

BERICHTIGTE FASSUNG

(19) Weltorganisation für geistiges Eigentum
Internationales Büro



(43) Internationales Veröffentlichungsdatum
29. Dezember 2010 (29.12.2010)

(10) Internationale Veröffentlichungsnummer
WO 2010/148526 A8

- (51) Internationale Patentklassifikation: *G01S 17/66* (2006.01) *G01S 17/02* (2006.01)
- (21) Internationales Aktenzeichen: PCT/CH2010/000154
- (22) Internationales Anmeldedatum: 14. Juni 2010 (14.06.2010)
- (25) Einreichungssprache: Deutsch
- (26) Veröffentlichungssprache: Deutsch
- (30) Angaben zur Priorität: 973/09 23. Juni 2009 (23.06.2009) 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): **MOSER, Daniel** [CH/CH]; Oberer Gerbiweg 12, CH-5707 Seengen (CH). **MARTIN, Joel** [US/CH]; Hintere Bahnhofstrasse 7, CH-5000 aarau (CH). **VON ARB, Konrad** [CH/CH]; Chrummatt 3, CH-4612 Wangen bei Olten (CH).
- (74) Anwalt: **FREI PATENTANWALTSBURÖ AG**; Postfach 1771, CH-8032 Zürich (CH).
- (81) Bestimmungsstaaten (soweit nicht anders angegeben, für jede verfügbare nationale Schutzrechtsart): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, 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, IS, JP, KE, KG, KM, 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, PE, PG, PH, PL, PT, RO, RS, RU, 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, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), eurasisches (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, 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, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

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

(54) Bezeichnung : TRACKING-VERFAHREN UND MESSSYSTEM MIT LASERTRACKER

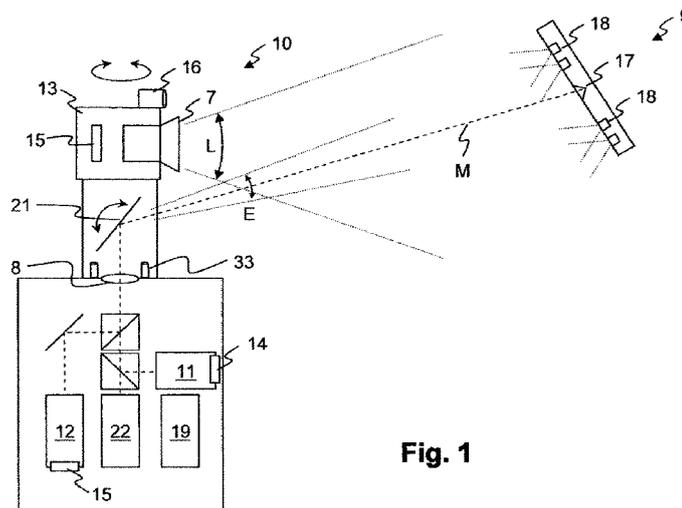


Fig. 1

(57) Abstract: A target (9) equipped with a reflector (17) can be tracked in a measuring system comprising a laser tracker (10). The reflector (17) is tracked by means of a tracking unit (11) in a normal tracking mode and by means of a surveying device (13) in an extraordinary tracking mode. A capturing unit (12) having a detection range lying between the detection ranges of the tracking unit (11) and of the surveying device (13) is also present. If the target (9) cannot be detected by the tracking unit (11) but can be detected by the capturing unit (12), the orientation of the tracking unit (11) is controlled according to a measurement by the capturing unit (12). If the target (9) can then be detected by the tracking unit (11), a transition to the normal tracking mode is initiated. If the target (9) can be detected only by the surveying device (13), the orientation of the tracking unit (11) is controlled according to a measurement of the surveying device (13).

(57) Zusammenfassung:

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

WO 2010/148526 A8

**Veröffentlicht:**

— mit internationalem Recherchenbericht (Artikel 21 Absatz 3)

(15) Informationen zur Berichtigung:

siehe Mitteilung vom 2. Februar 2012

(48) Datum der Veröffentlichung dieser berichtigten Fassung:

2. Februar 2012

In einem Messsystem mit Lasertracker (10) ist ein mit einem Reflektor (17) ausgerüstetes Ziel (9) verfolgbar. In einem normalen Tracking-Modus wird der Reflektor (17) mit einer Trackingeinheit (11) verfolgt, in einem ausserordentlichen Tracking-Modus mit einem Übersichtsgerät (13). Zusätzlich liegt eine Einfangeinheit (12) vor, mit einem Erfassungsbereich welcher zwischen den Erfassungsbereichen der Trackingeinheit (11) und des Übersichtsgerätes (13) liegt. · Falls das Ziel (9) nicht durch die Trackingeinheit (11), aber durch die Einfangeinheit (12) erfassbar ist, wird die Ausrichtung des Trackingeinheit (11) nach Massgabe einer Messung durch die Einfangeinheit (12) gesteuert; · falls dann das Ziel (9) für die Trackingeinheit (11) erfassbar ist, wird ein Übergang zum normalen Tracking-Modus eingeleitet; · falls das Ziel (9) nur für das Übersichtsgerät (13) erfassbar ist, wird die Ausrichtung des Trackingeinheit (11) entsprechend einer Messung des Übersichtsgerätes (13) gesteuert.