der optische Aufbau aufwendiger, dafür ist die Auswertung einfacher. Dazu ist vorzugsweise eine dritte Auskopplung im Strahlengang des von der ersten Auskopplung ausgekoppelten Lichtes angeordnet. Diese dritte Auskopplung ist somit zum Auskoppeln von Licht zur Zoomkamera angeordnet.

10 Dabei sind die verschiedenen Kameras respektive Distanzmesser gleichzeitig betreibbar. Dies steht im Gegensatz zu Anordnungen, bei denen eine Umlenkung des Lichtes über einen klappbaren Spiegel erfolgt, und in denen somit einzelne Messeinrichtungen nur abwechselnd und einander ausschliessend betreibbar sind.

15 Vorzugsweise ist mindestens eine der Auskopplungen ein wellenlängenabhängiger Strahlteiler. Das heisst, dass die verschiedenen Kameras und Distanzmessvorrichtungen sowie die Positionsdetektion zumindest teilweise in unterschiedlichen Wellenlängenbereichen arbeiten. Damit ist es möglich, die gegenseitige Beeinflussung dieser Messmittel zu minimieren. Ferner wird ermöglicht, dass in
20 einem bestimmten Wellenlängenbereich der grösste Teil der empfangenen Lichtenergie den zugeordneten Detektor erreicht.

In einer weiteren bevorzugten Ausführungsform der Erfindung ist ein elektrooptischer Bildwandler der Zoomkamera bezüglich der optischen Achse der
25 Zoomkamera asymmetrisch angeordnet, und ist der Mittelpunkt des Bildwandlers von der optischen Achse der Distanzmessvorrichtung weg verschoben.

Das Koordinatenmessgerät weist vorzugsweise auf

- mindestens eine optische Distanzmessvorrichtung,
- 30 • Mittel zum Abstrahlen und zum Empfang von Licht,

- eine Sende-Empfangseinheit, welche bezüglich einer Zwischeneinheit oder einem Träger um eine Achse, beispielsweise eine Azimutachse, drehbar angeordnet ist,
- eine Zwischeneinheit, welche bezüglich einer Basiseinheit um eine weitere Achse beispielsweise eine Zenitachse, welche nicht parallel zur ersten Achse verläuft, drehbar angeordnet ist, wodurch die Sende-Empfangseinheit bezüglich der Basiseinheit um zwei Achsen drehbar angeordnet ist,
- wobei die optische Distanzmessvorrichtung eine erste Untereinheit aufweist, welche auf der Sende-Empfangseinheit und mit dieser bewegt angeordnet ist,
- die optische Distanzmessvorrichtung eine zweite Untereinheit aufweist, und mindestens ein Lichtleiter zur Übertragung von Licht zwischen der ersten und der zweiten Untereinheit der Distanzmessvorrichtung angeordnet ist

wobei die zweite Untereinheit auf der Zwischeneinheit und mit dieser bewegt angeordnet ist.

15

Damit müssen der oder die Lichtleiter zwischen den Untereinheiten nur über eine einzige bewegte Achse geführt werden.

20

In einer weiteren Ausführungsform der Erfindung ist die zweite Untereinheit eines ersten Distanzmessers auf der Zwischeneinheit und die zweite Untereinheit eines zweiten Distanzmessers in der Basiseinheit angeordnet. Die zweite Untereinheit umfasst, je nach Typ des Distanzmessers, eines oder mehrere der folgenden Elemente: Laserlichtquelle, Modulator, Strahlteiler, Isolator, Detektor, Einkopplung in Lichtleiter etc.

25

In einer bevorzugten Ausführungsform der Erfindung ist mindestens ein optoelektronischer Detektor der mindestens einen Distanzmessvorrichtung in der Sende-Empfangseinheit angeordnet. Damit ist es möglich, temperaturbedingte Längenänderungen in einem ersten Lichtleiter (mit beispielsweise einem Messstrahl)

durch analoge Längenänderungen in einer zweiten Lichtleiter (mit beispielsweise einem Referenzstrahl) zu kompensieren.

In einer weiteren bevorzugten Ausführungsform der Erfindung sind ein abgestrahlter
5 und ein rückkehrender Lichtstrahl der mindestens einen Distanzmessvorrichtung
durch denselben Lichtleiter zwischen der ersten und der zweiten Untereinheit
geführt. Dadurch ist eine besonders einfache Führung der Faser möglich.

In einer anderen bevorzugten Ausführungsform der Erfindung sind ein abgestrahlter
10 und ein rückkehrender Lichtstrahl der mindestens einen Distanzmessvorrichtung
durch getrennte Lichtleiter zwischen der ersten und der zweiten Untereinheit geführt.
Auch mit einer solchen Anordnung können Längenänderungen von Lichtleitern
kompensiert werden.

15 Eine weitere bevorzugte Ausführungsform der Erfindung weist eine erste und eine
zweite Distanzmessvorrichtung auf. Dabei sind Lichtstrahlen der beiden
Distanzmessvorrichtungen jeweils durch getrennte Lichtleiter zwischen der ersten
und der zweiten Untereinheit geführt. Damit lassen sich die Lichtstrahlen getrennt
verarbeiten und die Distanzmessvorrichtungen können in der Zwischeneinheit
20 räumlich unabhängig voneinander angeordnet werden. Diese Ausführungsform
umfasst sowohl Varianten bei welchen die einzelnen Distanzmesser jeweils eine oder
jeweils zwei Lichtleiter aufweisen.

Eine weitere bevorzugte Ausführungsform der Erfindung weist eine erste und eine
25 zweite Distanzmessvorrichtung mit jeweils einem abgestrahlten und einem
rückkehrenden Lichtstrahl auf. Dabei ist mindestens einer der Lichtstrahlen der
ersten Distanzmessvorrichtung und einer der Lichtstrahlen der zweiten
Distanzmessvorrichtung durch denselben Lichtleiter zwischen der ersten und der
zweiten Untereinheit geführt. Damit ist es einerseits möglich, eine Kompensation
30 mittels parallel verlaufender, doppelter Lichtleiter für mindestens einen der

Distanzmesser zu erzielen, und andererseits die Anzahl Lichtleiter durch Doppelnutzung für die beiden Distanzmesser zu verkleinern.

Eine weitere bevorzugte Ausführungsform der Erfindung weist eine erste und eine
5 zweite Distanzmessvorrichtung mit jeweils einem abgestrahlten und einem rückkehrenden Lichtstrahl auf. Dabei sind alle Lichtstrahlen der ersten wie auch der zweiten Distanzmessvorrichtung durch denselben Lichtleiter zwischen der ersten und der zweiten Untereinheit geführt. Damit ist die Anzahl der Lichtleiter minimal. Zur
10 Kompensation von Temperaturschwankungen weist der Lichtleiter vorzugsweise eine integrierte Temperaturmessung auf, beispielsweise mittels eines parallel und nahe zum Lichtleiter verlaufenden Widerstanddrahtes.

In einer weiteren bevorzugten Ausführungsform der Erfindung ist eine Lichtquelle in der Zwischeneinheit angeordnet und bildet die zweite Untereinheit. Die übrigen
15 Elemente der mindestens einen Distanzmessvorrichtung bilden somit die erste Untereinheit und sind in der Sende-Empfangseinheit angeordnet.

In weiteren bevorzugten Ausführungsformen der Erfindung sind einzelne Untereinheiten der mindestens einen Distanzmessvorrichtung auch auf der
20 Basiseinheit angeordnet. Beispielsweise sind drei Untereinheiten einer Distanzmessvorrichtung so verteilt, dass eine Ausgangsoptik auf der Sende-Empfangseinheit, eine Detektoreinheit auf der Zwischeneinheit und eine Lichtquelle auf der Basiseinheit angeordnet ist. Oder es ist eine Lichtquelle und eine Detektoreinheit eines ersten Distanzmessers auf der Zwischeneinheit, und eine
25 Lichtquelle und eine Detektoreinheit eines zweiten Distanzmessers auf der Basiseinheit angeordnet. Grundsätzlich lassen sich also Untereinheiten mit unterschiedlicher Funktionalität über die Sende-Empfangseinheit, die Zwischeneinheit und die Basiseinheit verteilen, um eine optimale Kombination von optischen, wärmetechnischen und mechanischen Eigenschaften zu erhalten.

In einer bevorzugten Ausführungsformen der Erfindung ist in der Sende-
Empfangseinheit eine $\lambda/4$ -Platte oder Viertelwellenplatte im Strahlengang des
abgestrahlten wie auch des rückkehrenden Lichtes von mindestens einem der
mindestens zwei Distanzmesser angeordnet. Damit geschieht eine Verdrehung des
5 ausgesendeten Lichtes gegenüber dem empfangenen Licht in dem oder den
Lichtleitern, wodurch polarisationsabhängige Verzögerungen und andere
Asymmetrien der Lichtleiter und weiterer optischer Elemente ausgeglichen werden.
Deshalb ist die Viertelwellenplatte möglichst nahe bei der Lichtaustrittsoptik
angebracht.

10

Weitere bevorzugte Ausführungsformen gehen aus den abhängigen Patentansprüchen
hervor.

15

KURZE BESCHREIBUNG DER ZEICHNUNGEN

Im folgenden wird der Erfindungsgegenstand anhand von bevorzugten
Ausführungsbeispielen, welche in den beiliegenden Zeichnungen dargestellt sind,
näher erläutert. Es zeigen jeweils schematisch:

20

- Figur 1 eine Koordinatenmessgerät;
- Figur 2 eine Anordnung mit einer separierten Laserlichtquelle;
- Figur 3 eine Reflexionscharakteristik von darin eingesetzten Auskopplungen;
- Figur 4 eine Anordnung mit über einem Lichtleiter separierten
25 Distanzmessern;
- Figur 5 eine Reflexionscharakteristik von darin eingesetzten Auskopplungen;
- Figur 6 eine Anordnung mit über zwei Lichtleitern separierten
Distanzmessern;
- Figur 7 eine Anordnung mit einem über zwei Lichtleiter teilweise separierten
30 interferometrischen Distanzmesser;

- Figur 8 eine Anordnung mit einem über einen Lichtleiter separierten Absolutdistanzmesser;
- Figur 9 eine Kombination der Anordnungen aus den Figuren 7 und 8;
- Figur 10 eine Kombination der Anordnungen aus den Figuren 7 und 8 mit
5 mehrfacher Nutzung eines der Lichtleiter;
- Figur 11 eine weitere Anordnung mit einem über zwei Lichtleiter teilweise separierten interferometrischen Distanzmesser;
- Figur 12 eine Anordnung mit einem über zwei Lichtleiter teilweise separierten Absolutdistanzmesser; und
- 10 Figuren 13 und 14 weitere Anordnungen von Distanzmessern, die in Untereinheiten separiert sind.

Die in den Zeichnungen verwendeten Bezugszeichen und deren Bedeutung sind in der Bezugszeichenliste zusammengefasst aufgelistet. Grundsätzlich sind in den
15 Figuren gleiche Teile mit gleichen Bezugszeichen versehen.

WEGE ZUR AUSFÜHRUNG DER ERFINDUNG

- 20 **Figur 1** zeigt schematisch einen Aufbau eines Koordinatenmessgerätes, aufweisend eine um zwei Achsen bewegbare Sende-Empfangseinheit 1, eine um eine Achse bewegbare Zwischeneinheit 2 und eine Basiseinheit 3. Die Zwischeneinheit 2 ist bezüglich der Basiseinheit 3 um eine vertikale oder Azimutachse A drehbar, die Sende-Empfangseinheit 1 ist bezüglich der Zwischeneinheit 2 um eine horizontale
25 Zenitachse oder Elevationsachse Z drehbar. Dabei weist die Zwischeneinheit 2 eine erste Stütze 21 und eine zweite Stütze auf, in denen die Sende-Empfangseinheit 1 links und rechts gelagert ist. Die Erfindung kann aber auch in einer Anordnung mit einer einseitigen Lagerung der Sende-Empfangseinheit 1 über nur eine Stütze realisiert werden.

Auf der Sende-Empfangseinheit 1 sind optische Elemente für den Lichtaustritt und Lichtempfang von verschiedenen Messkameras und Distanzmessern des Gerätes angeordnet. Diese optischen Elemente werden gemeinsam mit der Sende-Empfangseinheit 1 bewegt und durch Regeleinrichtungen nach Massgabe des empfangenen Lichtes auf ein Ziel oder Messhilfsmittel 5 gerichtet und diesem automatisch nachgeführt. Aus der gemessenen Drehung der Sende-Empfangseinheit 1 um die Azimutachse A und die Zenitachse Z sowie aus der Distanz zum Ziel 5 wird in bekannter Weise die Position des Zieles 5 bestimmt. Mit einer Zoomkamera 106 werden Markierungen am Ziel 5 erfasst und daraus in bekannter Weise die räumliche Orientierung des Zieles 5 bestimmt, also die Orientierung um die drei Koordinatenachsen.

Im folgenden werden verschiedene Anordnungen beschrieben, welche sich einerseits in der Anordnung der Messkameras auf der Sende-Empfangseinheit 1 sowie andererseits in der Aufteilung der Distanzmesser auf die Sende-Empfangseinheit 1 und die Zwischeneinheit 2 unterscheiden. Weitere Kombinationen von Kameraanordnungen mit Distanzmesseranordnungen, die ebenfalls unter die Erfindung fallen, folgen daraus ohne weiteres.

Figur 2 zeigt eine Anordnung mit einer separierten Laserlichtquelle 301. Diese Anordnung weist eine Träger-Anordnung 100 auf, auf welcher verschiedene Kameras 104, 106, ein Positionswandler 108, eine Absolutdistanzmesser (ADM)-Anordnung 200 und eine Interferometeranordnung 300 angeordnet sind und mit der Träger-Anordnung 100 mitbewegt werden. Nicht mit der Träger-Anordnung 100 mitbewegt, sondern über einen Lichtleiter 503 abgesetzt ist ein HeNe-Laser 301 für die Interferometeranordnung 300. Der HeNe-Laser 301 ist auf der Zwischeneinheit 2 angeordnet.

Die Träger-Anordnung 100 weist eine erste Auskopplung 101 auf, welche Licht, das entlang einer optischen Achse 112 der Distanzmesser von aussen in die Träger-

Anordnung 100 einfällt, auftrennt. Ein Teil dieses Lichtes wird zu einer Übersichtskamera 104 ausgekoppelt. Die Übersichtskamera 104 weist eine eigene Optik und einen Bildwandler 105 auf. Die Übersichtskamera 104 weist typischerweise einen Öffnungswinkel von rund 10 Grad und eine Brennweite von
5 beispielsweise 30 – 50 mm auf und dient zur Groblokalisierung von Messzielen 5. Zur Erfassung von reflektierenden Zielen 5 weist die Träger-Anordnung 100 vorzugsweise eine Reflektorbeleuchtung 110 auf, welche einen Winkelbereich beleuchtet, der vorzugsweise mindestens so gross ist, wie der Öffnungswinkel der Übersichtskamera 104. Der Durchmesser der Auskopplungen 101, 102, 103 beträgt
10 beispielsweise rund 20-25 mm.

Eine Auswertungselektronik und/oder Auswertungssoftware der Übersichtskamera 104 erfasst beispielsweise einen oder mehrere besonders helle Lichtpunkte im Sichtbereich der Übersichtskamera 104, welche somit jeweils einem reflektierenden
15 Ziel 5 entsprechen. Daraus wird deren Position im Bild der Übersichtskamera 104 ermittelt und daraus wiederum eine Änderung der Achspositionen, welche die Träger-Anordnung 100 und die Lichtstrahlen des oder der Distanzmesser auf das Ziel 5 ausrichten. Damit ist also eine automatische Zielerfassung und ein "Lock-on" der Distanzmesser auf ein Ziel 5 möglich.

20

Das durch die erste Auskopplung 101 nicht ausgekoppelte Licht erreicht eine zweite Auskopplung 102, welche einen Teil des Lichtes zu einem Positionswandler 108 auskoppelt. Dieser Lichtanteil ist ein Strahlenbündel von zurückkehrendem Licht eines der Distanzmesser 200, 300, vorzugsweise von der Interferometeranordnung
25 300. Der Positionswandler 108 weist eine eigene Optik und beispielsweise eine positionsempfindliche Diode 109 auf. Diese liefert analoge Signale, welche die Position des Strahlenbündels in zwei Dimensionen auf einer Fläche der positionsempfindlichen Diode 109 repräsentieren. Alternativ dazu können auch Sensorarrays oder Bildwandler (CCD, CMOS, etc.) mit einer zugeordneten digitalen
30 Signalverarbeitung zur Positionsbestimmung verwendet werden. Ein Tracking-

Regler regelt entsprechend der so ermittelten Position eine Verschiebung der Stellung der Sende-Empfangseinheit 1, so dass der Lichtstrahl einer Bewegung des reflektierenden Ziel 5 folgt.

- 5 Die räumliche Anordnung der ersten Auskopplung 101 und der zweiten Auskopplung 102 ist in der Figur nur schematisch dargestellt. Die Orientierung der Lichteinfallsebene des durch die erste Auskopplung 101 ausgekoppelten Lichtes verläuft tatsächlich parallel ("p") zur Ebene der Zeichnung. Die Orientierung der Lichteinfallsebene des durch die zweite Auskopplung 102 ausgekoppelten Lichtes
10 verläuft jedoch senkrecht ("s") zur Ebene der Zeichnung, und ist nur zum Zwecke der Darstellung in die Ebene hineingeklappt. Der Einfluss der ersten Auskopplung 101 auf die Messtrahlen, der eine Asymmetrie im Messtrahl hervorruft, wird durch den Einfluss der zweiten Auskopplung 102 kompensiert. Die Asymmetrie ist eine Phasenverschiebung zwischen der vertikal und der horizontal polarisierten
15 Komponente des Lichtes.

Eine **Zoomkamera** 106 ist ebenfalls als Teil der Träger-Anordnung 100 auf der Sende-Empfangseinheit 1 angeordnet. Die Zoomkamera 106 weist eine eigene Lichteintrittsoptik auf, und damit eine eigene optische Achse 111, welche ausserhalb
20 der Sende-Empfangseinheit 1 nicht mit der optischen Achse 112 der bisher beschriebenen Elemente zusammenfällt, sondern vorzugsweise im wesentlichen parallel zu dieser verläuft. Diese Anordnung wird im Folgenden als biaxiale Anordnung bezeichnet. Die Zoomkamera 106 erfasst Markierungen eines Zieles 5 auf einem Bildwandler 107. Aufgrund der Abbildung der Markierungen wird in
25 bekannter Weise die Orientierung des Zieles 5 ermittelt, und wird zudem der Zoomfaktor der Zoomkamera 106 gesteuert, so dass die Abbildung des Zieles 5 auf den Bildwandler 107 im wesentlichen stets dieselbe Grösse aufweist. Beispielsweise weist die Zoomkamera 106 ein 10fach-Zoom mit einer Brennweite von 50 bis 500 mm Vergrösserung auf.

In einer bevorzugten Ausführungsform der Erfindung ist der Strahlengang der Zoomkamera 106 parallel zum Strahlengang der Distanzmesser 200, 300 ausserhalb der Sende-Empfangseinheit 1. Wenn das Ziel 5 erfasst und verfolgt wird, ist der Lichtstrahl der Distanzmesser 200, 300 dauernd auf einen Reflektor des Zieles 5 ausgerichtet. Dabei sind vom Ziel in der Regel besondere, reflektierende oder selbstleuchtende Markierungspunkte sichtbar, und die Abbildung dieser Markierungspunkte erlaubt die Bestimmung der Orientierung des Zieles 5. Von der Zoomkamera 106 aus gesehen ist also das Ziel 5 immer um den Abstand der parallelen Strahlengänge 111, 112 verschoben. Zudem hält die Zoomautomatik die Grösse der Abbildung des Zieles 5 konstant. Deshalb ist die Abbildung des Zieles 5 auf den Bildwandler 107 der Zoomkamera 106 immer um dieselbe Distanz bezüglich der optischen Achse 111 verschoben. Deshalb ist vorzugsweise auch der Bildwandler 107 bezüglich der optischen Achse 111 der Zoomkamera 106 verschoben angeordnet. Die optische Achse 111 führt also nicht durch die Mitte des Bildwandlers 107. Damit wird der Bildwandler 107 optimal genutzt und kann die Auswertung der Bilddaten effizienter geschehen. Alternativ ist es auch möglich, den Bildwandler 107 zwar nicht verschoben anzuordnen, aber einen Streifen der Bildpunkte, der auf der Seite des Distanzmesserstrahls liegt, nicht auszulesen oder in der Bildverarbeitung nicht zu berücksichtigen.

Die Messmittel wie die Übersichtskamera 104, die Zoomkamera 106, der Positionswandler 108 und die beiden Distanzmesser 200, 300 arbeiten vorzugsweise mit unterschiedlichen Wellenlängenbereichen. **Figur 3** zeigt dem entsprechend schematisch eine Reflektionscharakteristik $C(s, p)$ von Auskopplungen, wie sie in der Anordnung gemäss Figur 1 eingesetzt werden. Die horizontale Achse gibt die Wellenlänge an, der Anteil R von reflektiertem Licht in Prozent ist entlang der vertikalen Achse aufgetragen. Die erste Auskopplung 101 reflektiert, das heisst koppelt aus, vorzugsweise den ganzen Anteil von eingehendem Licht im Wellenlängenbereich von 550 nm und darunter. Die Übersichtskamera 104 ist zum Betrieb in einem Bereich um 550 nm optimiert. Deshalb strahlt auch die

Reflektorbeleuchtung 110 vorzugsweise hauptsächlich Licht in diesem Bereich ab. Die zweite Auskopplung 102 koppelt einen Teil, beispielsweise rund 20%, von Licht um 633 nm aus. Dies ist der Bereich, in welchem vorzugsweise die Interferometeranordnung 300 arbeitet. Damit erhält einerseits die

5 Interferometeranordnung 300 den Hauptteil des zurückkehrenden Lichtes, andererseits erhält der Positionswandler 108 einen begrenzten und gut definierten Lichtstrahl als Basis für die Nachführung der Sende-Empfangseinheit 1. Die **Figur 3** stellt einen idealen Kurvenverlauf dar; ein praktisch realisierter Verlauf wird bei den verwendeten Wellenlängen im Wesentlichen den Vorgaben entsprechen, und bei

10 anderen Wellenlängen davon abweichen. Wie schon oben erwähnt sind die erste Auskopplung 101 und die zweite Auskopplung 102 in Strahlrichtung gesehen gegeneinander verdreht, dass also die Achsen der ausgekoppelten Lichtanteile senkrecht zueinander stehen, respektive senkrecht (s) und parallel (p) zur Zeichnungsebene. Es sind also auch die selektiv durchlässigen Spiegel der beiden

15 Auskopplungen gegeneinander um 90° verdreht angeordnet. Dadurch kompensiert sich die Wirkung der beiden Spiegel auf die unterschiedlich polarisierten Komponenten des transmittierten respektive nicht ausgekoppelte Lichtes.

Das durch die zweite Auskopplung 102 nicht ausgekoppelte Licht wird zu den

20 **Distanzmessern** 200, 300 geleitet. Vorzugsweise wird es zuerst über eine Strahlaufweitungs- respektive Konzentrationsoptik 7 und anschliessend durch eine $\lambda/4$ -Platte oder Viertelwellenplatte 4 geführt. Die optische Achse der Viertelwellenplatte 4 ist um 45 Grad bezüglich der C-Achse des Kristalls des elektrooptischen Modulators 205 und der Ausgangspolarisation der

25 Interferometeranordnung 300 Lichtes verdreht. Sie beeinflusst nur die Wellenlänge der ADM-Anordnung 200 genau, und hat leichte Signalverluste bei der Wellenlänge der Interferometeranordnung 300 zur Folge. Alternativ kann auch eine breitbandig wirkende Viertelwellenplatte 4 eingesetzt werden, welche auf beide Wellenlängen in möglichst idealer Weise wirkt. In einer weiteren bevorzugten Ausführungsform der

30 Erfindung ist die Viertelwellenplatte 4 entlang des Strahlverlaufes weiter gegen die

Auskopplungen hin oder ausserhalb der Auskopplungen angeordnet. Dadurch werden auch bestimmte Asymmetrien in den Auskopplungen kompensiert, jedoch muss dazu die Viertelwellenplatte 4 grösser sein.

- 5 Anschliessend an die Viertelwellenplatte 4 wird das Licht durch einen wellenlängenabhängigen Strahlteiler 320 in die Anteile der ADM-Anordnung 200 und der Interferometeranordnung 300 aufgeteilt. Beispielsweise arbeitet die ADM-Anordnung 200 mit einer Wellenlänge von 780 nm und die Interferometeranordnung 300 mit einer Wellenlänge von 633 nm.

10

Die **ADM-Anordnung** 200 weist eine Laserdiode 201 zur Erzeugung eines Messlichtstrahls auf. Der davon ausgehende Lichtstrahl wird durch einen Isolator 202 zum Abschirmen von rückkehrendem Licht auf einen polarisierenden Strahlteiler 203 und von dort durch einen elektrooptischen Modulator 205 zum
15 wellenlängenabhängigen Strahlteiler 320 geführt. Über den wellenlängenabhängigen Strahlteiler 320 gelangt der ausgehende Lichtstrahl über die vorher beschriebenen Elemente in umgekehrter Folge zum Ziel 5 und wird dort reflektiert. Das rückkehrende Licht wird in der ADM-Anordnung 200 durch den polarisierenden Strahlteiler 203 auf einen ADM-Detektor 204 geführt. Die Wirkungsweise einer
20 solchen ADM-Anordnung 200 ist grundsätzlich bekannt. Es sind auch andere ADM-Anordnungen und Verfahren verwendbar, bei denen sich der Messlichtstrahl durch beispielsweise den wellenlängenabhängigen Strahlteiler 320 ein- und auskoppeln lässt. Ein Beispiel für einen solchen ADM ist in der WO 03/062744 A1 detailliert beschrieben. Grundsätzlich sind hier wie in den anderen Ausführungsformen der
25 Erfindung auch andere Typen von ADM wie Phasenmesser einsetzbar.

Die **Interferometeranordnung** 300 verwendet Licht eines HeNe-Lasers 301, der in dieser Ausführungsform der Erfindung nicht auf der Sende-Empfangseinheit 1, sondern in der Zwischeneinheit 2 angeordnet ist. Das Licht des HeNe-Lasers 301
30 wird über einen Lichtleiter 501 zu der Interferometeranordnung 300 geführt. Dabei

sind an den Enden des Lichtleiters 501 jeweils Kollimatoren 600 in bekannter Weise angeordnet. Entweder sind die Kollimatoren 600 als Teil des Abschlusses der Lichtleiter ausgeführt, beispielsweise als Grin(graded-index) Kollimatoren, mit einem Ausgangsstrahl von beispielsweise ca. 0.5 mm Durchmesser. Alternativ kann
5 eine Linse zur Kollimierung respektive als Strahlformer vor dem Ende eines Lichtleiters angeordnet sein, für einen Ausgangsstrahl von beispielsweise ca. 5 mm Durchmesser.

Das aus dem Lichtleiter 501 austretende Licht wird durch einen Strahlteiler 302 in
10 einen Referenzlichtpfad 305 und einen Messlichtpfad aufgeteilt. Der Messlichtpfad führt durch einen akustooptischen Modulator 303 und trifft zusammen mit dem Referenzlichtpfad auf einen polarisierenden Strahlteiler 304. Der polarisierende Strahlteiler 304 leitet das Messlicht weiter zum wellenlängenabhängigen Strahlteiler 320, und lenkt das rückkehrende Messlicht zusammen mit dem Referenzlicht über
15 ein Polarisationsfilter 306 zur Erzeugung der sich interferierenden Polarisationskomponenten unter 45° zu einem Interferometer-Detektor 307. Die Wirkungsweise einer solchen Interferometeranordnung 300 ist grundsätzlich bekannt. Es sind auch andere Interferometeranordnungen und Verfahren verwendbar, bei denen sich der Messlichtstrahl durch beispielsweise den wellenlängenabhängigen
20 Strahlteiler 320 ein- und auskoppeln lässt. Ein Beispiel für ein solches Interferometer ist in der WO 03/062744 A1 detailliert beschrieben. Das beschriebene Prinzip ist das eines Heterodyne-Interferometers. Grundsätzlich sind hier wir in den anderen Ausführungsformen der Erfindung auch andere Typen von Interferometern (Michelson mit Quadraturdetektion, Zeeman-Split) einsetzbar.

25

In weiteren, nicht im Detail beschriebenen Varianten dieser wie auch der weiteren Ausführungsformen ist nur eine der beiden Distanzmessvorrichtungen 200, 300 vorhanden.

Figur 4 zeigt eine Anordnung mit über genau einem Lichtleiter separierten Distanzmessern 200, 300. Zudem ist in dieser Anordnung der Strahlengang 111 der Zoomkamera 106 im Bereich zwischen der Träger-Anordnung 100 und dem Ziel 5 koaxial mit dem Strahlengang 112 der Distanzmesser 200, 300. Im Folgenden werden nur die Unterschiede zur vorangehenden Ausführungsform gemäss **Figur 2** erklärt, die übrigen Elemente weisen dieselbe prinzipielle Struktur und Funktion auf:

Das einfallende Licht, welches durch die erste Auskopplung 101 abgetrennt wird, wird nach dieser ersten Auskopplung 101 durch eine dritte Auskopplung 103 noch einmal aufgetrennt und auf die Übersichtskamera 104 und die Zoomkamera 106 aufgeteilt. Vorzugsweise sind diese beiden Kameras auf eine Funktion in jeweils unterschiedlichen Wellenlängenbereichen optimiert.

In einer Variante der Ausführungsform gemäss **Figur 4** sind die ADM-Anordnung 200, der HeNe-Laser 301 und die Interferometeranordnung 300 auf der Basiseinheit 3 anstelle der Zwischeneinheit 2 angeordnet, und über den gemeinsam genutzten Lichtleiter 502 optisch miteinander verbunden.

Figur 5 zeigt eine Reflektionscharakteristik der darin eingesetzten Auskopplungen: Im Unterschied zur vorangehenden Ausführungsform koppelt die erste Auskopplung 101 nebst Wellenlängenbereichen um 550 nm auch solche um 880 nm und darüber aus. Die dritte Auskopplung 103 trennt diese voneinander und leiten jene um 880 nm zu der Zoomkamera 106, und jene um 550 nm zu der Übersichtskamera 104.

Die Messlichtanteile der Distanzmesser 200, 300 werden nach der zweiten Auskopplung 102 durch eine Viertelwellenplatte 4 und einen Strahlformer 6 in einen Lichtleiter 502 geleitet, durch welche umgekehrt auch die von den Distanzmessern 200, 300 ausgestrahlten Messstrahlen hinausgeführt werden. Der Strahlformer 6 weitet den Messlichtstrahl auf 4 – 5 mm auf und ist beispielsweise anstelle eines Grin-Kollimators eingesetzt.

- Der Lichtleiter 502 überträgt die Polarisationskomponenten unabhängig voneinander, ist also polarisationserhaltend. Ein solcher Lichtleiter weist eine bevorzugte Achse oder Hauptachse (deren Orientierung durch Projektion auf eine Ebene senkrecht zur Faserrichtung definiert ist) auf, entlang welcher das Licht polarisiert sein muss, um
5 gleich polarisiert übertragen zu werden. Es zeigt sich, dass diese Polarisationserhaltung auch für eine Polarisationsrichtung senkrecht zu dieser Hauptachse stattfindet.
- 10 Die bisher beschriebenen Elemente dieser Ausführungsform sind in der Sendempfangseinheit 1 und mit dieser bewegbar angeordnet. Der Lichtleiter 502 führt zu den verbleibenden Elementen, welche auf der Zwischeneinheit 2 und mit dieser bewegbar angeordnet sind. Diese verbleibenden Elemente sind die ADM-Anordnung 200, die Interferometeranordnung 300 und der zugeordnete HeNe-Laser 301. Analog
15 zur Ausführungsform von Figur 2 werden die Messtrahlen dieser beiden Distanzmesser durch den wellenlängenabhängigen Strahlteiler 320 zusammengeführt respektive getrennt. Der wellenlängenabhängige Strahlteiler 320 ist ebenfalls auf der Zwischeneinheit 2 angeordnet.
- 20 **Figur 6** zeigt eine Anordnung mit über zwei Lichtleitern separierten Distanzmessern. Die Träger-Anordnung 100 ist hier gleich gezeigt wie in der Ausführungsform gemäss **Figur 4**, und die Reflektionscharakteristik von darin eingesetzten Auskopplungen 101, 102, 103 ist auch dieselbe. Es könnten alternativ jedoch in beiden Ausführungsformen alternativ die Elemente auch biaxial angeordnet sein. Die
25 Auftrennung der ankommenden Lichtstrahlen durch den wellenlängenabhängigen Strahlteiler 320 geschieht hier, nach der Viertelwellenplatte 4, in der Sendempfangseinheit 1. Die aufgeteilten Strahlen für die beiden Distanzmesser 200, 300 werden über jeweils eigene polarisationserhaltende Lichtleiter 503, 504 zu der Zwischeneinheit 2 geführt. Die ADM-Anordnung 200, die Interferometeranordnung
30 300 und der HeNe-Laser 301 sind auf der Zwischeneinheit 2 und mit dieser

bewegbar angeordnet. In einer Variante dieser Ausführungsform ist die ADM-Anordnung 200 oder ist der HeNe-Laser 301 und optional auch die Interferometeranordnung 300 auf der Basiseinheit 3 angeordnet. Anstelle von Kollimatoren sind in der Sende-Empfangseinheit 1 beispielhaft Strahlformer 6 zur Strahlaufweitung
5 eingesetzt.

Die beiden Lichtleiter 503, 504 werden aus wärmetechnischen Gründen und aus Platzgründen vorzugsweise jeweils einzeln über eine rechte und eine linke Stütze der Sende-Empfangseinheit 1 durch die Zenitachse Z geführt.

10

In den Ausführungsformen der Figuren 4 und 6 muss die Längenänderung der Lichtleiter 502, 503, 504 durch Erwärmung berücksichtigt werden. Dies geschieht vorzugsweise durch Messen einer Temperatur, beispielsweise der Temperatur im Gerät. In einer bevorzugten Variante der Erfindung ist ein Metalldraht, be-
15 beispielsweise aus Nickel, parallel und möglichst nahe zu einem Lichtleiter geführt, beispielsweise in der Ummantelung des Lichtleiters. Anhand des elektrischen Widerstandes des Drahtes wird mit einer Widerstandsmesseinrichtung eine mittlere Temperatur des Drahtes ermittelt. Daraus wird automatisch eine mittlere Längenänderung des Lichtleiters bestimmt und zur Korrektur der Distanzmessung
20 verwendet.

Figur 7 zeigt eine Anordnung mit einem über zwei Lichtleiter teilweise separierten interferometrischen Distanzmesser. In dieser Anordnung sind der HeNe-Laser 301 und der Akusto-Optische Modulator (AOM) 303 der Interferometeranordnung 300 vom Träger respektive der Sende-Empfangseinheit 1 entfernt und befinden sich auf
25 der Zwischeneinheit 2. Ausgehend vom HeNe-Laser 301 wird der Laserstrahl mit dem Strahlteiler 302 auf einen Messpfad und einen Referenzpfad aufgeteilt, wobei der Referenzpfad den kleineren Anteil der Energie, beispielsweise rund 10% aufweist. Der Referenzpfad führt über einen ersten polarisationserhaltenden
30 Lichtleiter 505, der Messpfad führt über einen akustooptische Modulator 303 und

danach über einen zweiten polarisationserhaltenden Lichtleiter 506. Diese separate Führung von Messpfad und Referenzpfad reduziert den Temperatureinfluss, da beide Pfade zumindest annähernd gleich von Temperaturschwankungen betroffen sind. Dazu sind die beiden Lichtleiter in einer gemeinsamen Führung oder Ummantelung 5 510 angeordnet. Am Anfang und am Ende der Lichtleiter 505, 506 sind jeweils Kollimatoren 600 zur Zusammenfassung respektive zur Aufweitung der Lichtstrahlen angeordnet. Der Kollimator 601 respektive die Fasereinkopplung beim akustooptischen Modulator 303 wirkt als Filter für die Anteile erster Ordnung, das heisst nur der frequenzverschobene Anteil, wird in den Lichtleiter 506 eingekoppelt. 10 Der Messpfad und der Referenzpfad werden von der Zwischeneinheit aus durch die beiden Lichtleiter 505, 506 zur Sende-Empfangseinheit 1 geführt, wo die Interferenz des Referenzlichtstrahles und des Messlichtstrahles stattfindet. Dazu wird der zurückkehrende Messlichtstrahl durch einen polarisierenden Strahlteiler 310 vom ausgehenden Messlichtstrahl getrennt und zu einem Strahlteiler 313 geführt. Dieser 15 Strahlteiler 313 überlagert den Messlichtstrahl mit dem Referenzlichtstrahl und führt beide auf den Interferometer-Detektor 307. Die beiden Strahlteiler 310, 313 und der Interferometer-Detektor 307 sind also auf der Sende-Empfangseinheit 1 angeordnet.

Der akustooptische Modulator 303 wirkt als Isolator für reflektierte Messtrahlen, so 20 dass keine zusätzliche Isolation zum Schutz des HeNe-Lasers 301 erforderlich ist. Es ist alternativ auch möglich, das Referenzlicht anstelle des Messlichtes zu modulieren, wobei aber dann im Messlichtpfad ein Isolator angeordnet werden muss.

Der Kollimator 602 weist vorzugsweise eine relativ grosse Brennweite von 25 beispielsweise 18 mm auf und erzeugt damit einen ausreichenden Durchmesser des Messtrahls von beispielsweise 4 – 5 mm. Alternativ ist die Brennweite des Kollimators 602 eine kurze Brennweite von beispielsweise 2 mm, und ist daran anschliessend ein Galileisches Teleskop vor dem Ende des jeweiligen Lichtleiters angeordnet (nicht gesondert gezeichnet), wie in den Ausführungsformen gemäss 30 **Figur 4 und 6.**

In dieser Ausführungsform der Erfindung sind die wärmeerzeugenden Elemente in der Zwischeneinheit 2 und von den wärmeempfindlichen optischen Elementen in der Sende-Empfangseinheit 1 entfernt.

5

Figur 8 zeigt eine Anordnung mit einem über einen Lichtleiter separierten Absolutdistanzmesser. Auf der Sende-Empfangseinheit 1 ist lediglich die Viertelwellenplatte 4 und ein Kollimator 600 für den Lichtleiter 504 angeordnet. Die Anordnung der Viertelwellenplatte 4 auf der Sende-Empfangseinheit 1 dient dazu, unterschiedliche Phasenverzögerungen im Lichtleiter 504 zu kompensieren: Beim austretenden Strahl sind zueinander orthogonale Komponenten des Laserstrahls einer unterschiedlichen und unbekanntem Verzögerung unterworfen. Nach der Phasenschiebung von 90° , das heisst nach der Umwandlung in zirkulär polarisiertes Licht durch die Viertelwellenplatte 4, Reflektion durch das Ziel 5 und der erneuten Phasenschiebung durch die Viertelwellenplatte 4 sind die Komponenten um 90 Grad verdreht, also bezüglich der Hauptachsen des Lichtleiters 504 gegeneinander vertauscht. Jede Komponente erfährt somit auf dem Rückweg die Verzögerung, welche die andere Komponente auf dem Hinweg erfahren hat. Dadurch sind Unterschiede in der Verzögerung kompensiert. Damit die Kompensation optimal wirkt, sind beim Kollimator 603 die Polarisationsachsen des Lichtleiters 504 auf die Polarisationsachsen des elektrooptischen Modulators 205 ausgerichtet, also parallel zu diesen.

Figur 9 zeigt eine Kombination der Anordnungen aus den Figuren 7 und 8. Die Messtrahlen der ADM-Anordnung 200 und der Interferometeranordnung 300 werden in der Sende-Empfangseinheit 1 durch einen wellenlängenabhängigen Strahlteiler 320 überlagert respektive voneinander getrennt. Die Viertelwellenplatte 4 ist auf die ADM-Messung optimiert und gleichzeitig auf minimalen Einfluss und Verluste für die Interferometermessung ausgelegt. Die Messlichtstrahlen der beiden Distanzmesser werden somit getrennt über eigene Lichtleiter 504, 505, 506 zu

30

respektive von der Zwischeneinheit 2 geführt. Vorzugsweise sind dabei der Lichtleiter 504 der ADM-Anordnung 200 über eine erste Stütze 21 und die Lichtleiter 505, 506 der Interferometeranordnung 300 über die zweite Stütze 22 geführt. Diese separate Führung erlaubt, einzelne Komponenten der beiden
5 Distanzmesser separat in den beiden Stützen 21, 22 anzuordnen. In einer anderen Variante dieser Ausführungsform sind die Elemente der ADM-Anordnung 200 oder die Elemente der Interferometeranordnung 300, welche in der **Figur 9** in der Zwischeneinheit 2 angeordnet sind, statt dessen in der Basiseinheit 3 angeordnet.

10 Die Menge der optischen Komponenten in der Sende-Empfangseinheit 1 ist hiermit möglichst klein gehalten und es sind insbesondere Wärmequellen in der Zwischeneinheit 2 angeordnet und nicht in der Sende-Empfangseinheit 1.

Figur 10 zeigt eine Kombination der Anordnungen aus den Figuren 7 und 8 mit
15 mehrfacher Nutzung eines der Lichtleiter. Der von der ADM-Anordnung 200 erzeugte Messtrahl ist darin in den Messtrahl der Interferometeranordnung 300 eingekoppelt. Vorzugsweise ist diese Einkopplung mit einem wellenlängenabhängigen Strahlteiler 320 zwischen dem akustooptischen Modulator 303 und dem zugeordneten Kollimator 600 angeordnet.

20

Die Anordnung in der Sende-Empfangseinheit 1 ist strukturell dieselbe wie in der **Figur 7**. Der polarisierende Strahlteiler 310 in der Sende-Empfangseinheit 1 wirkt nur auf den Wellenlängenbereich des Interferometers, und reflektiert also zumindest einen Teil des rückkehrenden Lichtes des Interferometers zum Strahlteiler 313 und
25 damit zum Interferometer-Detektor 307. Der Lichtanteil des ADM wird durch den polarisierenden Strahlteiler 310 im wesentlichen durchgelassen und gelangt durch die selbe Faser 506 und den wellenlängenabhängigen Strahlteiler 320 auf der Zwischeneinheit 2 zur ADM-Anordnung 200. Dieser Lichtleiter 506 hat eine cut-off Wellenlänge für single-mode Propagation, die unterhalb der Wellenlänge des ADM
30 (beispielsweise 780 nm) wie auch des Interferometers (beispielsweise 633 nm) liegt.

Diese Ausführungsform der Erfindung ermöglicht eine hohe Integration von ADM und Interferometer und eine kleine Anzahl von optischen Elementen auf der Sende-Empfangseinheit 1. Es ist kein besonderer Aufwand nötig, um eine gute
5 Überdeckung der Strahlen der beiden Distanzmesser zu erzielen, weil die Strahlen schon vor dem Lichtleiter 506 miteinander kombiniert werden und in der Sende-Empfangseinheit 1 dieselbe Optik durchlaufen.

Figur 11 zeigt eine weitere Anordnung mit einem über zwei Lichtleiter teilweise separierten interferometrischen Distanzmesser. Der Interferometer-Detektor 307 ist
10 hier in der Zwischeneinheit 2 angeordnet, und ebenso der zugeordnete Strahlteiler 313. Somit sind keine elektrischen Komponenten des Interferometers in der Sende-Empfangseinheit 1 angeordnet. Gemeinsame Längenveränderungen der Lichtleiter 505, 506 kompensieren sich aber nicht mehr gegenseitig. Deshalb ist vorzugsweise
15 eine Temperaturmessung und Kompensation eingebaut, beispielsweise wie oben beschrieben mit einem Messdraht parallel zu den Lichtleitern 505, 506.

Figur 12 zeigt eine Anordnung mit einem über zwei Lichtleiter 507, 508 teilweise separierten Absolutdistanzmesser. Der aus dem elektrooptischen Modulator 205
20 austretende Strahl wird in einem polarisierenden Strahlteiler 311 auf die Kollimatoren 600 der beiden Lichtleiter 507, 508 aufgeteilt, welche mit ihren Hauptachsen parallel zu den Achsen des polarisierenden Strahlteilers 311 orientiert sind.

25 In der Sende-Empfangseinheit 1 werden die beiden Komponenten des Strahls in einem weiteren polarisierenden Strahlteiler 312 kombiniert und durch die Viertelwellenplatte 4 abgestrahlt. Das rückkehrende Licht durchläuft abermals die Viertelwellenplatte 4. Jede der Komponenten ist insgesamt um 90 Grad gedreht, und wird durch den weiteren polarisierenden Strahlteiler 312 für den Rückweg jeweils
30 auf den anderen Lichtleiter 507, 508 als beim Hinweg geführt. Eine unterschiedliche

Phasenschiebung der Komponenten zwischen den Lichtleitern 507, 508 hat somit keinen Einfluss. Dasselbe gilt für eine unterschiedliche Absorption der Komponenten.

- 5 **Figuren 13** und **14** zeigen weitere Anordnungen von Distanzmessern, die in Untereinheiten separiert sind. Dabei sind einzelne der Untereinheiten auch auf der Basiseinheit 3 angeordnet. Dies ist insbesondere für schwere Untereinheiten und/oder Untereinheiten mit relativ hohen Wärmeverlusten von Vorteil. In der Anordnung der **Figur 13** ist der HeNe-Laser 301 in der Basiseinheit 3 angeordnet
10 und über einen Lichtleiter mit der Interferometeranordnung 300 in der Träger-Anordnung 100 verbunden. In der Anordnung der **Figur 14** ist nebst dem HeNe-Laser 301 auch die Interferometeranordnung 300 in der Basiseinheit 3 angeordnet. Die ADM-Anordnung 200 ist in diesen beiden Varianten jeweils in der Zwischeneinheit 2 angeordnet. Die ADM-Anordnung 200 ist strichliert gezeichnet,
15 womit angedeutet ist, dass sie alternativ auch in der Träger-Anordnung 100 angeordnet sein kann.

BEZUGSZEICHENLISTE

A	Azimutachse	112	optische Achse der Distanzmesser
Z	Zenitachse		
1	Sende-Empfangseinheit	200	ADM-Anordnung
2	Zwischeneinheit	201	Laserdiode
3	Basiseinheit	202	Isolator
4	Viertelwellenplatte	203	polarisierender Strahlteiler
5	Ziel	204	ADM-Detektor
6	Strahlformer	205	Elektrooptischer Modulator
7	Aufweitungsoptik		
21	erste Stütze	300	Interferometeranordnung
22	zweite Stütze	301	HeNe-Laser
10	Messlichtstrahl	302	Strahlteiler
100	Träger-Anordnung	303	Akustooptischer Modulator
101	erste Auskopplung		
102	zweite Auskopplung	304	polarisierender Strahlteiler
103	dritte Auskopplung	305	Referenzlichtpfad
104	Übersichtskamera	306	Polarisationsfilter
105	Bildwandler der Übersichtskamera 104	307	Interferometer-Detektor
106	Zoomkamera	310 - 312	polarisierender Strahlteiler
107	Bildwandler der Zoomkamera 106	313	Strahlteiler
108	Positionswandler	320	wellenlängenabhängiger Strahlteiler
109	Positionsempfindliche Diode	321	Isolator
110	Reflektorbeleuchtung	501 - 508	Lichtleiter
111	optische Achse der Zoomkamera	510	Doppelfaserführung
		600 - 603	Kollimator

PATENTANSPRÜCHE

1. Koordinatenmessgerät, aufweisend
mindestens eine optische Distanzmessvorrichtung (200, 300) zur Messung der Distanz zu einem im Raum bewegbaren Messhilfsmittel (5) und mit einem
5 ersten Mess- und Regelkreis zum Verfolgen des Messhilfsmittels (5),
eine bezüglich mindestens zweier Achsen drehbare Zoomkamera (106) mit einem Zoomobjektiv und einem zweiten Mess- und Regelkreis zum Konstanthalten der Grösse einer Abbildung des Messhilfsmittels (5) auf einen optoelektrischen Bildwandler (107),
10 eine Übersichtskamera (104) zur Groblockalisierung des Messhilfsmittels (5),
wobei eine Lichtaustritts- und Lichtempfangsoptik (101, 102) der Distanzmessvorrichtung (200, 300), die Zoomkamera (106) und die Übersichtskamera (104) auf einem gemeinsamen, bezüglich mindestens zweier Achsen (A, Z) drehbaren Träger (1) angeordnet sind,
15 **dadurch gekennzeichnet, dass**
die optische Achse (112) der Distanzmessvorrichtung (200, 300) und die optische Achse (112) der Übersichtskamera (104) ausserhalb des Koordinatenmessgerätes koaxial verlaufen.
- 20 2. Koordinatenmessgerät nach Anspruch 1, wobei im Strahlengang eines empfangenen Lichtbündels zuerst eine erste Auskopplung (101) von Licht zur Übersichtskamera (104) angeordnet ist.
3. Koordinatenmessgerät nach Anspruch 2, wobei anschliessend eine zweite
25 Auskopplung (102) von Licht zu einen Sensor (108) angeordnet ist, welcher Sensor eine Messgrösse zum Verfolgen des Messhilfsmittels liefert.
4. Koordinatenmessgerät nach Anspruch 3, wobei die erste Auskopplung (101) Licht in eine erste Auskopplungsrichtung auskoppelt, und die zweite
30 Auskopplung (102) Licht in eine zweite Auskopplungsrichtung auskoppelt,

- wobei die erste Auskopplungsrichtung und die zweite Auskopplungsrichtung, in Richtung des empfangenen Lichtbündels gesehen, zumindest annähernd senkrecht zueinander verlaufen.
- 5 5. Koordinatenmessgerät nach Anspruch 2, wobei die Übersichtskamera (104) eine Messgröße zum Verfolgen des Messhilfsmittels liefert.
6. Koordinatenmessgerät nach einem der Ansprüche 1 bis 5, wobei der Strahlengang der Zoomkamera (106) und der Strahlengang der Distanzmessvorrichtung (200, 300) über jeweils eine separate Austrittsoptik geführt sind.
10
7. Koordinatenmessgerät nach einem der Ansprüche 1 bis 5, wobei die optische Achse (111) der Zoomkamera (106) ausserhalb des Koordinatenmessgerätes koaxial zu den optischen Achsen (112) der Distanzmessvorrichtung (200, 300) und der Übersichtskamera (104) verläuft.
15
8. Koordinatenmessgerät nach Anspruch 7 in Abhängigkeit von Anspruch 3, wobei eine dritte Auskopplung (103) im Strahlengang des von der ersten Auskopplung (101) ausgekoppelten Lichtes angeordnet ist, und die dritte Auskopplung (103) zum Auskoppeln von Licht zur Zoomkamera (106) angeordnet ist.
20
9. Koordinatenmessgerät nach einem der Ansprüche 2 bis 8, wobei mindestens eine der Auskopplungen (101, 102, 103) ein wellenlängenabhängiger Strahlteiler ist.
- 25 10. Koordinatenmessgerät nach Anspruch 6, wobei ein elektrooptischer Bildwandler (107) der Zoomkamera (106) bezüglich der optischen Achse (111) der Zoomkamera asymmetrisch angeordnet ist und der Mittelpunkt des Bildwandlers (107) bezüglich der optischen Achse (111) der Zoomkamera (106) von der optischen Achse (112) der Distanzmessvorrichtung (200, 300) weg verschoben ist.
30

11. Koordinatenmessgerät, insbesondere nach einem der Ansprüche 1 bis 10, aufweisend
- mindestens eine optische Distanzmessvorrichtung (200, 300),
 - 5 • Mittel zum Abstrahlen und zum Empfang von Licht,
 - eine Sende-Empfangseinheit (1), welche bezüglich einer Zwischeneinheit (2) um eine Achse (Z) drehbar angeordnet ist,
 - eine Zwischeneinheit (2), welche bezüglich einer Basiseinheit (3) um eine weitere Achse (A) drehbar angeordnet ist, wodurch die Sende-
10 • Empfangseinheit (1) bezüglich der Basiseinheit (3) um zwei Achsen (A, Z) drehbar angeordnet ist,
 - wobei die optische Distanzmessvorrichtung (200, 300) eine erste Untereinheit aufweist, welche auf der Sende-Empfangseinheit (1) und mit dieser bewegt angeordnet ist,
 - 15 • die optische Distanzmessvorrichtung (200, 300) eine zweite Untereinheit aufweist, und mindestens ein Lichtleiter (501 - 508) zur Übertragung von Licht zwischen der ersten und der zweiten Untereinheit der Distanzmessvorrichtung angeordnet (200, 300) ist
- dadurch gekennzeichnet, dass**
- 20 • die zweite Untereinheit auf der Zwischeneinheit (2) und mit dieser bewegt angeordnet ist.
12. Koordinatenmessgerät nach Anspruch 11, wobei mindestens ein optoelektronischer Detektor (204, 307) der mindestens einen Distanzmess-
25 • vorrichtung (200, 300) in der Sende-Empfangseinheit (1) angeordnet ist.
13. Koordinatenmessgerät nach Anspruch 11 oder 12, wobei ein abgestrahlter und ein rückkehrender Lichtstrahl der mindestens einen Distanzmessvorrichtung (200, 300) durch denselben Lichtleiter (501 - 504) zwischen der ersten und der
30 • zweiten Untereinheit geführt sind.

14. Koordinatenmessgerät nach Anspruch 11 oder 12, wobei ein abgestrahlter und ein rückkehrender Lichtstrahl der mindestens einen Distanzmessvorrichtung durch getrennte Lichtleiter (505, 506) zwischen der ersten und der zweiten Untereinheit geführt sind.
5
15. Koordinatenmessgerät nach einem der Ansprüche 11 bis 14, aufweisend eine erste und eine zweite Distanzmessvorrichtung (200, 300), wobei Lichtstrahlen der beiden Distanzmessvorrichtungen jeweils durch getrennte Lichtleiter (503, 504; 505, 506) zwischen der ersten und der zweiten Untereinheit geführt sind.
10
16. Koordinatenmessgerät nach einem der Ansprüche 11 bis 14, aufweisend eine erste und eine zweite Distanzmessvorrichtung (200, 300) mit jeweils einem abgestrahlten und einem rückkehrenden Lichtstrahl, wobei mindestens einer der Lichtstrahlen der ersten Distanzmessvorrichtung (200) und einer der Lichtstrahlen der zweiten Distanzmessvorrichtung (300) durch denselben Lichtleiter (506) zwischen der ersten und der zweiten Untereinheit geführt sind.
15
17. Koordinatenmessgerät nach einem der Ansprüche 11 bis 14, aufweisend eine erste und eine zweite Distanzmessvorrichtung (200, 300) mit jeweils einem abgestrahlten und einem rückkehrenden Lichtstrahl, wobei alle Lichtstrahlen der ersten wie auch der zweiten Distanzmessvorrichtung (200, 300) durch denselben Lichtleiter (502) zwischen der ersten und der zweiten Untereinheit geführt sind.
20
18. Koordinatenmessgerät nach Anspruch 11, wobei eine Lichtquelle (301) in der Zwischeneinheit (2) angeordnet ist, und die übrigen Elemente der mindestens einen Distanzmessvorrichtung (200, 300) in der Sende-Empfangseinheit (1) angeordnet sind.
25

19. Koordinatenmessgerät nach einem der Ansprüche 11 bis 17, wobei einzelne Untereinheiten der mindestens einen Distanzmessvorrichtung (200, 300) auch auf der Basiseinheit (3) angeordnet sind und über Lichtleiter mit anderen Untereinheiten auf der Zwischeneinheit (2) und/oder der Sende-Empfangseinheit (1) verbunden sind, und insbesondere mindestens eine Lichtquelle (201, 301) auf der Basiseinheit (3) angeordnet ist.
20. Koordinatenmessgerät nach einem der Ansprüche 11 bis 19, wobei in der der Sende-Empfangseinheit (1) eine Viertelwellenplatte (4) im Strahlengang des abgestrahlten wie auch des rückkehrenden Lichtes von mindestens einem der mindestens zwei Distanzmesser (200, 300) angeordnet ist.
21. Koordinatenmessgerät nach einem der Ansprüche 11 bis 20, wobei der mindestens einen Lichtleiter (501 - 508) ein polarisationserhaltender Lichtleiter ist.

1/8

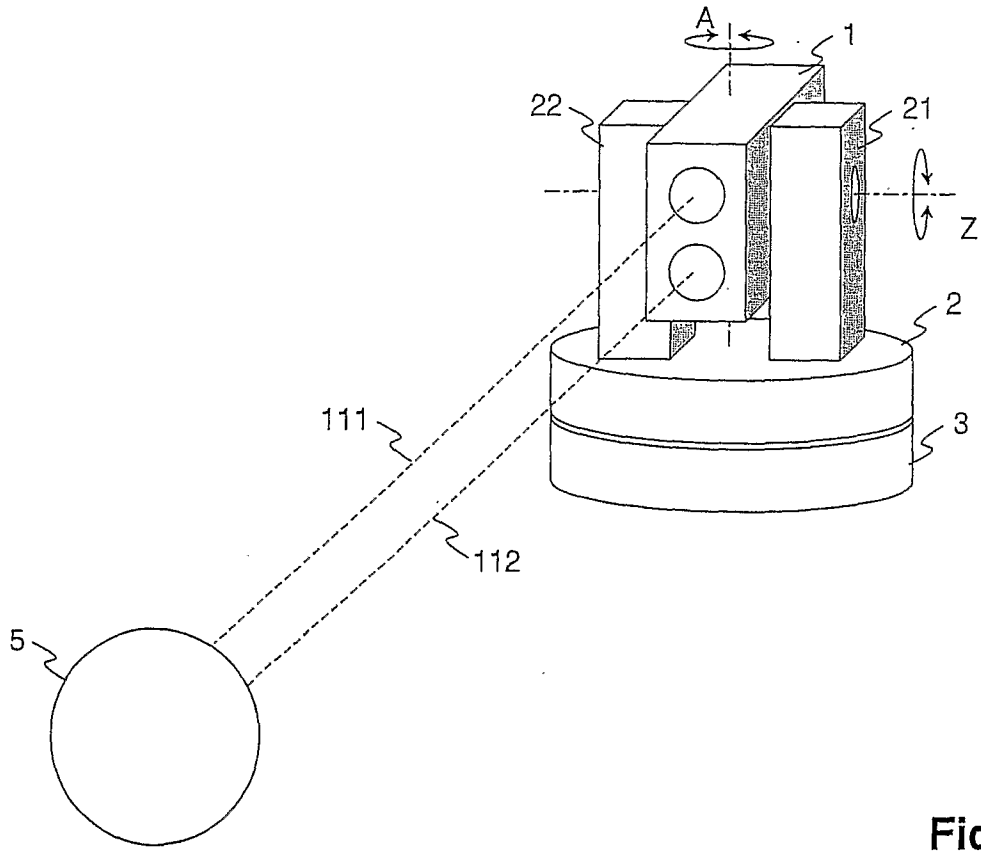


Fig. 1

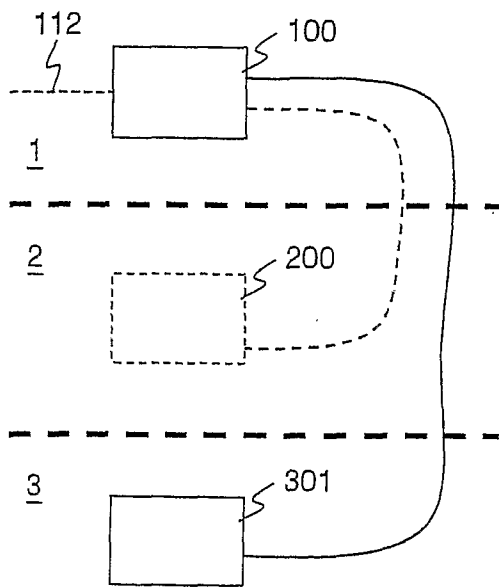


Fig. 13

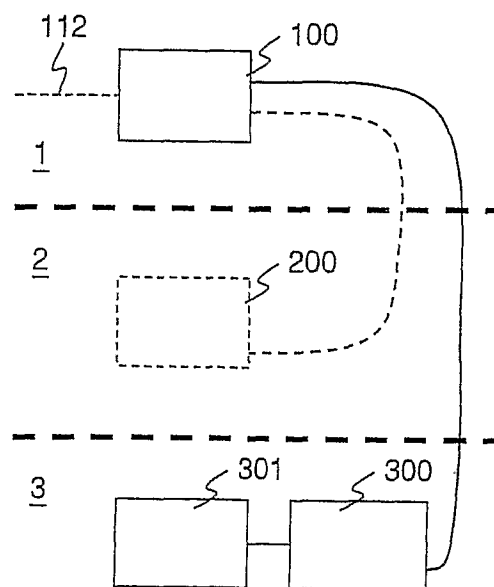


Fig. 14

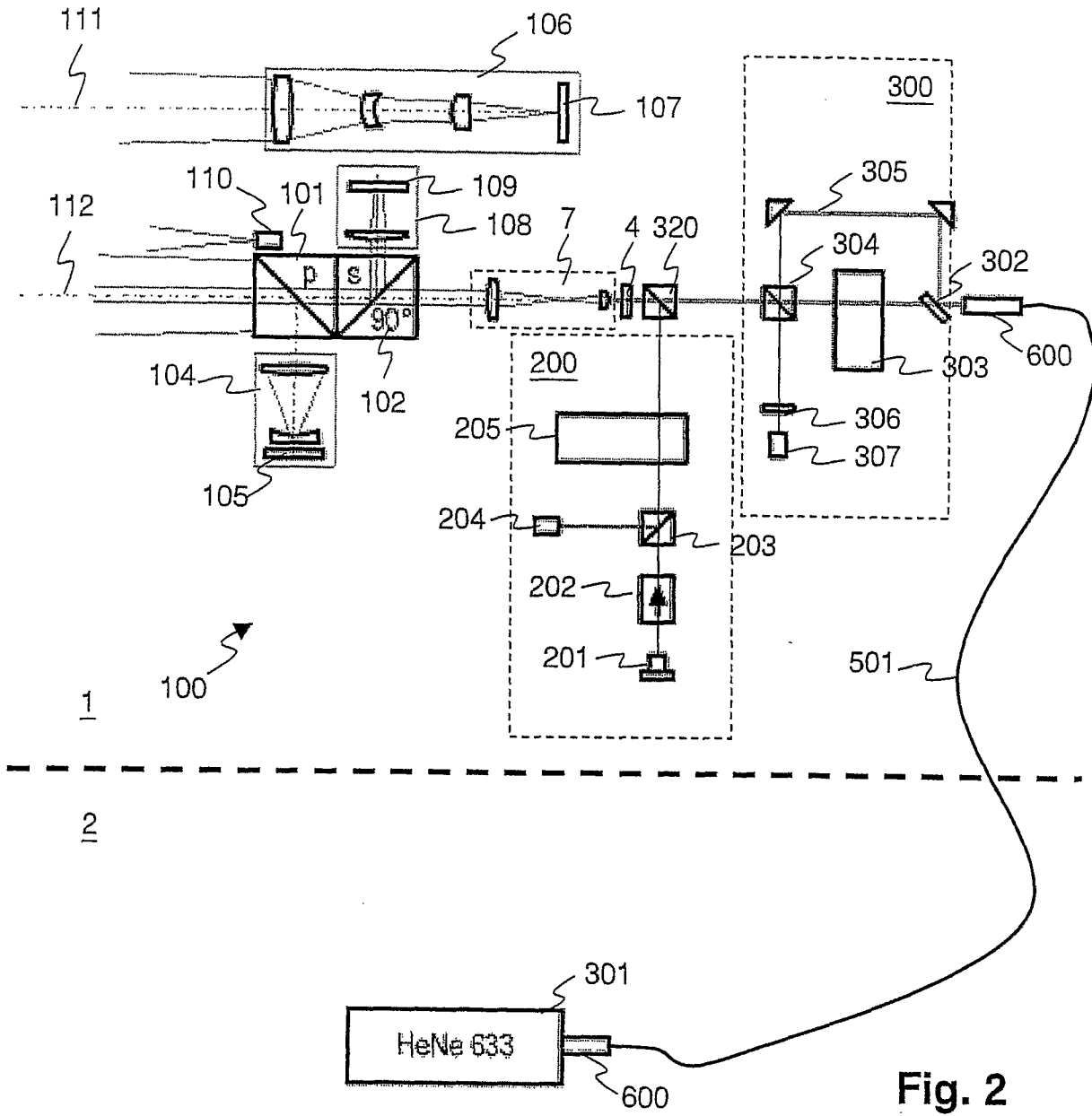


Fig. 2

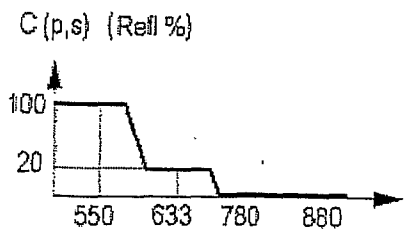


Fig. 3

3/8

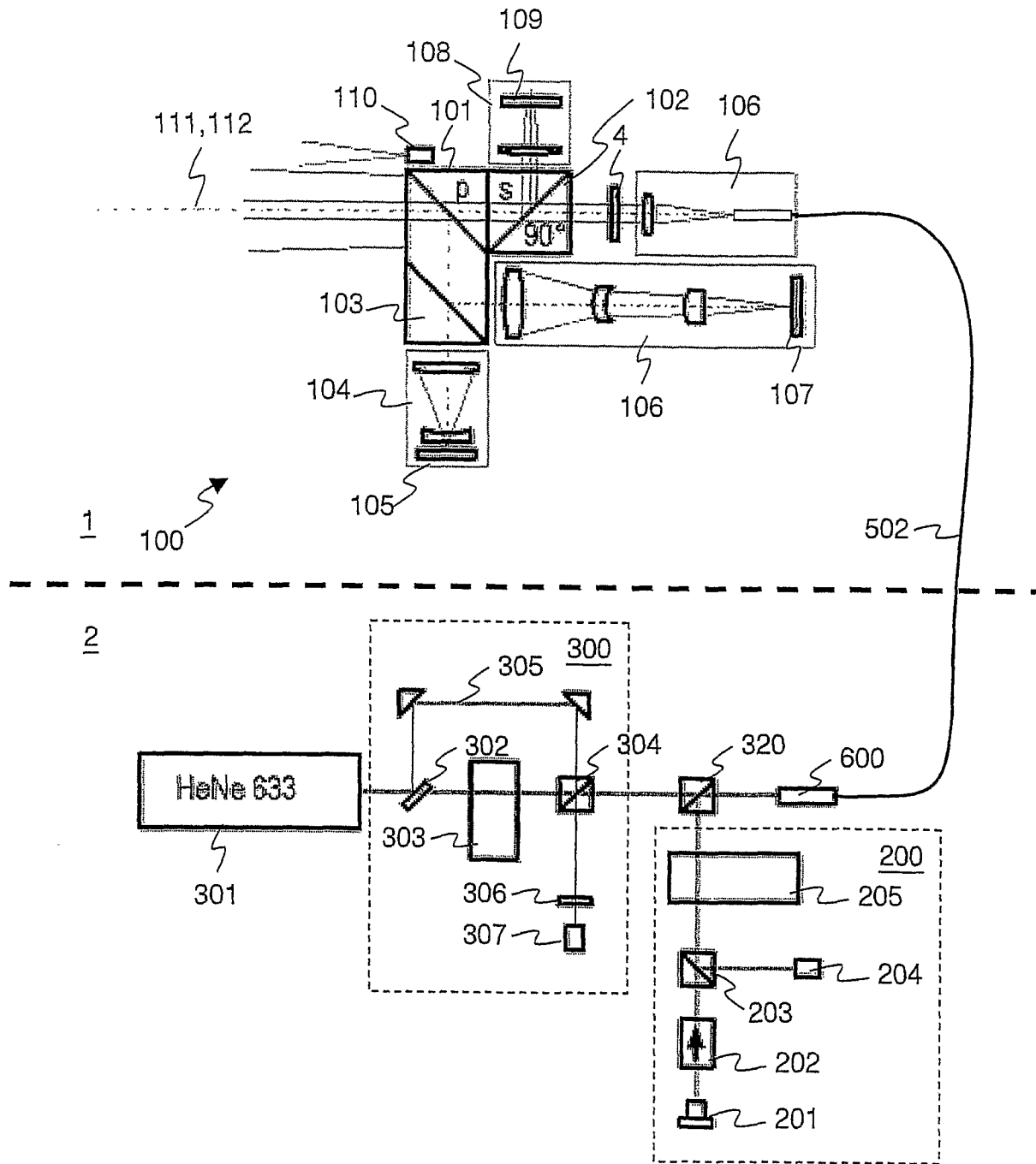


Fig. 4

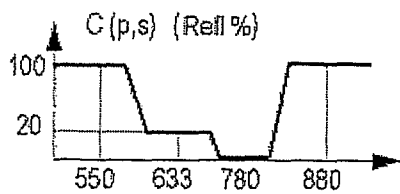


Fig. 5

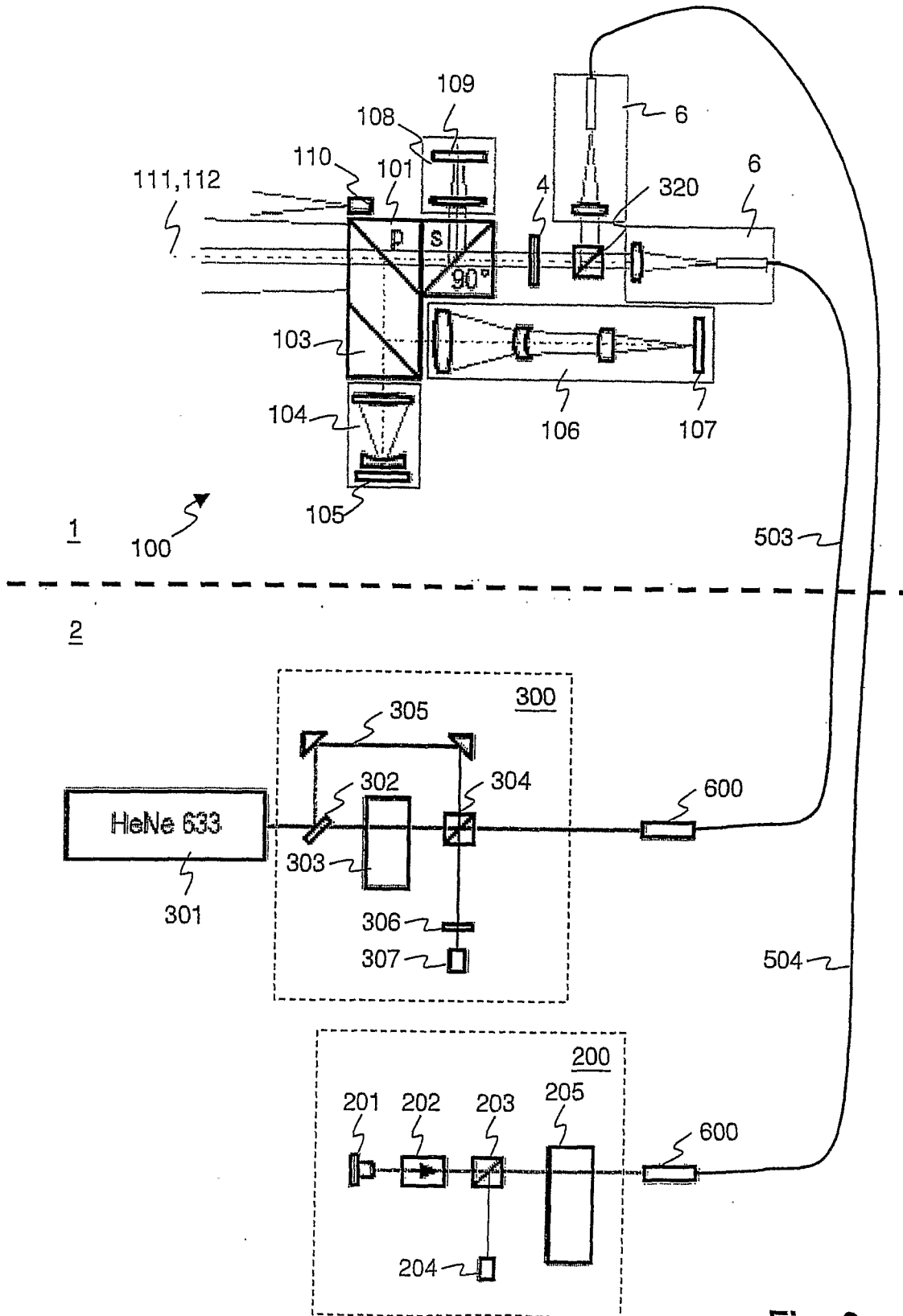


Fig. 6

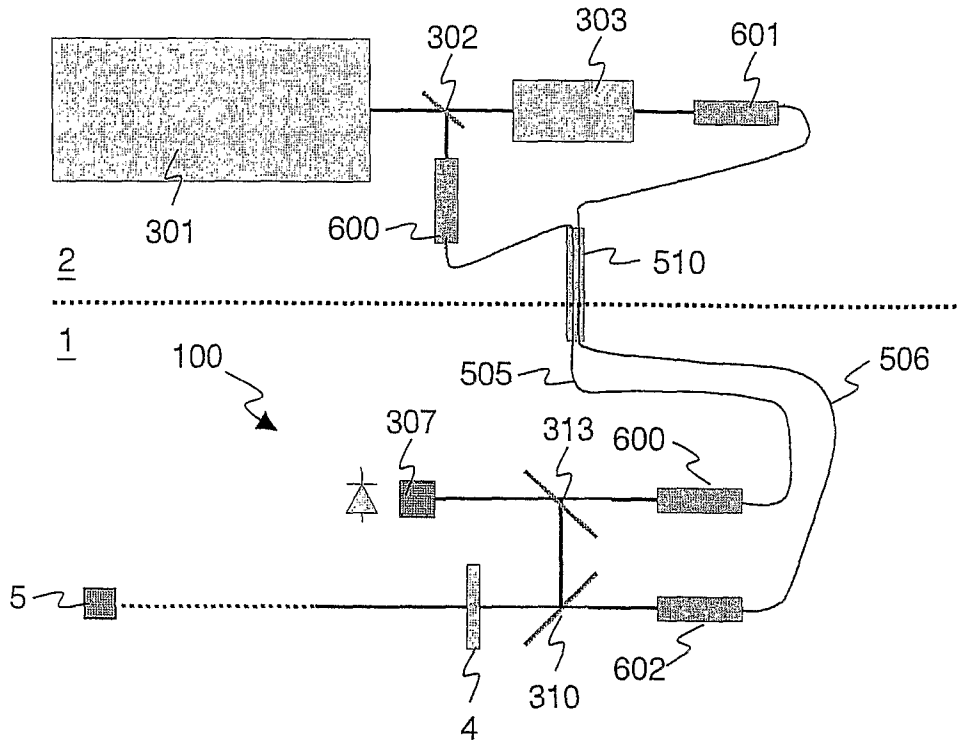


Fig. 7

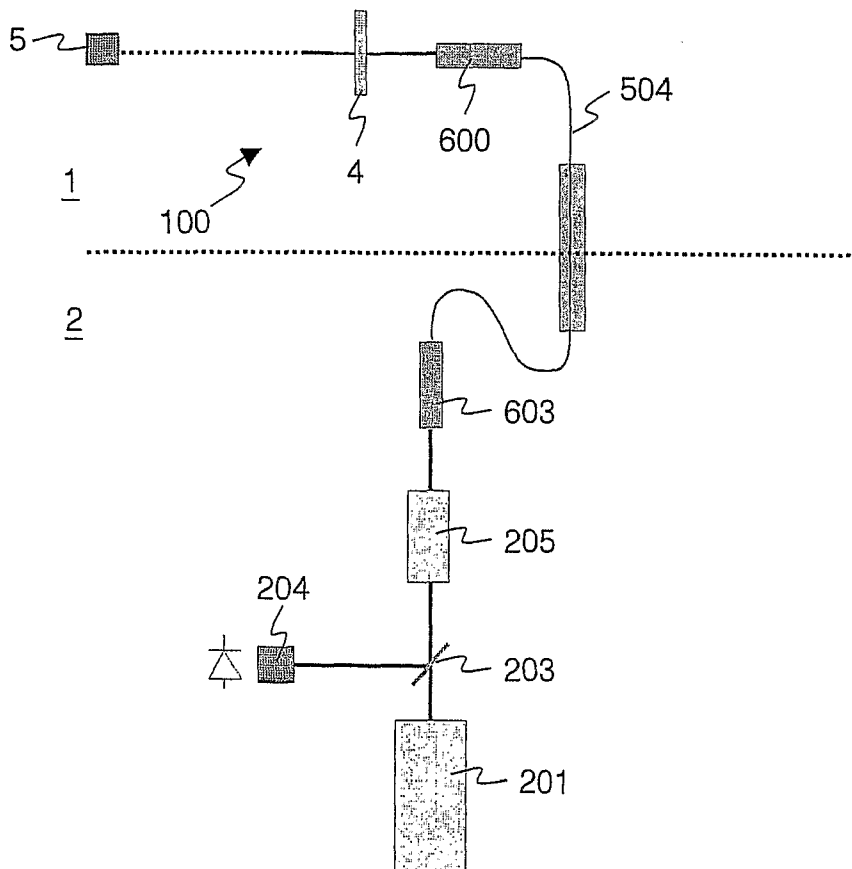


Fig. 8

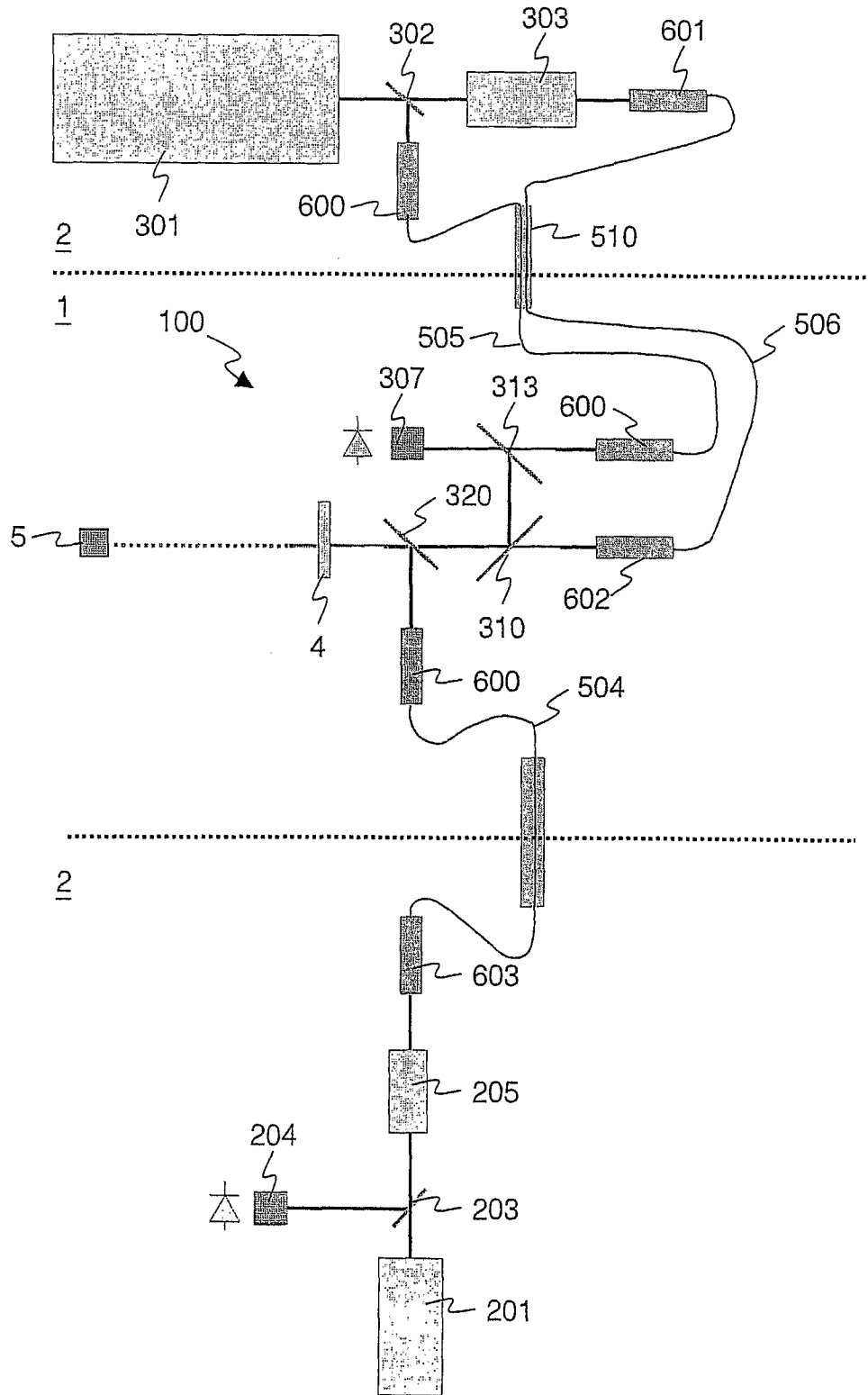


Fig. 9

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No
PCT/CH2007/000005

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

INV. 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)

G01C G01B 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 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	DE 102 35 888 A1 (SOKKIA CO. LTD., ATSUGI) 20 February 2003 (2003-02-20) abstract; figures 1-3,5,9 paragraphs [0041], [0042], [0046], [0047], [0049], [0054], [0056], [0057]	1-10
A	EP 1 610 092 A (KABUSHIKI KAISHA TOPCON) 28 December 2005 (2005-12-28) abstract; figures 1-3,6 paragraphs [0023], [0024]	1,6-8
A	EP 1 493 990 A (KABUSHIKI KAISHA TOPCON) 5 January 2005 (2005-01-05) abstract; figures 8-10 paragraphs [0026] - [0028], [0051] - [0056]	1,7-10
	----- -/--	

 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

15/03/2007

Name and mailing address of the ISA/

European Patent Office, P.B. 5818 Patentlaan 2
NL - 2260 HV Rijswijk
Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,
Fax: (+31-70) 340-3016

Authorized officer

Jakob, Clemens

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No

PCT/CH2007/000005

C(Continuation). DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	US 2003/020895 A1 (BRIDGES ROBERT E) 30 January 2003 (2003-01-30) abstract paragraphs [0032] - [0035]; figures 1,2 -----	11
A	EP 0 759 538 A (KABUSHIKI KAISHA TOPCON) 26 February 1997 (1997-02-26) cited in the application abstract column 6, line 25 - line 51; figure 1 column 7, line 41 - column 8, line 10; figure 5 -----	11
A	WO 03/062744 A (FARO TECHNOLOGIES, INC) 31 July 2003 (2003-07-31) cited in the application abstract; figure 1 page 8, line 16 - page 9, line 10 -----	11

Box No. II Observations where certain claims were found unsearchable (Continuation of item 2 of first sheet)

This international search report has not been established in respect of certain claims under Article 17(2)(a) for the following reasons:

1. Claims Nos.:
because they relate to subject matter not required to be searched by this Authority, namely:

2. Claims Nos.:
because they relate to parts of the international application that do not comply with the prescribed requirements to such an extent that no meaningful international search can be carried out, specifically:

3. Claims Nos.:
because they are dependent claims and are not drafted in accordance with the second and third sentences of Rule 6.4(a).

Box No. III Observations where unity of invention is lacking (Continuation of item 3 of first sheet)

This International Searching Authority found multiple inventions in this international application, as follows:

See supplemental sheet

1. As all required additional search fees were timely paid by the applicant, this international search report covers all searchable claims.
2. As all searchable claims could be searched without effort justifying additional fees, this Authority did not invite payment of additional fees.
3. As only some of the required additional search fees were timely paid by the applicant, this international search report covers only those claims for which fees were paid, specifically claims Nos.:

4. No required additional search fees were timely paid by the applicant. Consequently, this international search report is restricted to the invention first mentioned in the claims; it is covered by claims Nos.:

Remark on Protest

- The additional search fees were accompanied by the applicant's protest and, where applicable, the payment of a protest fee.
- The additional search fees were accompanied by the applicant's protest but the applicable protest fee was not paid within the time limit specified in the invitation.
- No protest accompanied the payment of additional search fees.

The International Searching Authority has found that the international application contains multiple (groups of) inventions, as follows:

1. Claims 1-10

Coordinate measuring device with a movable optical distance measuring device and a movable overview camera, the optical axes of said movable overview camera extending coaxially outside the coordinate measuring device.

2. Claims 11-21

Coordinate measuring device with a base unit, an intermediate unit fixed rotatably thereon and a transceiver unit which is also rotatably arranged, wherein subunits of an optical distance measuring device are arranged on the intermediate unit and on the transceiver unit and are connected to a light conductor.

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

Information on patent family members

International application No

PCT/CH2007/000005

Patent document cited in search report		Publication date	Patent family member(s)	Publication date
DE 10235888	A1	20-02-2003	CN 1405529 A	26-03-2003
			JP 3626141 B2	02-03-2005
			JP 2003130644 A	08-05-2003
			US 2003048355 A1	13-03-2003
EP 1610092	A	28-12-2005	CN 1715829 A	04-01-2006
			JP 2005351850 A	22-12-2005
			US 2005275829 A1	15-12-2005
EP 1493990	A	05-01-2005	CN 1685199 A	19-10-2005
			WO 2004044528 A1	27-05-2004
			JP 2004163292 A	10-06-2004
			US 2005207621 A1	22-09-2005
US 2003020895	A1	30-01-2003	NONE	
EP 0759538	A	26-02-1997	CN 1156824 A	13-08-1997
			US 5745623 A	28-04-1998
WO 03062744	A	31-07-2003	EP 1466136 A1	13-10-2004

INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Internationales Aktenzeichen

PCT/CH2007/000005

A. KLASSIFIZIERUNG DES ANMELDUNGSGEGENSTANDES
INV. G01C15/00

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

B. RECHERCHIERTE GEBIETE

Recherchierter Mindestprüfstoff (Klassifikationssystem und Klassifikationssymbole)
G01C G01B 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, 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	DE 102 35 888 A1 (SOKKIA CO. LTD., ATSUGI) 20. Februar 2003 (2003-02-20) Zusammenfassung; Abbildungen 1-3, 5, 9 Absätze [0041], [0042], [0046], [0047], [0049], [0054], [0056], [0057]	1-10
A	EP 1 610 092 A (KABUSHIKI KAISHA TOPCON) 28. Dezember 2005 (2005-12-28) Zusammenfassung; Abbildungen 1-3, 6 Absätze [0023], [0024]	1, 6-8
A	EP 1 493 990 A (KABUSHIKI KAISHA TOPCON) 5. Januar 2005 (2005-01-05) Zusammenfassung; Abbildungen 8-10 Absätze [0026] - [0028], [0051] - [0056]	1, 7-10
	-/--	

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	Absenddatum des internationalen Recherchenberichts
7. März 2007	15/03/2007

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
---	--

C. (Fortsetzung) ALS WESENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN

Kategorie*	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe der in Betracht kommenden Teile	Betr. Anspruch Nr.
A	US 2003/020895 A1 (BRIDGES ROBERT E) 30. Januar 2003 (2003-01-30) Zusammenfassung Absätze [0032] - [0035]; Abbildungen 1,2 -----	11
A	EP 0 759 538 A (KABUSHIKI KAISHA TOPCON) 26. Februar 1997 (1997-02-26) in der Anmeldung erwähnt Zusammenfassung Spalte 6, Zeile 25 - Zeile 51; Abbildung 1 Spalte 7, Zeile 41 - Spalte 8, Zeile 10; Abbildung 5 -----	11
A	WO 03/062744 A (FARO TECHNOLOGIES, INC) 31. Juli 2003 (2003-07-31) in der Anmeldung erwähnt Zusammenfassung; Abbildung 1 Seite 8, Zeile 16 - Seite 9, Zeile 10 -----	11

Feld II Bemerkungen zu den Ansprüchen, die sich als nicht recherchierbar erwiesen haben (Fortsetzung von Punkt 2 auf Blatt 1)

Gemäß Artikel 17(2)a) wurde aus folgenden Gründen für bestimmte Ansprüche kein Recherchenbericht erstellt:

1. Ansprüche Nr.
weil sie sich auf Gegenstände beziehen, zu deren Recherche die Behörde nicht verpflichtet ist, nämlich

2. Ansprüche Nr.
weil sie sich auf Teile der internationalen Anmeldung beziehen, die den vorgeschriebenen Anforderungen so wenig entsprechen, daß eine sinnvolle internationale Recherche nicht durchgeführt werden kann, nämlich

3. Ansprüche Nr.
weil es sich dabei um abhängige Ansprüche handelt, die nicht entsprechend Satz 2 und 3 der Regel 6.4 a) abgefaßt sind.

Feld III Bemerkungen bei mangelnder Einheitlichkeit der Erfindung (Fortsetzung von Punkt 3 auf Blatt 1)

Die internationale Recherchenbehörde hat festgestellt, daß diese internationale Anmeldung mehrere Erfindungen enthält:

siehe Zusatzblatt

1. Da der Anmelder alle erforderlichen zusätzlichen Recherchegebühren rechtzeitig entrichtet hat, erstreckt sich dieser internationale Recherchenbericht auf alle recherchierbaren Ansprüche.
2. Da für alle recherchierbaren Ansprüche die Recherche ohne einen Arbeitsaufwand durchgeführt werden konnte, der eine zusätzliche Recherchegebühr gerechtfertigt hätte, hat die Behörde nicht zur Zahlung einer solchen Gebühr aufgefordert.
3. Da der Anmelder nur einige der erforderlichen zusätzlichen Recherchegebühren rechtzeitig entrichtet hat, erstreckt sich dieser internationale Recherchenbericht nur auf die Ansprüche, für die Gebühren entrichtet worden sind, nämlich auf die Ansprüche Nr.
4. Der Anmelder hat die erforderlichen zusätzlichen Recherchegebühren nicht rechtzeitig entrichtet. Der internationale Recherchenbericht beschränkt sich daher auf die in den Ansprüchen zuerst erwähnte Erfindung; diese ist in folgenden Ansprüchen erfaßt:

Bemerkungen hinsichtlich eines Widerspruchs

- Die zusätzlichen Gebühren wurden vom Anmelder unter Widerspruch gezahlt.
- Die Zahlung zusätzlicher Recherchegebühren erfolgte ohne Widerspruch.

WEITERE ANGABEN

PCT/ISA/ 210

Die internationale Recherchenbehörde hat festgestellt, dass diese internationale Anmeldung mehrere (Gruppen von) Erfindungen enthält, nämlich:

1. Ansprüche: 1-10

Koordinatenmessgerät mit einer beweglichen optischen Distanzmessvorrichtung und mit einer beweglichen Übersichtskamera, deren optische Achsen ausserhalb des Koordinatenmessgerätes koaxial verlaufen

2. Ansprüche: 11-21

Koordinatenmessgerät mit einer Basiseinheit, einer darauf drehbar angeordneten Zwischeneinheit und einer auf dieser wiederum drehbar angeordneten Sende-Empfangseinheit, bei dem Untereinheiten einer optischen Distanzmessvorrichtung auf der Zwischeneinheit und auf der Sende-Empfangseinheit angeordnet und mit einem Lichtleiter verbunden sind.

INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Angaben zu Veröffentlichungen, die zur selben Patentfamilie gehören

Internationales Aktenzeichen

PCT/CH2007/000005

Im Recherchenbericht angeführtes Patentdokument		Datum der Veröffentlichung	Mitglied(er) der Patentfamilie	Datum der Veröffentlichung
DE 10235888	A1	20-02-2003	CN 1405529 A	26-03-2003
			JP 3626141 B2	02-03-2005
			JP 2003130644 A	08-05-2003
			US 2003048355 A1	13-03-2003
<hr/>				
EP 1610092	A	28-12-2005	CN 1715829 A	04-01-2006
			JP 2005351850 A	22-12-2005
			US 2005275829 A1	15-12-2005
<hr/>				
EP 1493990	A	05-01-2005	CN 1685199 A	19-10-2005
			WO 2004044528 A1	27-05-2004
			JP 2004163292 A	10-06-2004
			US 2005207621 A1	22-09-2005
<hr/>				
US 2003020895	A1	30-01-2003	KEINE	
<hr/>				
EP 0759538	A	26-02-1997	CN 1156824 A	13-08-1997
			US 5745623 A	28-04-1998
<hr/>				
WO 03062744	A	31-07-2003	EP 1466136 A1	13-10-2004
<hr/>				