

(12) DEMANDE INTERNATIONALE PUBLIÉE EN VERTU DU TRAITÉ DE COOPÉRATION EN MATIÈRE DE BREVETS (PCT)

(19) Organisation Mondiale de la Propriété Intellectuelle
Bureau international

(43) Date de la publication internationale
09 janvier 2020 (09.01.2020)



(10) Numéro de publication internationale

WO 2020/007996 A1

(51) Classification internationale des brevets :
G01B 21/04 (2006.01) G01B 5/012 (2006.01)
G01B 5/008 (2006.01) G01B 11/00 (2006.01)

(71) Déposant : HEXAGON METROLOGY SAS [FR/FR] ; 32 avenue de La Baltique immeuble LE VIKING, ZA Courtaboeuf-Villebon, 91978 COURTABOEUF (FR).

(21) Numéro de la demande internationale :
PCT/EP2019/068024

(72) Inventeurs : DESFORGES, Laurent ; 1 rue de Villiersfaux, 41310 AMBLOY (FR). DUPORTAL, Thibault ; Le Cassereau 4, 41310 PRUNAY CASSEREAU (FR). ROUX, Denis ; 31 rue de l'Abbaye, 41100 VILLEMARDY (FR).

(22) Date de dépôt international :
04 juillet 2019 (04.07.2019)

FAMECHON, Jean-Luc ; 13 rue des Gombaudes, 41100 VILLERABLE (FR). INGLIS, Wes ; 1410 Steen Circle, VISTA, California 92083 (US).

(25) Langue de dépôt : français

(74) Mandataire : LAVIALLE, Bruno et al. ; CABINET BOETTCHER, 16 rue Médéric, 75017 PARIS (FR).

(26) Langue de publication : français

(81) États désignés (sauf indication contraire, pour tout titre de protection nationale disponible) : AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA,

(54) Title: MEASUREMENT ARM WITH MULTIFUNCTIONAL END

(54) Titre : BRAS DE MESURE AVEC EXTREMITE MULTIFONCTION

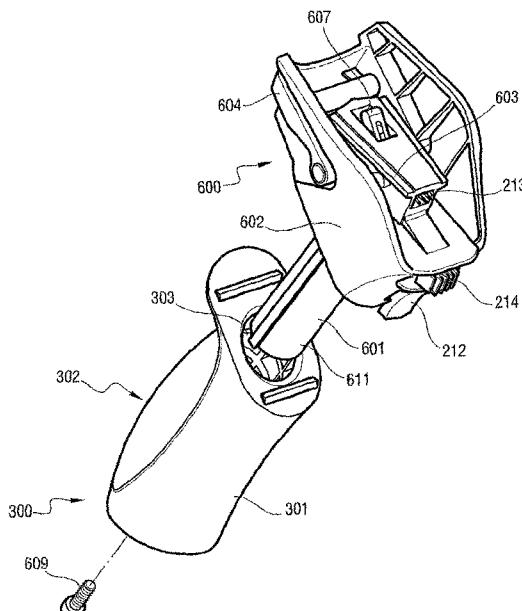


Fig. 5a

(57) **Abstract:** Three-dimensional measurement device, comprising an arm having a free end provided with an interface body (100) and a handle (301) allowing an operator to point a measurement member towards a region of the object to be measured. The handle is secured to an attachment base (600) having an end portion which comprises a rail (603) that extends transversely with respect to a longitudinal direction of the handle so as to cooperate with a rail (114) of the interface body, the interface body and the end portion of the attachment support comprising reciprocal abutment means so as to define a position of mutual engagement of the rails and reciprocal locking means that oppose disengagement of the rails, the reciprocal locking means comprising a control lever (604) that is articulated on the end portion of the attachment base between a position of activation of the locking means and a position of deactivation of the locking means.

(57) **Abrégé :** Dispositif de mesure tridimensionnelle, comprenant un bras ayant une extrémité libre pourvue d'un corps d'interface (100) et d'une poignée (301) permettant à un opérateur de pointer un organe de mesure vers une zone de l'objet à mesurer. La poignée est solidaire d'une embase de fixation (600) ayant une portion d'extrémité qui comprend une glissière (603) qui s'étend transversalement par rapport à une direction longitudinale de la poignée pour coopérer avec une glissière (114) du corps d'interface, le corps d'interface et la portion d'extrémité du support de fixation comprenant des moyens de butée réciproques de manière à définir une position d'engagement mutuel des glissières et des moyens de verrouillage réciproques s'opposant à un



CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, JO, JP, KE, KG, KH, KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, 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) États désignés (sauf indication contraire, pour tout titre de protection régionale disponible) : ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), eurasien (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), européen (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).

Publiée:

— *avec rapport de recherche internationale (Art. 21(3))*

BRAS DE MESURE AVEC EXTREMITE MULTIFONCTION

La présente invention concerne le domaine de la métrologie et plus particulièrement la mesure d'objets tridimensionnels.

ETAT DE LA TECHNIQUE

Un dispositif de mesure tridimensionnelle, comprend généralement un bras comportant des éléments articulés dont une base de fixation, un premier segment relié à la base de fixation par une première articulation, un deuxième segment relié au premier segment par une deuxième articulation, un corps d'interface relié au deuxième segment par une troisième articulation, et des capteurs positionnels associés aux articulations et reliés électriquement à une unité électronique d'acquisition pour fournir à l'unité électronique d'acquisition des signaux de mesure de positions relatives des segments les uns par rapport aux autres. Le corps d'interface porte un organe de mesure et une poignée permettant à un opérateur de pointer l'organe de mesure vers une zone de l'objet à mesurer.

L'organe de mesure peut être de type à contact ou de type sans contact. L'organe de mesure à contact est un palpeur destiné à être appliqué contre ladite zone de l'objet. L'organe de mesure sans contact peut être : un émetteur d'onde incidente et un récepteur d'onde renvoyée par ladite zone de l'objet permettant une mesure à partir du temps séparant l'émission de l'onde incidente et la réception de l'onde renvoyée ; ou un dispositif optique de capture d'image associé à un projecteur de trame lumineuse pour permettre un calcul de mesures par traitement de l'image de la trame lumineuse projetée sur la zone à mesurer ; ou une combinaison des deux précédents.

La poignée est généralement de type « pistolet ». Lorsque l'organe de mesure est de type sans contact, la

poignée est le plus souvent équipée d'au moins un bouton commandant un commutateur relié par un circuit électrique à l'unité de commande pour permettre à l'opérateur de commander l'acquisition de signaux de mesure avec la main tenant la poignée et pointant l'organe de mesure. Lorsque l'organe de mesure est de type à contact, la poignée peut être équipée comme précédemment d'un bouton de commande de l'acquisition ou le commutateur peut être directement commandé par le palpeur en fonction de l'effort appliqué par le palpeur sur la zone de l'objet à mesurer.

OBJET DE L'INVENTION

Un but de l'invention est de fournir un moyen pour améliorer les fonctionnalités d'un tel dispositif de mesure.

15

BREF EXPOSE DE L'INVENTION

A cet effet, on prévoit, selon l'invention, un dispositif de mesure tridimensionnelle, comprenant un bras comportant des éléments articulés dont une base de fixation, un premier segment relié à la base par une première articulation, un deuxième segment relié au premier segment par une deuxième articulation, un corps d'interface relié au deuxième segment par une troisième articulation, et des capteurs positionnels associés aux articulations et reliés électriquement à une unité électronique d'acquisition pour fournir à l'unité électronique d'acquisition des signaux de mesure de positions relatives des segments les uns par rapport aux autres. Le corps d'interface porte un organe de mesure et une poignée permettant à un opérateur de pointer l'organe de mesure vers une zone de l'objet à mesurer. La poignée est solidaire d'une embase de fixation ayant une portion d'extrémité qui comprend une glissière qui s'étend transversalement par rapport à une direction longitudinale de la poignée pour coopérer avec une glissière du corps d'interface, le corps d'interface et la portion

5 d'extrémité du support de fixation comprenant des moyens de butée réciproques de manière à définir une position d'engagement mutuel des glissières et des moyens de verrouillage réciproques s'opposant à un désengagement des glissières, les moyens de verrouillage réciproques comportant un levier de commande qui est articulé sur la portion d'extrémité de l'embase de fixation entre une position d'activation des moyens de verrouillage et une position d'inactivation des moyens de verrouillage.

10 D'autres caractéristiques et avantages de l'invention ressortiront à la lecture de la description qui suit de modes de réalisation particuliers non limitatifs de l'invention.

BREVE DESCRIPTION DES FIGURES

15 Il sera fait référence aux dessins annexés, parmi lesquels :

- la figure 1 est une vue en perspective d'un dispositif de mesure selon l'invention ;
- la figure 2 est une vue en perspective d'un corps d'interface formant une extrémité libre du bras du dispositif de mesure ;
- la figure 3 est une vue éclatée en perspective d'un premier organe de préhension du corps d'interface ;
- la figure 4 est une vue en perspective du premier organe de préhension et du corps d'interface avant montage ;
- la figure 5a est une vue éclatée en perspective d'un deuxième organe de préhension du corps d'interface ;
- la figure 5b est une vue partielle en perspective du support de fixation du deuxième organe de préhension ;
- la figure 6 est une vue en perspective du corps d'interface équipé des deux organes de préhension.

- sion et d'un premier organe de mesure ;
- la figure 7 est une vue de détail de la figure 6 avant mise en place du premier organe de mesure ;
 - 5 - la figure 8 est une vue en perspective du corps d'interface équipé du premier organe de préhension seulement et du premier organe de mesure ;
 - la figure 9 est une vue en perspective d'un deuxième organe de mesure et du corps d'interface avant montage ;
 - 10 - la figure 10 est une vue en perspective du deuxième organe de mesure et du corps d'interface en cours de montage sur l'extrémité libre du bras ;
 - la figure 11 est une vue en perspective du mécanisme d'assemblage du deuxième organe de mesure et du corps d'interface ;
 - les figures 12 a, b, c, d, e montrent les opérations d'accouplement et de désaccouplement ;
 - 20 - les figures 13 a, b, c montrent par transparence différentes positions de la partie du mécanisme d'assemblage embarquée sur le deuxième organe de mesure ;
 - la figure 14 est une vue en perspective du deuxième organe de mesure monté sur l'extrémité libre du bras ;
 - 25 - la figure 15 est une vue de détail de la partie frontale du corps d'interface ;
 - la figure 16 est une vue en coupe de l'organe de mesure à distance selon le plan XVI de la figure 12a ;
 - 30 - la figure 17 est une vue en perspective du corps d'interface équipée d'un support d'adaptation pour l'emport d'un troisième organe de mesure ;

- la figure 18 est une vue en perspective du corps d'interface avec le support d'adaptation pour l'emport d'un troisième organe de mesure en cours de montage ;
- 5 - la figure 19 est une vue en perspective du corps d'interface équipée du support d'adaptation, du troisième organe de mesure et d'un quatrième organe de mesure ;
- la figure 20 est une vue en coupe longitudinale du corps d'interface ;
- 10 - la figure 21 est une vue en perspective éclatée d'une interface d'accouplement du premier organe de mesure, et plus particulièrement d'une pièce tubulaire d'accouplement ;
- la figure 22 est une vue en perspective de cette interface d'accouplement.

DESCRIPTION DETAILLÉE DE L'INVENTION

En référence aux figures, le dispositif de mesure tridimensionnelle, selon l'invention, comprend un bras comportant des éléments articulés.

Les éléments articulés comprennent une base de fixation 10, un premier segment 11 relié à la base 10 par une première articulation 21, un deuxième segment 12 relié au premier segment 11 par une deuxième articulation 22, un corps d'interface 100 relié au deuxième segment 12 par une troisième articulation 23.

La première articulation 21 et la deuxième articulation 22 sont des articulations doubles autorisant un pivotement relatif des éléments qu'elles relient autour de deux axes perpendiculaires l'un à l'autre. La troisième articulation 23 est une articulation triple autorisant un pivotement relatif du deuxième segment 12 et du corps d'interface 100 autour de trois axes dont l'un est sensiblement perpendiculaire par rapport aux autres (les trois axes sont notés a1, a2, a3 sur la figure 2). Des

capteurs positionnels non visibles sur les figures sont associés à chaque axe des articulations 21, 22, 23 et reliés électriquement à une unité électronique d'acquisition 1000 pour fournir à l'unité électronique 5 d'acquisition 1000 des signaux de mesure de positions angulaires relatives des éléments les uns par rapport aux autres. Les capteurs peuvent être reliés à l'unité d'acquisition 1000 chacun par une paire de câbles ou tous ensemble par un bus. L'unité d'acquisition est par 10 exemple un ordinateur, en particulier un ordinateur portable, raccordé par un connecteur de type USB ou autre à un connecteur correspondant débouchant à l'extérieur de l'embase 10. L'ordinateur exécute un programme de mesure tridimensionnelle connu en lui-même. L'embase 10 incorpore 15 avantageusement un circuit électronique relié à un écran et agencé pour fournir à l'opérateur des informations sur l'état de fonctionnement du bras.

Le corps d'interface 100 comprend une structure 101 rigide par-dessus laquelle est monté un capotage 102 de telle manière qu'un espace 103 existe entre la structure 101 et le capotage 102 (voir plus particulièrement 20 la figure 20).

Le corps d'interface 100 est pourvu d'un dispositif d'affichage 2000 électriquement relié à un circuit électronique 2001 lui-même électriquement relié à l'unité électronique d'acquisition 1000 par une ligne dédiée. Le dispositif d'affichage 2000 est équipé d'un bouton multidirectionnel 2002 électriquement relié au circuit électronique 2001 pour effectuer des choix dans des menus affichés par le dispositif d'affichage 2000. Le circuit électronique 2001 s'étend dans l'espace 103 existant 25 entre la structure 101 et le capotage 102.

En référence plus particulièrement à la figure 15, le corps d'interface 100 comprend une face frontale 35 104 agencée pour former une platine de fixation alterna-

tivement d'un premier organe de préhension 200 et d'un organe de mesure à distance 400, une pièce tubulaire 110 d'accouplement à un organe de mesure par contact 500 s'étendant en saillie de ladite face frontale 104 ; et 5 une surface latérale 105 agencée pour former une deuxième platine de fixation d'un deuxième organe de préhension 300.

La pièce tubulaire d'accouplement 110 est pourvue de deux redans externes 111 positionnés symétriquement 10 l'un par rapport à l'autre.

Sur la face frontale 104 débouchent des connecteurs électriques 120 de raccordement à l'organe de mesure à distance 400.

En référence plus particulièrement aux figures 3 15 et 4, le premier organe de préhension 200 comprend un corps préhensible annulaire 201 qui comprend un conduit cylindrique central 202 permettant au corps préhensible annulaire 201 d'être engagé sur la pièce tubulaire d'accouplement 110 de manière que le corps préhensible 20 20 annulaire 201 s'étende par-dessus la surface frontale 104 et les connecteurs électriques 120. Le conduit cylindrique central 202 est pourvu de deux rainures axiales 203 pour recevoir les redans externes 111.

Un élément de retenue 204 est monté sur le corps 25 préhensible annulaire 201 pour coulisser transversalement à la pièce tubulaire d'accouplement 110. L'élément de retenue 204 a une forme fourchue avec deux branches 205 et est monté sur le corps préhensible annulaire 201 entre :

- une position de retenue dans lequel les 30 branches 205 ont une portion qui est en saillie dans les rainures axiales 203 et est destinée à être engagée derrière les redans externes 111 pour plaquer le corps préhensible annulaire 201 contre la face frontale 104, et
- une position de libération dans lequel les 35 branches 205 ont une encoche coïncidant avec les rainures

axiales 203 pour permettre le passage des redans externes 111. Les branches 205 ont des surfaces formant coin pour maintenir serré le corps préhensible annulaire 201 contre la face frontale 104. Le maintien de l'élément de retenue 204 dans chacune de ses positions est assuré par une bille montée dans un logement de l'élément de retenue 204 pour être mobile entre une position en saillie du logement dans laquelle elle est rappelée élastiquement et une position escamotée dans le logement. Le corps préhensible annulaire 201 est pourvu de deux renflements positionnés pour recevoir la bille en saillie lorsque l'élément de retenue 204 est respectivement en position de libération et en position de retenue. En variante, il est possible de prévoir simplement un ressort monté entre le corps préhensible annulaire 201 et l'élément de retenue 204 pour rappeler élastiquement l'élément de retenue 204 dans sa position de retenue.

Le corps préhensible annulaire 201 a une portion frontale de surface extérieure 206 qui est courbe et une portion latérale de surface extérieure 207 sur laquelle débouche au moins un bouton 208 d'actionnement d'un commutateur reçu dans le corps préhensible annulaire 201. Le commutateur est relié à un connecteur 209 embarqué sur le corps préhensible annulaire 201 pour être raccordé à l'un des connecteurs électriques 120 lorsque le corps préhensible annulaire 201 est appliqué contre la face frontale 104. La portion frontale de surface extérieure 206 est sensiblement en forme de calotte sphérique. On notera que le raccordement des connecteurs 209, 120 permet d'assurer une détection de présence du corps préhensible annulaire 200. On peut ainsi interdire, dans tout ou partie d'un protocole de mesure, la prise de points si le corps préhensible annulaire 200 n'est pas monté.

En référence plus particulièrement aux figures 35 5a, 5b, 6, le deuxième organe de préhension 300 a la

forme d'une poignée 301 de type « pistolet ». La poignée 301 est solidaire d'une embase de fixation 600 comprenant un appendice de renfort 601 sur lequel est engagée la poignée 301 et une portion d'extrémité 602 qui comprend 5 une glissière 603 s'étendant transversalement par rapport à une direction longitudinale de l'appendice de renfort 601 pour coopérer avec une glissière 114 de la surface latérale 105 du corps d'interface 100. Le corps d'interface 100 et la portion d'extrémité 602 du support 10 de fixation 600 comprennent des moyens de butée réciproques de manière à définir une position d'engagement mutuel des glissières 603, 114 et des moyens de verrouillage réciproques s'opposant à un désengagement des glissières 603, 114. Les moyens de verrouillage réciproques 15 comportent un levier de commande 604 qui est articulé sur la portion d'extrémité 602 de l'embase de fixation 600 entre une position d'activation des moyens de verrouillage et une position d'inactivation des moyens de verrouillage. Le levier de commande 604 a une forme en 20 étrier à deux branches ayant des extrémités libres solidaires chacune d'une extrémité d'un arbre 605 qui est pourvu d'une chape 606 et qui est monté pour pivoter sur la portion d'extrémité 602 de l'embase de fixation 600. Le support de fixation 600 est pourvu d'un verrou basculant 25 607 ayant une première extrémité montée pour pivoter dans la portion d'extrémité 602 pour avoir une deuxième extrémité mobile entre une position escamotée et une position en saillie de la portion d'extrémité 602. Une biellette 608 est articlée d'un côté à la chape 606 et de 30 l'autre au verrou basculant 607 de telle manière que, lorsque le levier de commande 604 est en position d'activation, le verrou basculant 607 est dans sa position en saillie pour coopérer avec une butée de la surface latérale 105 du corps d'interface 100 et s'oppose au désengagement des glissières 603, 114 et que, lorsque le 35

levier de commande 604 est en position de désactivation, le verrou basculant 607 soit en position escamotée par rapport à la butée et autorise le désengagement des glissières 603, 114.

5 La poignée 301 est de forme tubulaire avec une surface extérieure préhensible 302 et une surface intérieure 303 définissant un logement dans lequel est engagé l'appendice de renfort 601. La poignée 301 est fixée sur l'appendice de renfort 601 de l'embase de fixation 600
10 par au moins une vis 609 traversant une paroi de fond de la poignée 301 pour être engagée dans un taraudage 610 d'une portion d'extrémité libre 611 de l'appendice de renfort 601 de l'embase de fixation 600 s'étendant en regard de la paroi de fond. Le dispositif selon l'invention
15 comprend avantageusement un jeu de poignées 301 interchangeables et de dimensions externes différentes adaptées à différentes tailles de mains.

Ladite portion d'extrémité 602 de l'embase de fixation 600 comprend un bouton de commande d'acquisition 612 (en forme de queue de détente) actionnant un commutateur électriquement relié à un connecteur 613 de raccordement à un connecteur qui débouche sur la surface latérale 105 qui est électriquement relié à l'unité électronique d'acquisition 1000 et un bouton de sélection multidirectionnel 614 actionnant un commutateur électriquement relié lui aussi au connecteur 613. La poignée 301 est, elle, dépourvue de toute portion de circuit électronique ou de composant électronique. Il en est de même pour l'appendice de renfort 601.

30 En référence plus particulièrement à la figure 15, l'organe de mesure par contact 500 comprend un palpeur 501 porté par une partie cylindrique mâle 502 engagée dans une pièce tubulaire d'accouplement 110 solidaire du corps d'interface 100. La partie cylindrique mâle 502 et la pièce tubulaire d'accouplement 110 forment deux

parties séparable d'une interface d'accouplement. La pièce tubulaire d'accouplement 110 est pourvue d'un mécanisme, généralement désigné en 1100, de verrouillage de l'accouplement comprenant une manette 112 formée d'une 5 plaquette incurvée et portée par un axe 115 monté sur la pièce tubulaire d'accouplement 110 pour pivoter autour d'une direction radiale de la pièce tubulaire d'accouplement 110 entre une position de retenue de la partie cylindrique mâle 502 et une position de libération 10 de la partie cylindrique mâle 502. La manette 112 est également montée sur la pièce tubulaire d'accouplement 110 pour pivoter entre une position plaquée contre une surface extérieure 113 de la pièce tubulaire d'accouplement 110 et une position relevée permettant sa 15 manipulation.

En référence plus particulièrement aux figures 20 à 22, le mécanisme de verrouillage 1100 logé dans la pièce tubulaire d'accouplement 110 est ici du type de celui décrit dans le document US-B-7282017. Le mécanisme de verrouillage 1100 comprend un tiroir 1101 définissant un logement 1102 de réception d'une queue 503 de la partie cylindrique mâle 502 et deux goupilles 1103 (mais une serait suffisante) s'étendant en regard l'une de l'autre de part et d'autre du logement 1102. Les goupilles 1103 ont 20 des axes parallèles l'un à l'autre et contenus dans un même plan transversal au logement 1102, et sont montées dans le tiroir 1101 pour être mobiles entre une position de verrouillage dans laquelle les goupilles 1103 ont une portion centrale en saillie dans le logement 1102 et une 25 position de déverrouillage dans laquelle la portion centrale des goupilles 1103 est escamotée vis-à-vis du logement 1102. Les goupilles 1103 ont des extrémités reçues dans deux rainures 1104 transversales ménagées en des positions diamétralement opposées dans une surface interne 30 d'un insert 1105 fixé dans la pièce tubulaire 35

d'accouplement 110. L'insert 1105 est en deux parties accolées l'une à l'autre le long d'un plan de joint contenant l'axe central de la pièce tubulaire d'accouplement 110, lesdites parties étant symétriques par rapport au 5 plan de joint et chaque partie comportant une des rainures 1104 de réception des extrémités des goupilles 1103. Chaque goupille 1103 possède également deux portions intermédiaires qui s'étendent respectivement entre l'une des extrémités de ladite goupille et la portion 10 centrale de ladite goupille et qui est reçue dans une fente 1106 ménagée dans le tiroir 1101 pour s'étendre de manière inclinée par rapport à l'axe central de la pièce tubulaire d'accouplement 110. Le tiroir 1101 est monté dans l'insert 1105 pour coulisser parallèlement à l'axe 15 central de la pièce tubulaire d'accouplement 110 entre une première position et une deuxième position et l'inclinaison des fentes 1106 est déterminée pour que le déplacement du tiroir 1101 de sa première position jusque sa deuxième position provoque le déplacement des goupilles 1103 de leur position de verrouillage à leur position de déverrouillage, et inversement. L'axe 115 dont la 20 manette 112 est solidaire d'une des extrémités a une extrémité opposée qui est engagée dans un trou 1107 ménagé dans l'insert 1105. Entre ses deux extrémités, l'axe 115 comprend une portion excentrée reçue dans une rainure 1108 ménagée dans le tiroir 1101 pour s'étendre transversalement à l'axe central de la pièce tubulaire d'accouplement 110 de telle manière que le pivotement de la manette 112 de sa position de retenue jusqu'à sa position 25 de libération provoque le déplacement du tiroir 1101 de sa première position à sa deuxième position, et inversement. L'axe 115 de la manette 112 traverse une paroi de la pièce tubulaire d'accouplement 110 et l'insert 1105 et possède une gorge pourvue d'un joint annulaire 30 d'étanchéité 117 coopérant avec la paroi de la pièce tu- 35

bulaire d'accouplement 110 pour assurer une étanchéité entre ceux-ci.

La partie cylindrique mâle 502 comprend une face transversale 504 en saillie de laquelle s'étend la queue 503 qui est destinée à être introduite dans le logement 1102 du tiroir 1101 et qui est pourvue de deux encoches pour recevoir la portion centrale des goupilles 1103 dans leur position de verrouillage. La face transversale 504 est pourvue d'un joint d'étanchéité 505 sous la forme 10 d'une lèvre périphérique en élastomère qui s'étend en saillie de ladite face transversale 504 pour prendre appui en se déformant sur une surface annulaire plane 118 de l'extrémité libre de la pièce tubulaire d'accouplement 110 et ainsi assurer une étanchéité entre la pièce tubulaire 15 d'accouplement 110 et la partie cylindrique mâle 502. Les joints d'étanchéité 117 et 505 sont ici agencés pour permettre une conformité à la norme IP54. On notera que le fait de pouvoir rabattre la manette 112 sur la pièce tubulaire d'accouplement 110 présente un triple 20 avantage. En effet, lorsqu'elle est en position rabattue, la manette 112 :

- ne gêne pas la manipulation du corps d'interface 100 pour les opérations de mesure ;
- ne gêne pas la mise en place, ni du premier organe de préhension 200 ni du deuxième organe de mesure à distance 400 ;
- s'oppose à sa rotation autour de la direction radiale de la pièce tubulaire d'accouplement (les parties incurvées de la manette 112 venant buter sur la surface extérieure de la pièce tubulaire d'accouplement).

L'organe de mesure à distance 400 comprend un bâti 401, un capteur optique et un projecteur d'une trame lumineuse. L'organe de mesure à distance 400 est destiné à être pointé vers une zone de l'objet à mesurer pour y projeter la trame lumineuse et en prendre une image. Le 35

principe de fonctionnement de l'organe de mesure à distance 400 est connu en lui-même et ne sera pas détaillé ici.

En référence plus particulièrement aux figures 11 à 13 et 16, le bâti 401 de l'organe de mesure à distance 400 comporte un orifice 402 de passage de la pièce tubulaire d'accouplement 110 et des connecteurs 403 pour être raccordés électriquement aux connecteurs 120 du corps d'interface 100. Le bâti 401 est destiné à être relié au corps d'interface 100 par un mécanisme de fixation 700 commandable sélectivement dans un état d'encliquetage (figures 12a, 12c, 13c) dans lequel l'organe de mesure à distance 400 est retenu sur le corps d'interface 100 alors que les connecteurs 403, 120 sont dégagés l'un de l'autre, un état de verrouillage (figures 11, 12b, 13a) dans lequel l'organe de mesure à distance 400 est fixé au corps d'interface 100 et les connecteurs 403, 120 sont engagés l'un dans l'autre, et un état de libération (figures 12d, 12e, 13b) dans lequel l'organe de mesure à distance 400 peut être séparé du corps d'interface 100.

Le mécanisme de fixation 700 comprend deux redans 701 disposés symétriquement de part et d'autre de la pièce tubulaire d'accouplement 110 et formés chacun par une barre traversant un logement ménagé dans la face frontale 104.

Le mécanisme de verrouillage comprend deux crochets 702 montés sur le bâti 401 de l'organe de mesure à distance 400 symétriquement de part et d'autre de l'orifice 401 pour basculer autour d'un axe de basculement A1 entre une position de verrouillage et une position de déverrouillage. Entre chaque crochet 702 et le bâti 401, s'étend un élément 703 de rappel élastique du crochet 702 vers la position de verrouillage.

Les crochets 702 du mécanisme de verrouillage 700 sont commandés par un levier 704 ayant une forme de

fourche avec des branches 705 ayant une extrémité libre articulée sur le bâti 401 de l'organe de mesure à distance 400. L'extrémité libre de chaque branche 705 du levier 704 est articulée à l'organe de mesure à distance 5 400 autour d'un axe de pivotement A2 distinct de l'axe de basculement A1 du crochet 702 et qui est liée en rotation à un excentrique 706 reçu dans un logement 707 du crochet 702 de telle manière que :

10 - lorsque le levier 704 est dans une position de verrouillage (figure 12b), chaque excentrique 706 est en appui contre une surface inférieure du logement 707 et maintient le crochet 702 en position de verrouillage (figure 13a) ;

15 - lorsque le levier 704 est dans une position de déverrouillage (figures 12d, 12e), chaque excentrique 706 est en appui contre une surface supérieure du logement 707 et maintient le crochet 702 en position de déverrouillage (figure 13b) ;

20 - lorsque le levier 704 est dans une position d'encliquetage (figures 12c, 13c), chaque excentrique 706 est dans la partie supérieure du logement 707 pour ne pas gêner le déplacement du crochet entre ses deux positions de manière à laisser le crochet 702 dans un état 25 d'encliquetage. Dans cet état, le crochet est libre d'être déplacé entre ses deux positions (figure 13c).

La position d'encliquetage du levier 704, c'est-à-dire celle correspondant à l'état d'encliquetage, est située entre les deux autres positions du levier 704.

30 En référence plus particulièrement aux figures 17 à 19, le dispositif de mesure comprend un support de fixation 800 d'un troisième organe de mesure 900. Le troisième organe de mesure 900 est ici un organe de mesure sans contact pourvu d'une batterie et de moyens de liaison sans fil avec l'unité électronique d'acquisition 35 1000. En variante, il est possible de prévoir une liaison

filaire externe entre le troisième organe de mesure 900 et l'unité électronique d'acquisition 1000. Le principe de fonctionnement de l'organe de mesure à distance 900 est connu en lui-même et ne sera pas détaillé ici.

5 Le support de fixation 800 comprend un corps 801 dans lequel sont réalisés deux logements 802, 803 débouchant sur des faces opposées du corps 801. Le support de fixation 800 est ici fixé au corps d'interface en utilisant un mécanisme similaire à celui utilisé pour la fixation du corps de préhension 200. Le logement 802 est dimensionné pour qu'un fond du logement 802 puisse être appliqué contre la face frontale 104 et que des parois du logement 802 enveloppent une partie de la surface extérieure du corps d'interface 100 bordant la face frontale 104. Le logement 803 est dimensionné pour que puisse y être fixée une partie d'un connecteur de raccordement au troisième organe de mesure 900. Le logement 803 est ici pourvu d'une partie mâle analogue à la partie mâle 502 coopérant avec la pièce tubulaire d'accouplement 110 tandis que le troisième organe de mesure est pourvu d'une pièce tubulaire d'accouplement identique à la pièce tubulaire d'accouplement 110. En fonctionnement, le support de fonctionnement 800 est positionné pour que le troisième organe de mesure 900 s'étende sous la pièce tubulaire d'accouplement 110 pour que la manipulation de l'ensemble formé par le corps d'interface 100, le support de fixation 800 et le troisième organe de mesure 900 soit plus confortable pour l'opérateur.

30 Il est visible sur la figure 19 que le dispositif de mesure est équipée d'un quatrième organe de mesure qui est un organe de mesure par contact 550 qui comprend un palpeur 551 porté par une partie cylindrique mâle 552 engagée dans la pièce tubulaire d'accouplement 110 solidaire du corps d'interface 100. L'organe de mesure par contact 550 est monté à la place de l'organe de mesure

par contact 500 lorsqu'on souhaite procéder à la fois à des mesures par contact et à des mesures au moyen du troisième organe de mesure 900. L'organe de mesure par contact 550 est caractérisé en ce qu'il est plus long que l'organe de mesure par contact 500 de telle manière que le palpeur 551 puisse être mis en contact avec l'objet à mesurer en limitant le risque d'un contact entre le troisième organe de mesure 900 et ledit objet à mesurer.

On notera que, dans le mode de réalisation préféré ici décrit, le dispositif selon l'invention comprend six caractéristiques principales :

1) l'organe de mesure est relié au corps d'interface par un mécanisme de fixation commandable par un levier et agencé de telle manière que le levier commande le mécanisme de fixation sélectivement dans un état d'encliquetage dans lequel l'organe de mesure est retenu sur le corps d'interface alors que les connecteurs sont dégagés l'un de l'autre, un état de verrouillage dans lequel l'organe de mesure est fixé au corps d'interface et les connecteurs sont engagés l'un dans l'autre, et un état de libération dans lequel l'organe de mesure peut être séparé du corps d'interface ;

2) la poignée est de forme tubulaire avec une surface extérieure préhensible et une surface intérieure définissant un logement dans lequel est engagée une portion de renfort d'une embase de fixation ayant une portion d'extrémité qui est en saillie de la poignée et qui est fixée au corps d'interface ;

3) la poignée est solidaire d'une embase de fixation ayant une portion d'extrémité qui comprend une glissière qui s'étend transversalement par rapport à une direction longitudinale de la poignée pour coopérer avec une glissière du corps d'interface, le corps d'interface et la portion d'extrémité du support de fixation comprenant des moyens de butée réciproques de manière à définir

une position d'engagement mutuel des glissières et des moyens de verrouillage réciproques s'opposant à un désengagement des glissières, les moyens de verrouillage réciproques comportant un levier de commande qui est articulé 5 sur la portion d'extrémité de l'embase de fixation entre une position d'activation des moyens de verrouillage et une position d'inactivation des moyens de verrouillage ;

4) le corps d'interface comprend une face frontale agencée pour former une platine de fixation alternativement d'un premier organe de préhension et d'un organe de mesure à distance, une pièce tubulaire d'accouplement à un premier organe de mesure par contact s'étendant en saillie de ladite face frontale ; et une surface latérale agencée pour former une deuxième platine de fixation d'un 15 deuxième organe de préhension ;

5) le corps d'interface comprend une face frontale sur laquelle débouche au moins un connecteur électrique et en saillie de laquelle s'étend une pièce tubulaire d'accouplement à l'organe de mesure, un corps préhensible annulaire étant engagé sur la pièce tubulaire d'accouplement et s'étendant par-dessus la surface frontale et le connecteur électrique, un élément de retenue formant coin étant monté sur le corps préhensible pour coulisser transversalement à la pièce tubulaire d'accouplement et être engagé derrière un redan externe 20 de la pièce tubulaire d'accouplement pour maintenir le corps préhensible appliqué contre la face frontale du corps d'interface ;

6) l'organe de mesure comprend une partie cylindrique mâle engagée dans une pièce tubulaire d'accouplement solidaire du corps d'interface, la pièce tubulaire d'accouplement est pourvue d'un mécanisme de verrouillage de l'accouplement comprenant une manette formée d'une plaquette incurvée et montée sur la pièce tubulaire d'accouplement pour pivoter une position pla-

quée contre une surface extérieure de la pièce tubulaire d'accouplement et une position relevée permettant sa manipulation.

La caractéristique 1 est particulièrement intéressante en ce qu'elle facilite la mise en place de l'organe de mesure qui peut être relativement lourd et/ou encombrant. L'organe de mesure est mis en place alors que le mécanisme est dans son état d'encliquetage, ce qui permet d'attacher l'organe de mesure au corps d'interface, sans que l'opérateur n'ait à agir sur le levier, simplement en engageant l'organe de mesure sur la pièce tubulaire d'accouplement jusqu'à ce que l'encliquetage soit réalisé. Une fois l'organe de mesure attaché au corps d'interface, l'opérateur peut procéder par des manœuvres plus fines à la connexion des connecteurs puis à l'immobilisation de l'organe de mesure par rapport au corps d'interface en commandant le mécanisme de fixation dans son état de verrouillage. Le retrait de l'organe de mesure est effectué en mettant le mécanisme de fixation dans son état de libération avant d'écarter l'organe de mesure et le corps d'interface.

La caractéristique 2 est particulièrement intéressante en ce qu'elle autorise un retrait rapide de la poignée par exemple pour la nettoyer, la réparer ou la remplacer par une poignée de dimensions différentes. Le fait d'avoir un support de fixation distinct de la poignée permet aussi de placer un bouton ou autre circuit électronique dans la partie supérieure du support de fixation, c'est-à-dire au-dessus de la poignée, de sorte que la poignée est peu coûteuse en elle-même et peut-être facilement remplacée.

La caractéristique 3 est particulièrement intéressante en ce qu'elle autorise une fixation relativement simple et rapide de l'organe de préhension.

35 La caractéristique 4 est particulièrement inté-

ressante en ce qu'elle autorise une grande flexibilité d'emploi du bras du dispositif de mesure.

La caractéristique 5 est particulièrement intéressante en ce qu'elle va faire de la surface frontale du corps d'interface une zone de préhension du corps d'interface tout en assurant une protection du connecteur lui évitant des chocs et un encrassement.

La caractéristique 6 est particulièrement intéressante en ce que la plaquette ne gêne pas les manipulations du corps d'interface lors des opérations de mesure.

Bien entendu, l'invention n'est pas limitée aux modes de réalisation décrits mais englobe toute variante entrant dans le champ de l'invention telle que définie par les revendications.

En particulier, bien que le dispositif de mesure selon le mode de réalisation préféré comprenne six caractéristiques principales, l'invention s'applique à des dispositifs de mesure qui ne comportent pas toutes ces caractéristiques, lesdites caractéristiques pouvant être mises en œuvre indépendamment les unes des autres.

Au moins une partie de circuit électronique 2001 peut s'étendre dans tout ou partie de l'espace existant entre la structure rigide 101 et le capotage 102.

L'unité d'acquisition 1000 peut être incorporée dans l'embase 10 qui comprend alors une unité informatique associée à une interface homme-machine comportant par exemple un clavier et un écran.

L'appendice de renfort 601 est facultatif.

La manette 112 peut avoir une autre forme qu'une 30 plaquette incurvée, par exemple la forme d'un bouton.

Le premier joint d'étanchéité annulaire monté sur l'axe de la manette pour être en appui contre une surface de la pièce tubulaire d'accouplement peut avoir de multiples formes et par exemple être un joint torique ou un 35 joint à lobe(s) ou un joint à lèvre.

Le deuxième joint d'étanchéité annulaire monté entre la pièce tubulaire d'accouplement et la partie cylindrique mâle pour être déformé entre eux lorsque la partie cylindrique mâle est montée dans la pièce tubulaire d'accouplement solidaire du corps d'interface peut avoir d'autre forme et par exemple être un joint torique.

La manette est agencée pour être mobile autour de son axe entre une position de verrouillage et une position de déverrouillage du mécanisme, la manette ayant une position intermédiaire dans laquelle le mécanisme de verrouillage permet l'introduction de la partie mâle et sa retenue élastique sans être verrouillé. Des structures différentes autorisant d'autres modes de fonctionnement sont possibles. Il est ainsi possible de ne pas avoir de position d'encliquetage.

Le levier 704 peut avoir une forme autre que celle décrite et peut par exemple comprendre une branche unique. En outre, le levier peut être monté pour pivoter ou pour coulisser.

Le mécanisme de fixation commandé par le levier 704 peut avoir une structure différente de celle décrite et par exemple ne comprendre qu'un crochet. La position d'encliquetage peut être disposée d'un côté ou de l'autre des deux autres positions au lieu de se trouver entre celles-ci.

Même si ce n'est pas le mode de réalisation préféré, la poignée 301 peut être pourvue d'au moins un bouton et/ou d'au moins un composant électronique.

L'embase de fixation peut être pourvue ou dépourvue de bouton(s) et/ou de composant(s) électronique(s).

La poignée 301 peut être fixée par un autre moyen que la vis 609 à l'embase de fixation 600 et par exemple par un mécanisme d'encliquetage ou par une goupille transversale traversant une partie de la poignée 301 et une partie de l'embase de fixation 600.

La portion de renfort 601 peut s'étendre sur tout ou partie de la poignée 301.

L'embase 600 peut être fixée au corps d'interface 100 par d'autres moyens et par exemple par une ou plusieurs vis, une goupille, ou autre.

Le bras peut avoir une structure différente de celle décrite, avec par exemple un nombre de segments différents, des articulations simples au lieu de doubles ou doubles au lieu de triples, et/ou des segments télescopiques...

Le corps d'interface peut être dépourvu d'afficheur et/ou de circuits électroniques.

Le levier 604 peut être solidaire d'un arbre 605 portant un ergot en appui contre le verrou basculant 607 pour former une came déplaçant le verrou basculant 607 entre ses deux positions.

Les organes de mesure peuvent être des palpeurs de formes et/ou dimensions différentes, par exemple couplés, avec une ou plusieurs extrémités de pointage de formes/dimensions différentes (par exemple sphériques ou coniques) ...

Les organes de mesure peuvent être télémétriques, par exemple optiques et notamment stéréoscopiques, ou laser (type LIDAR) ou autre.

Le corps préhensible 200 peut être fixé par d'autre moyens au corps d'interface 100 et par exemple par un écrou vissé sur la pièce tubulaire d'accouplement 110, une goupille engagée transversalement dans le corps préhensible 200 et la pièce tubulaire d'accouplement 110, une clavette pentue engagée transversalement dans le corps préhensible 200 et la pièce tubulaire d'accouplement 110...

Le bras peut être pourvu d'un ou plusieurs boutons multifonctions et/ou d'un ou plusieurs boutons monofonctions.

Le mécanisme de verrouillage 1100 peut avoir une autre structure que celle décrite et comprendre par exemple un crochet mobile entre une position de verrouillage dans laquelle le crochet est engagé dans un anneau 5 porté par la partie mâle et une position de déverrouillage dans laquelle le crochet est dégagé dudit anneau.

REVENDICATIONS

1. Dispositif de mesure tridimensionnelle, comprenant un bras comportant des éléments articulés dont une base de fixation (10), un premier segment (11) relié à la base par une première articulation (21), un deuxième segment (12) relié au premier segment par une deuxième articulation (22), un corps d'interface (100) relié au deuxième segment par une troisième articulation (23), et des capteurs positionnels associés aux articulations et reliés électriquement à une unité électronique d'acquisition (1000) pour fournir à l'unité électronique d'acquisition des signaux de mesure de positions relatives des segments les uns par rapport aux autres, le corps d'interface portant un organe de mesure et une poignée (301) permettant à un opérateur de pointer l'organe de mesure vers une zone de l'objet à mesurer, caractérisé en ce que la poignée est solidaire d'une embase de fixation (600) ayant une portion d'extrémité qui comprend une glissière (603) qui s'étend transversalement par rapport à une direction longitudinale de la poignée pour coopérer avec une glissière (114) du corps d'interface, le corps d'interface et la portion d'extrémité du support de fixation comprenant des moyens de butée réciproques de manière à définir une position d'engagement mutuel des glissières et des moyens de verrouillage réciproques s'opposant à un désengagement des glissières, les moyens de verrouillage réciproques comportant un levier de commande (604) qui est articulé sur la portion d'extrémité de l'embase de fixation entre une position d'activation des moyens de verrouillage et une position d'inactivation des moyens de verrouillage.

2. Dispositif selon la revendication 1, dans lequel le levier (604) est solidaire d'un arbre (605) qui actionne un verrou basculant (607) et qui est monté pour

5 pivoter sur la portion d'extrémité de l'embase de fixation de telle manière que, lorsque le levier est en position d'activation, le verrou basculant puisse coopérer avec une butée du corps d'interface et s'oppose au désengagement des glissières et que, lorsque le levier est position de désactivation, le verrou basculant soit escamoté par rapport à la butée et autorise le désengagement des glissières.

10 3. Dispositif selon la revendication 2, dans lequel le verrou basculant (607) a une extrémité montée pour pivoter dans l'embase de fixation (600) et une bielle (608) est reliée d'un côté à une partie centrale du verrou basculant et de l'autre à une chape (606) portée par l'arbre.

15 4. Dispositif selon l'une quelconque des revendications précédentes, dans lequel la première articulation (21) et la deuxième articulation (22) sont des articulations doubles autorisant un pivotement relatif des éléments qu'elles relient autour de deux axes perpendiculaires l'un à l'autre.

20 5. Dispositif selon l'une quelconque des revendications précédentes, dans lequel la troisième articulation (23) est une articulation triple autorisant un pivotement relatif du deuxième segment (12) et du corps d'interface (100) autour de trois axes dont l'un est sensiblement perpendiculaire aux autres.

30 6. Dispositif selon l'une quelconque des revendications précédentes, dans lequel le corps d'interface (100) est pourvu d'un dispositif d'affichage (2000) et d'un circuit électronique (2001) électriquement reliés à l'unité électronique d'acquisition (1000).

35 7. Dispositif selon la revendication précédente, dans lequel le dispositif d'affichage est équipé d'un bouton multidirectionnel (2002) pour effectuer des choix dans des menus affichés par le dispositif d'affichage

(2000).

8. Dispositif selon l'une quelconque des revendications précédentes, dans lequel le corps d'interface (100) comprend une structure rigide (101) par-dessus laquelle est monté un capotage (103) de telle manière qu'un espace existe entre la structure et le capotage, au moins une partie de circuit électronique (2001) s'étendant dans ledit espace.

9. Dispositif selon l'une quelconque des revendications précédentes, dans lequel le dispositif de mesure comprend un support de fixation (800) d'un troisième organe de mesure (900).

10. Dispositif selon la revendication précédente, dans lequel le support de fixation (800) comprend un corps (801) dans lequel sont réalisés deux logements (802, 803) débouchant sur des faces opposées du corps (801), l'un des logements (802) étant dimensionné pour recevoir une partie frontale du corps d'interface (100) et l'autre des logements (803) étant dimensionné pour que puisse y être fixée une partie du troisième organe de mesure (900).

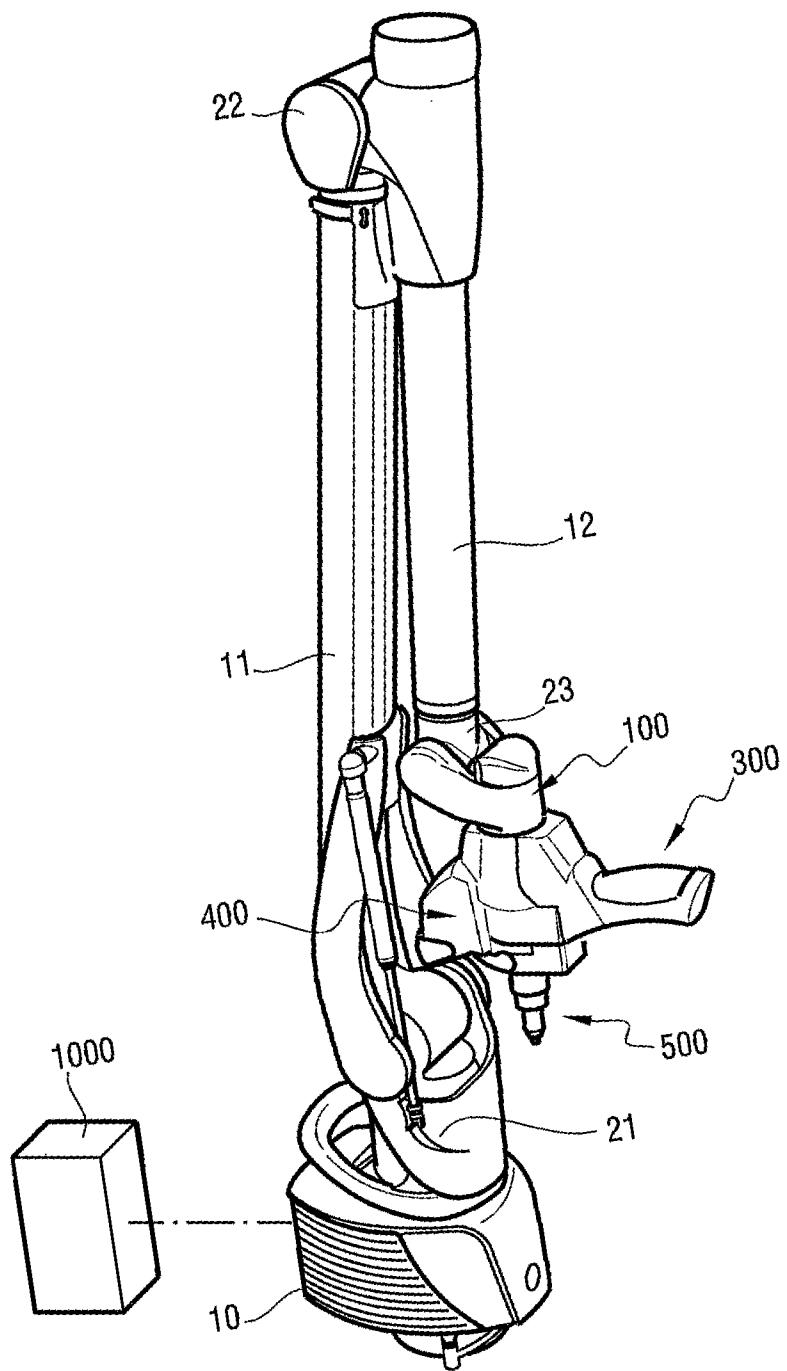


Fig. 1

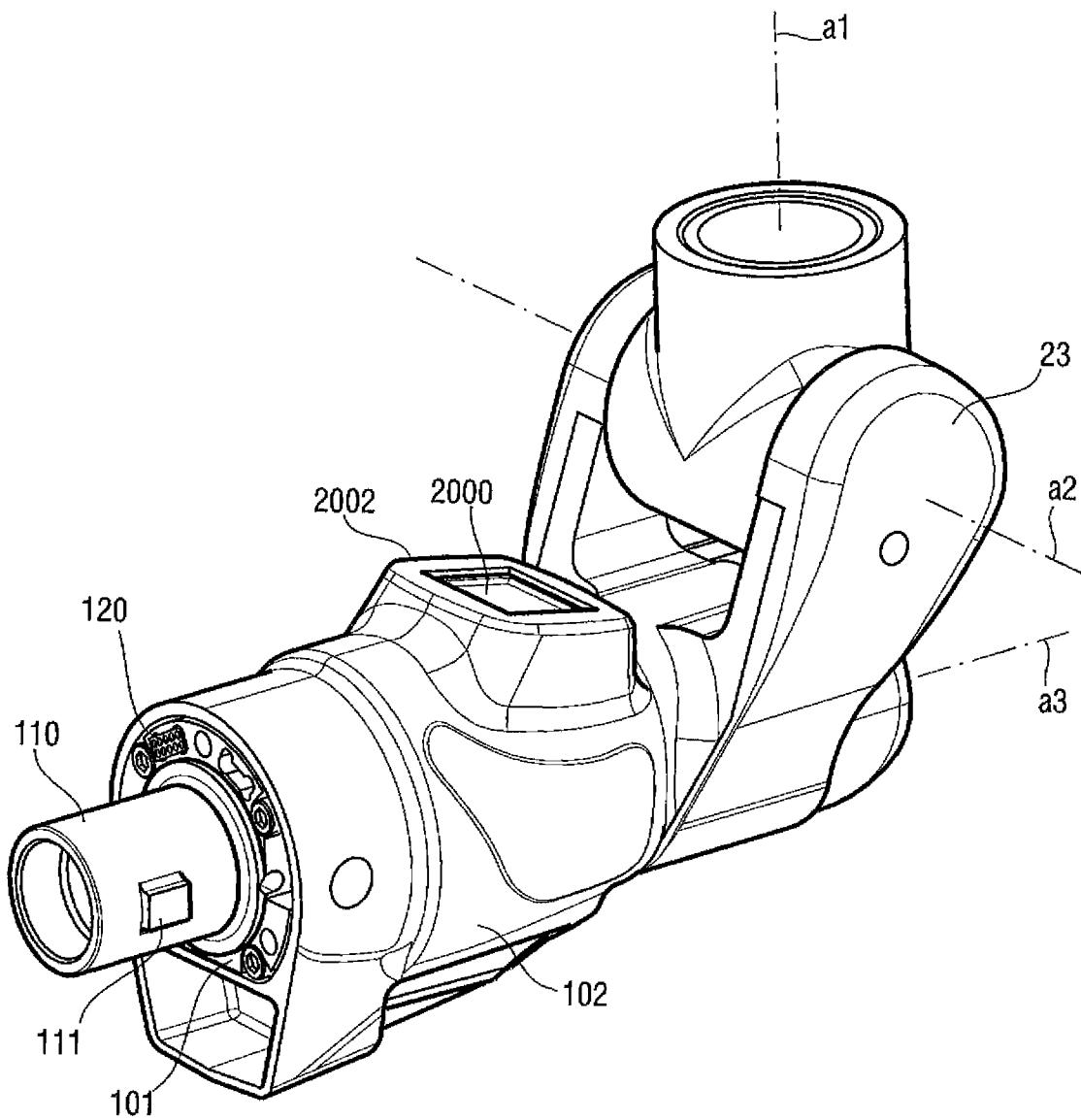


Fig. 2

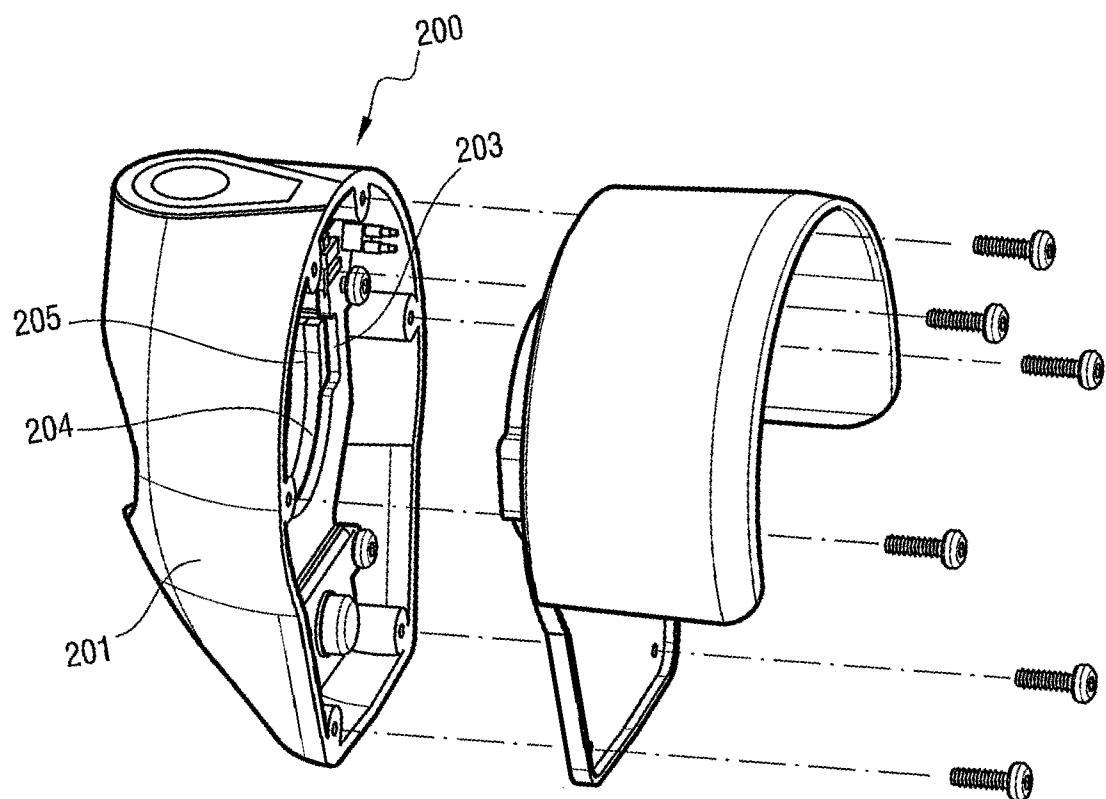


Fig. 3

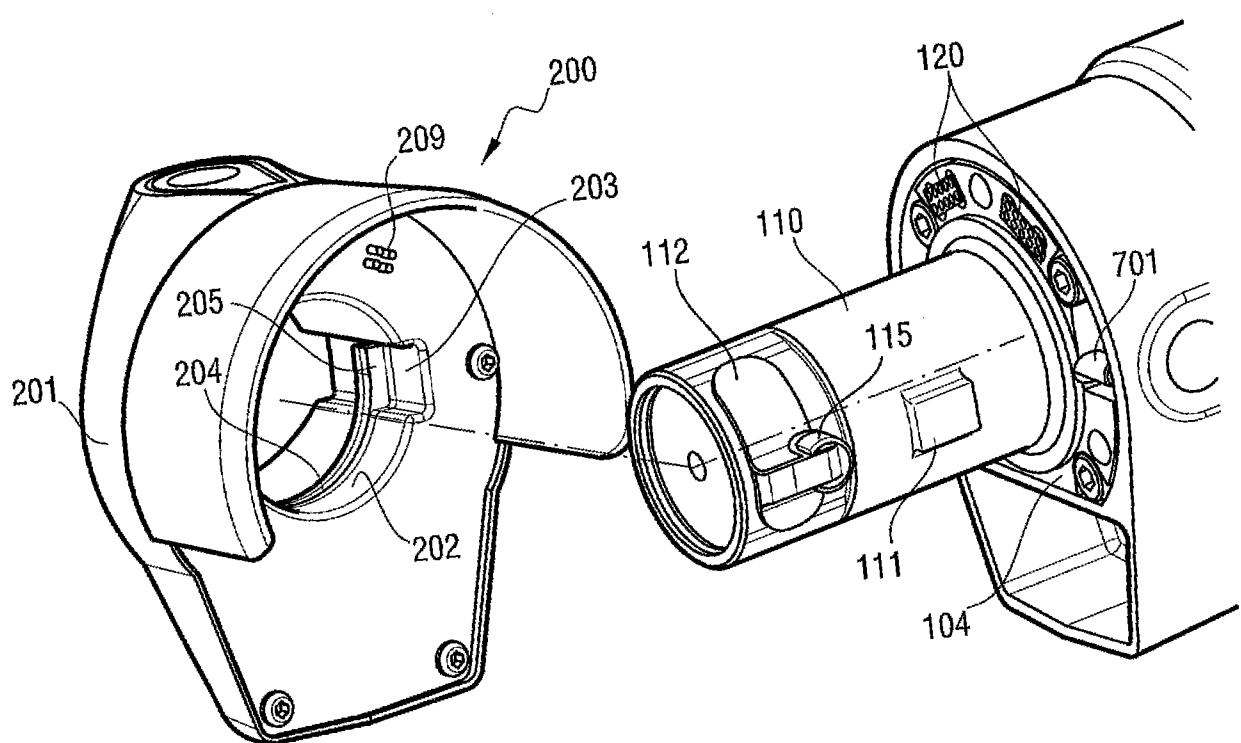


Fig. 4

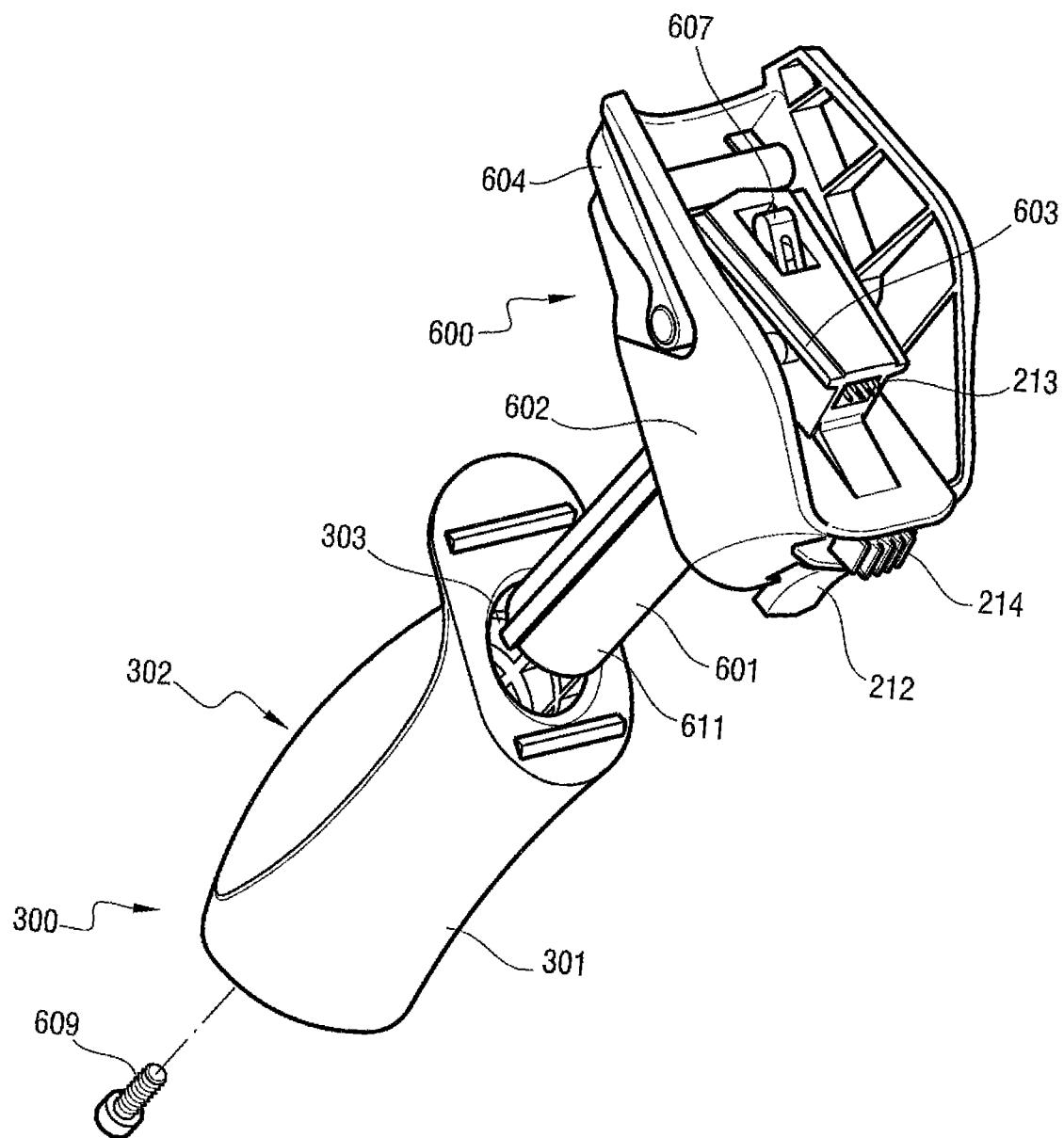
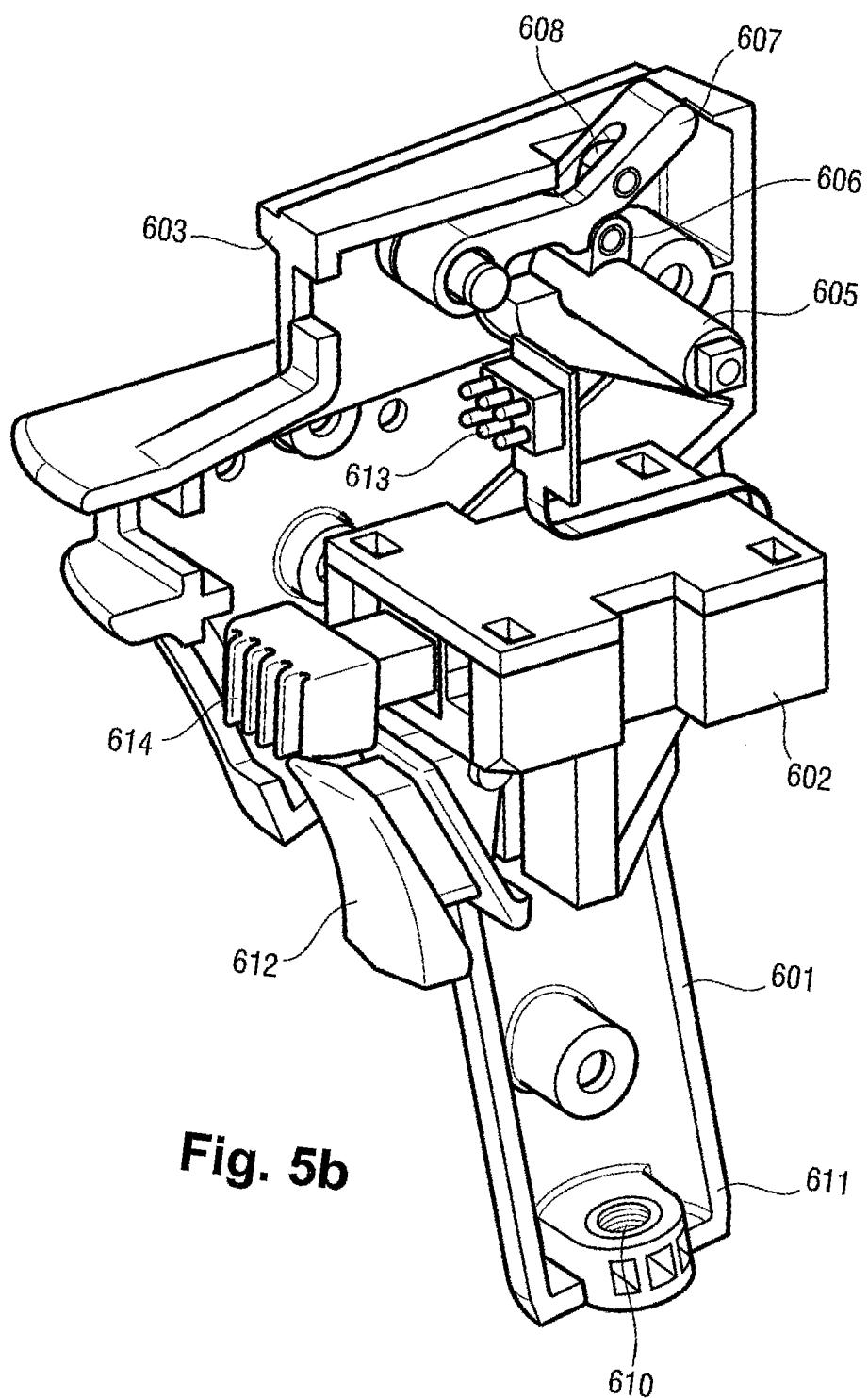


Fig. 5a



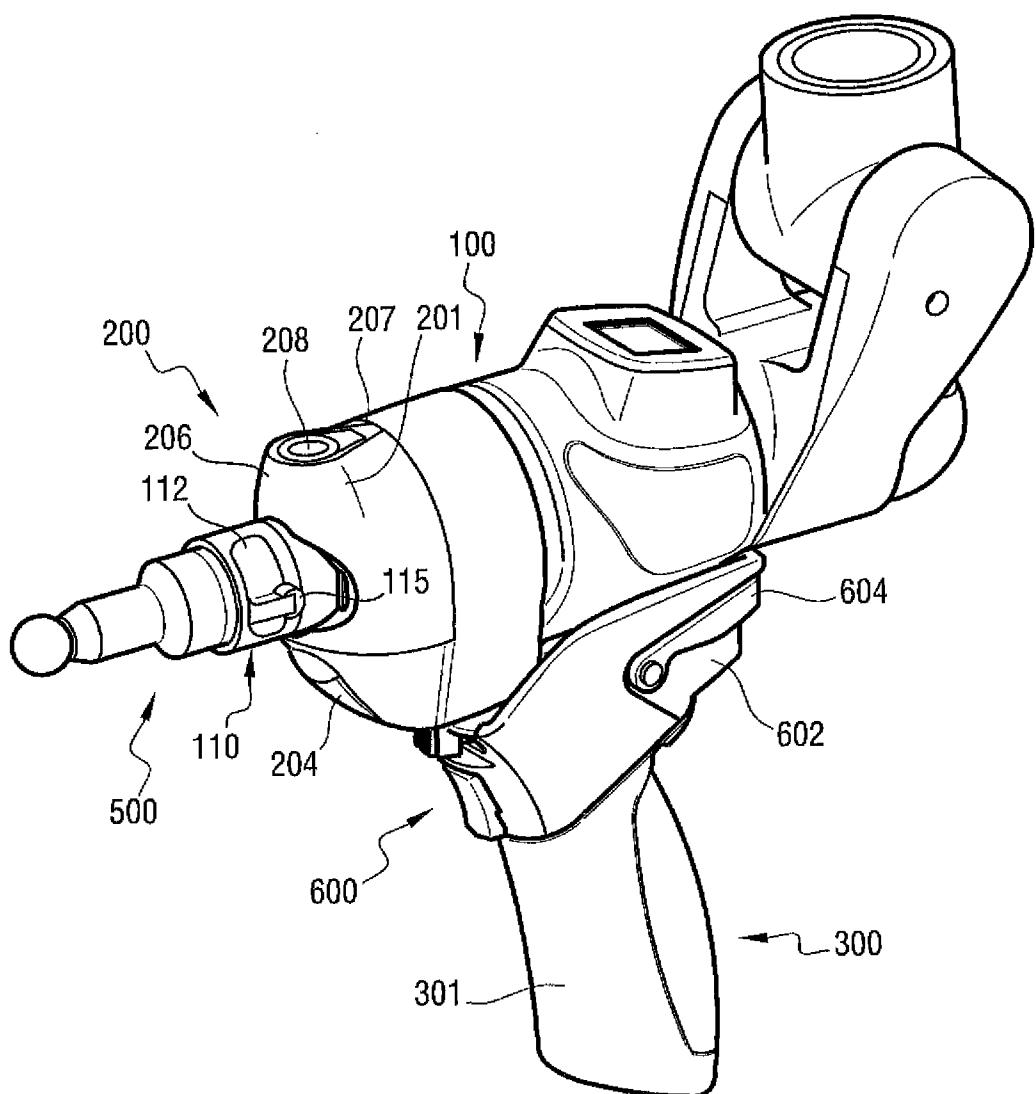


Fig. 6

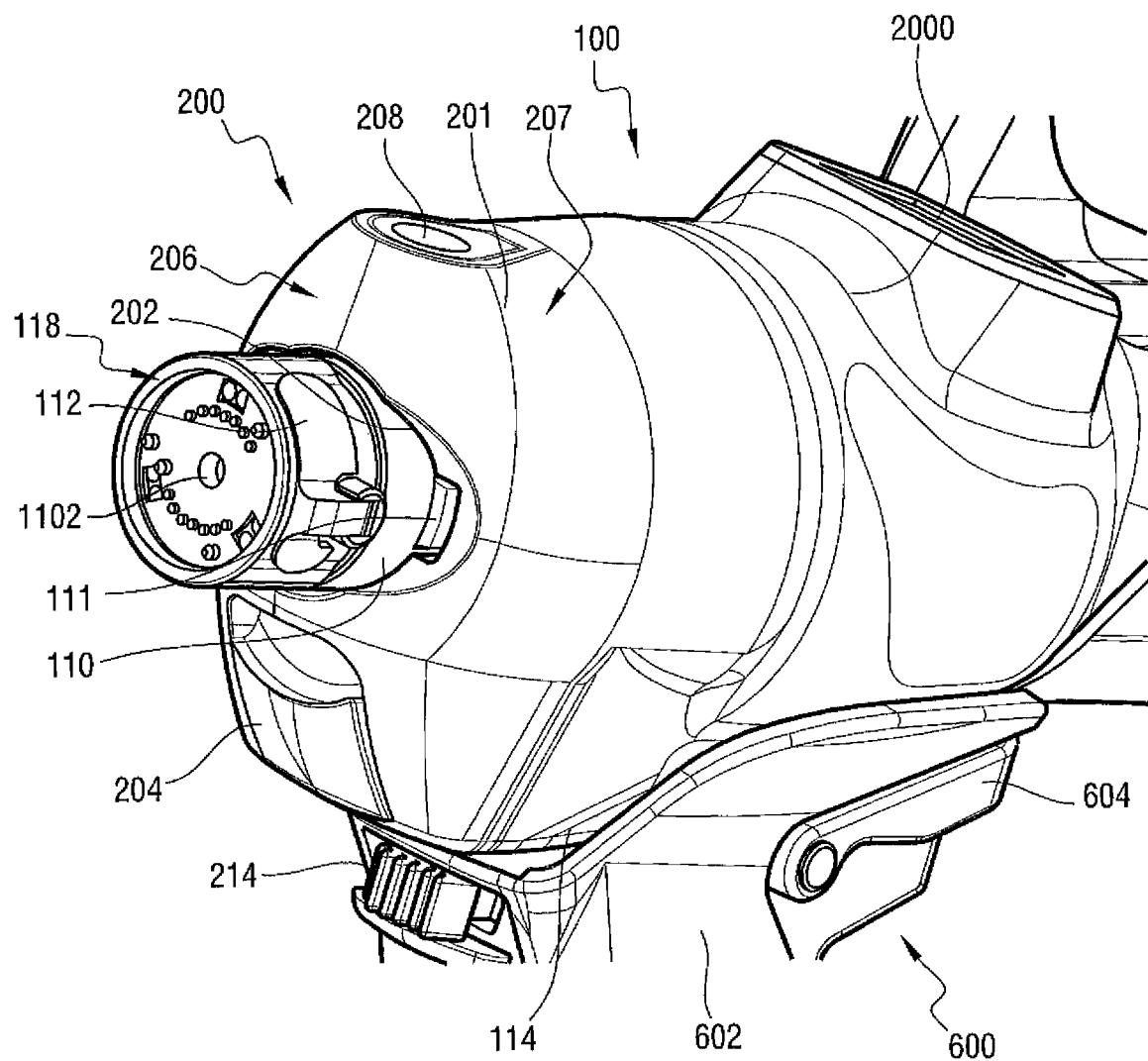


Fig. 7

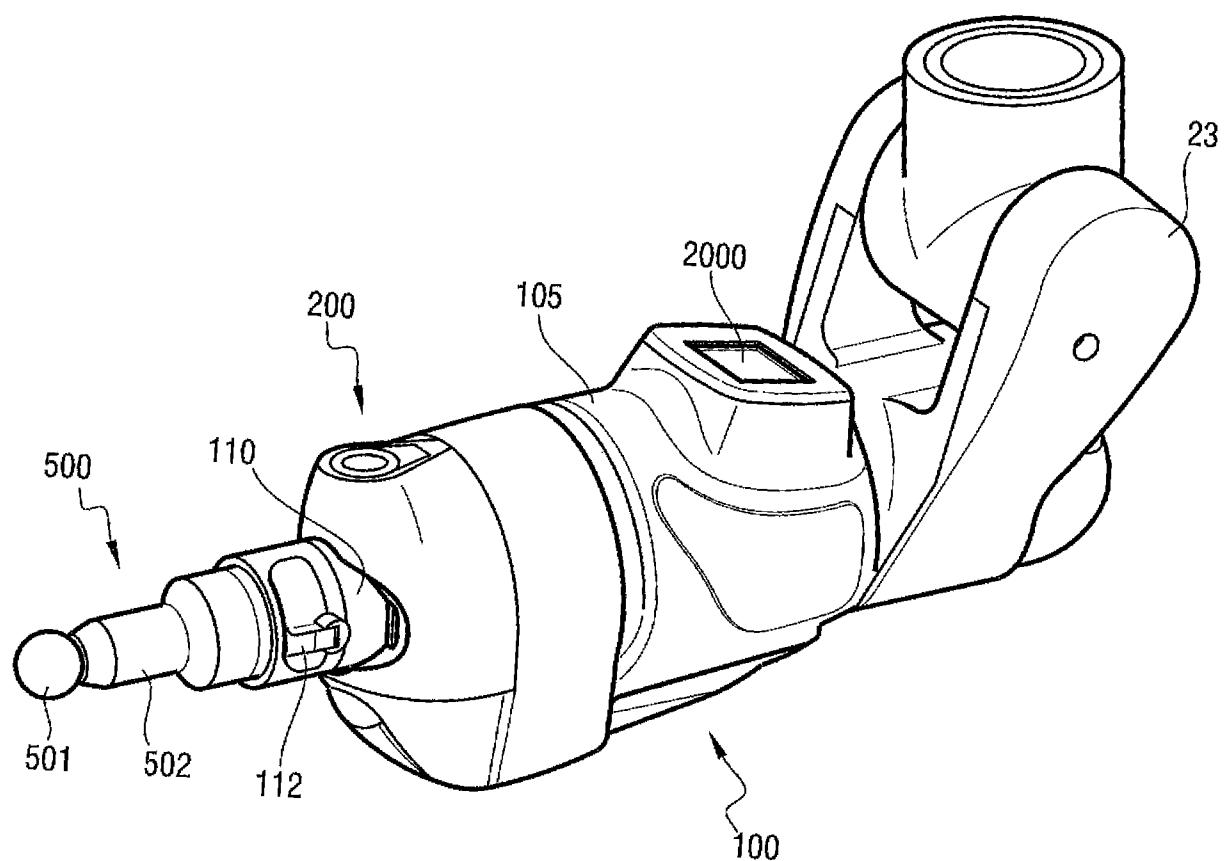
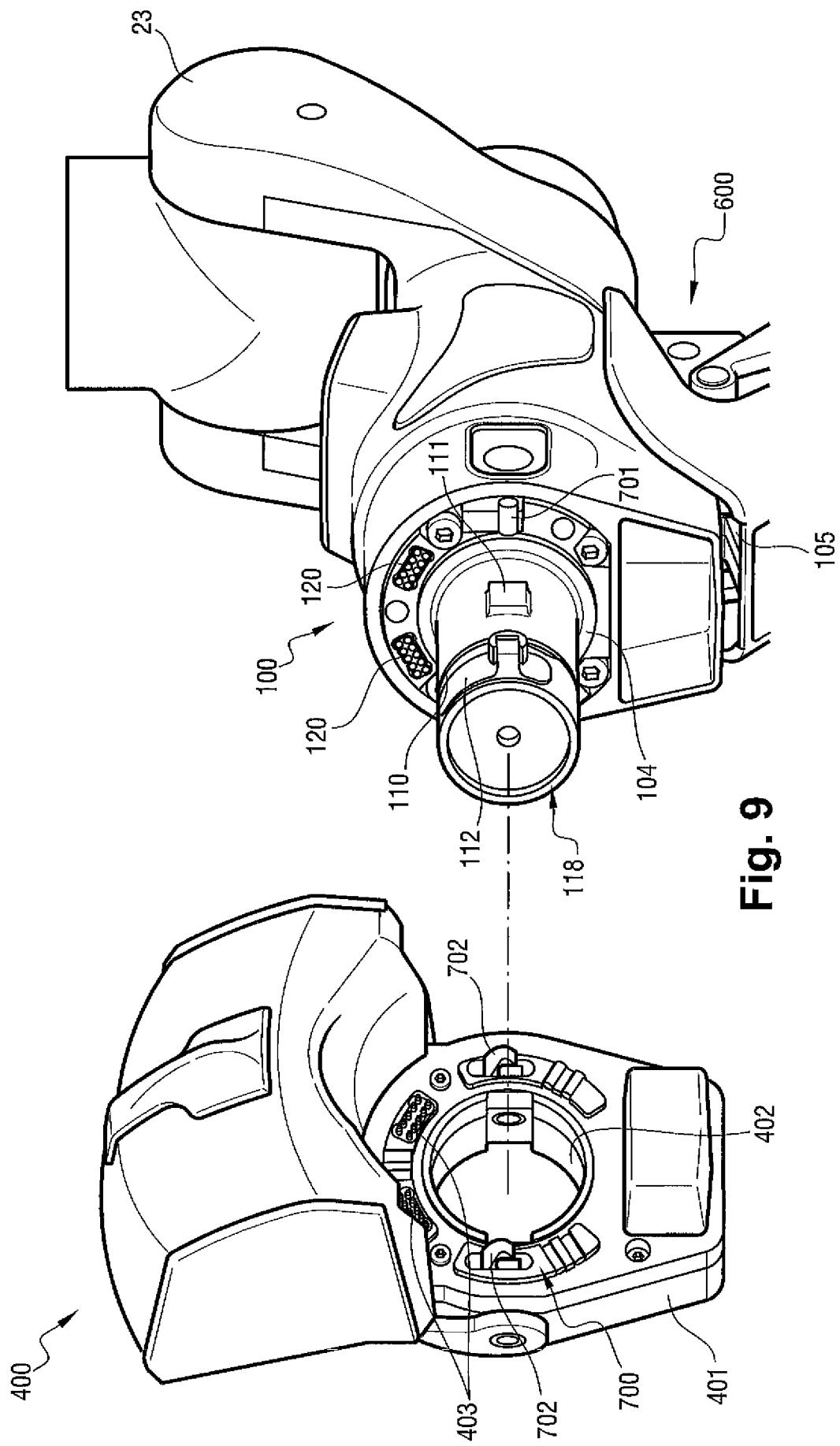
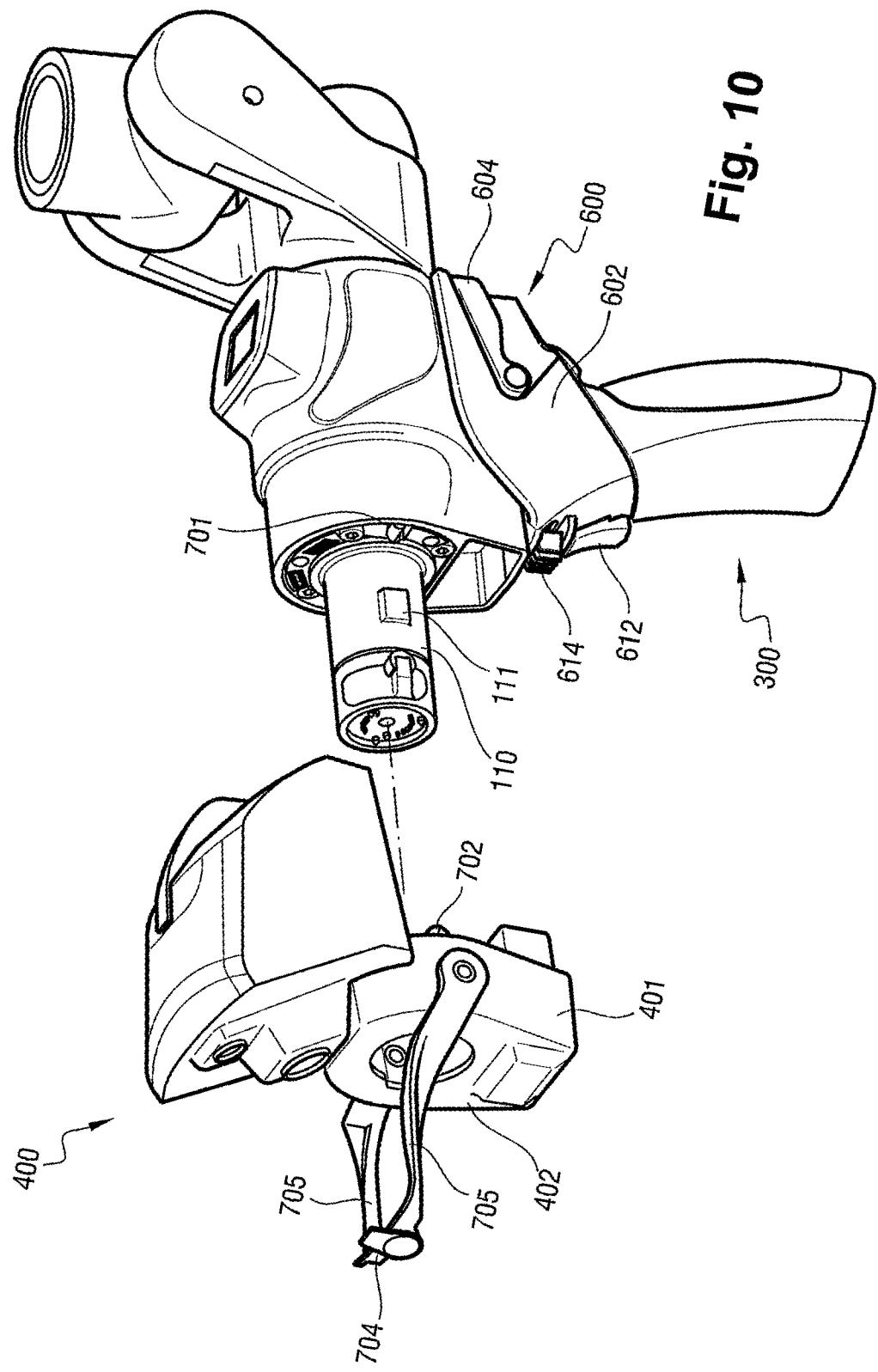
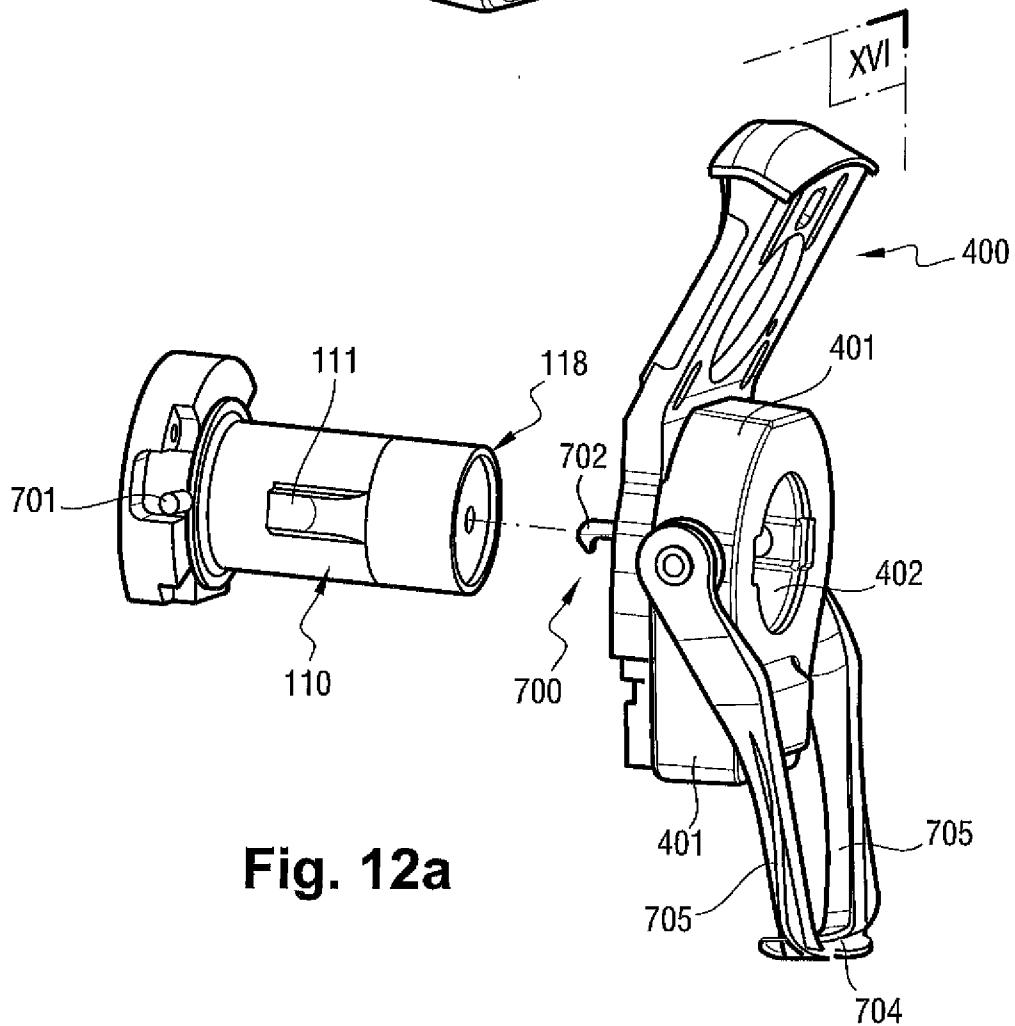
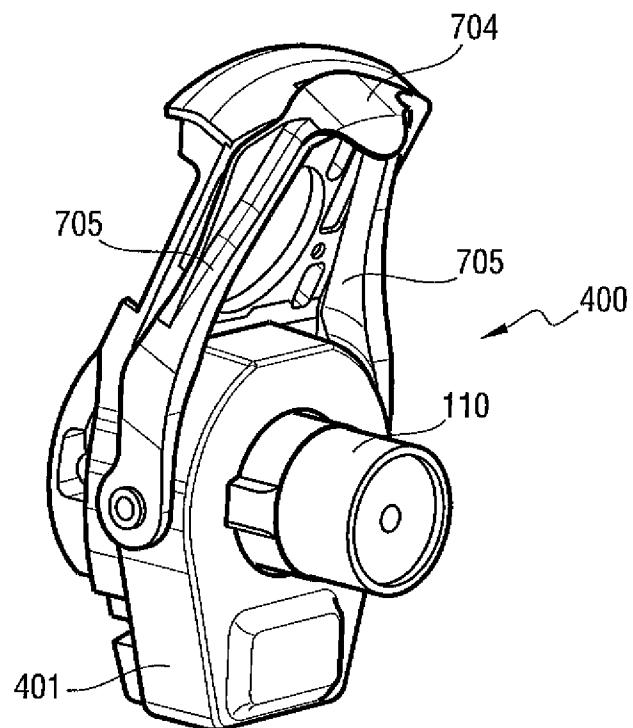


Fig. 8

**Fig. 9**





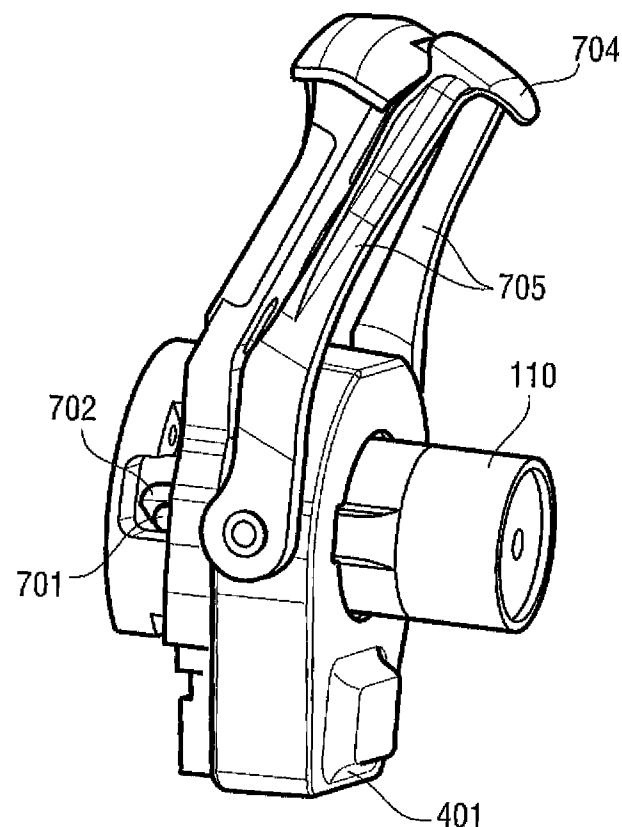


Fig. 12b

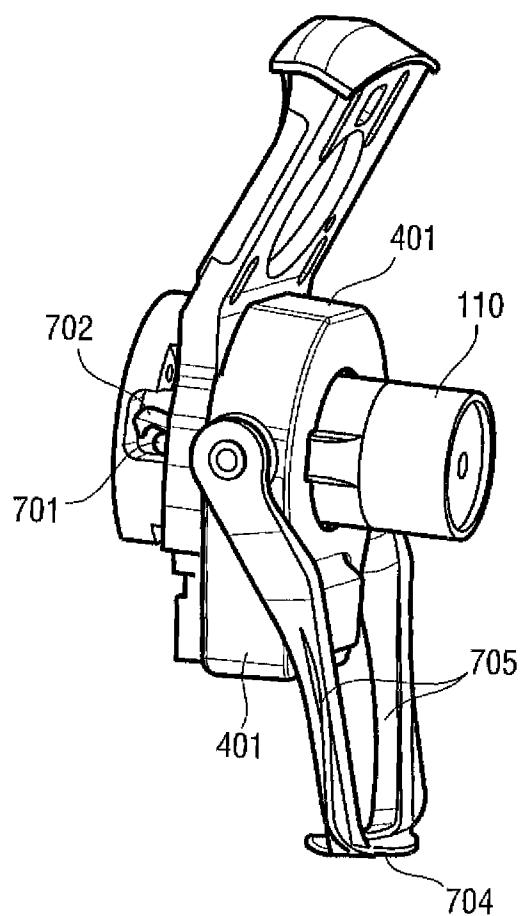


Fig. 12c

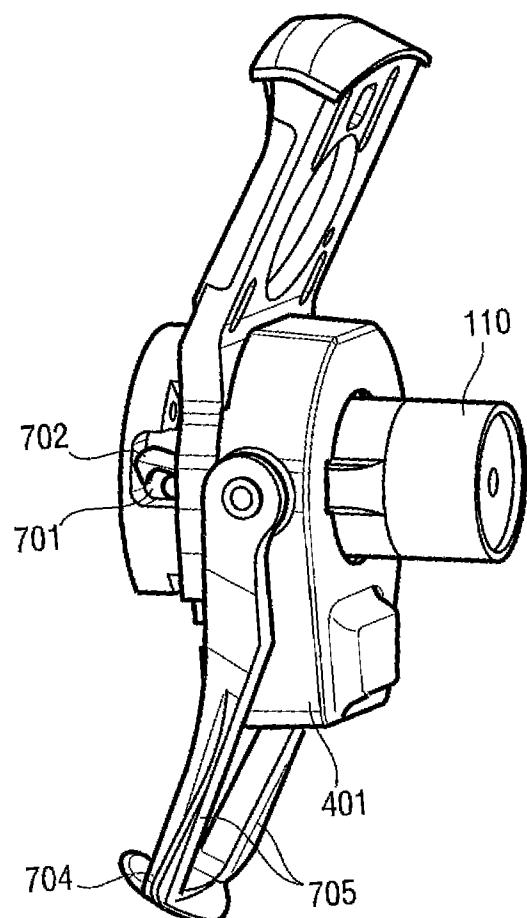


Fig. 12d

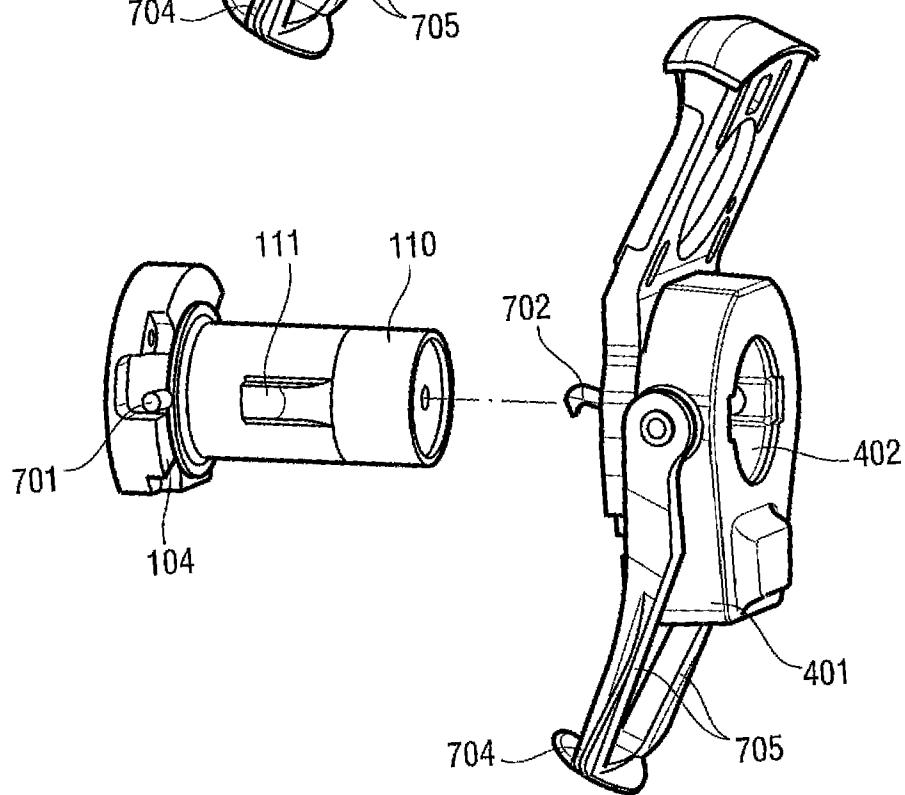


Fig. 12e

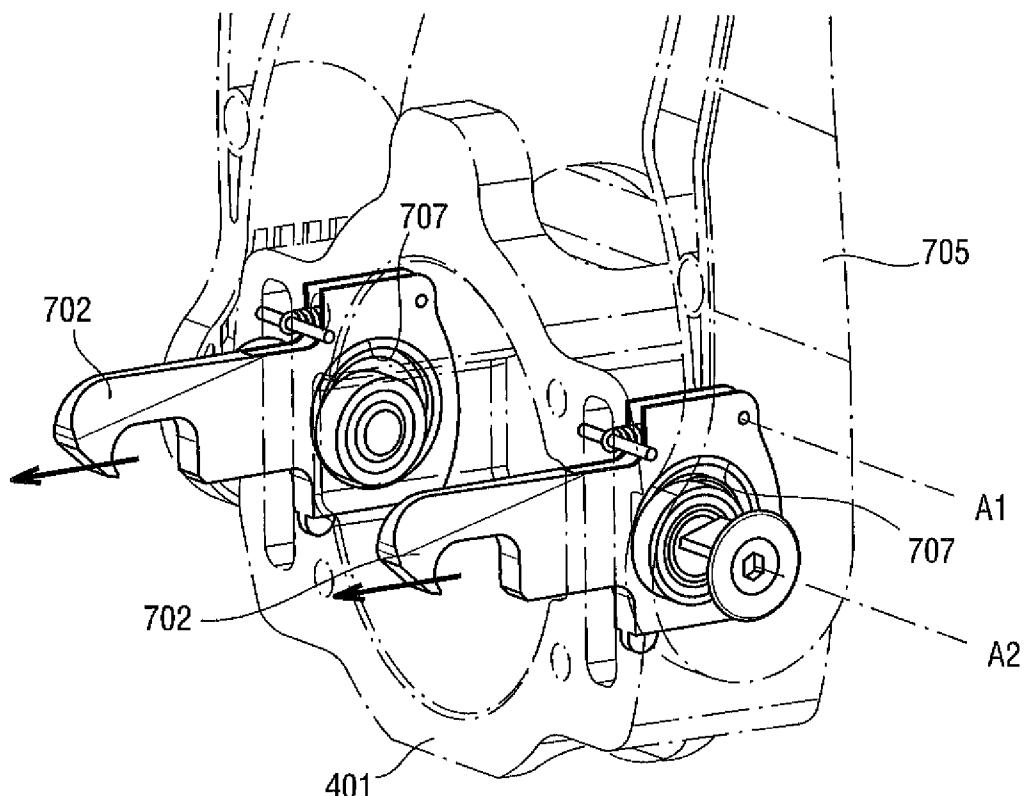


Fig. 13a

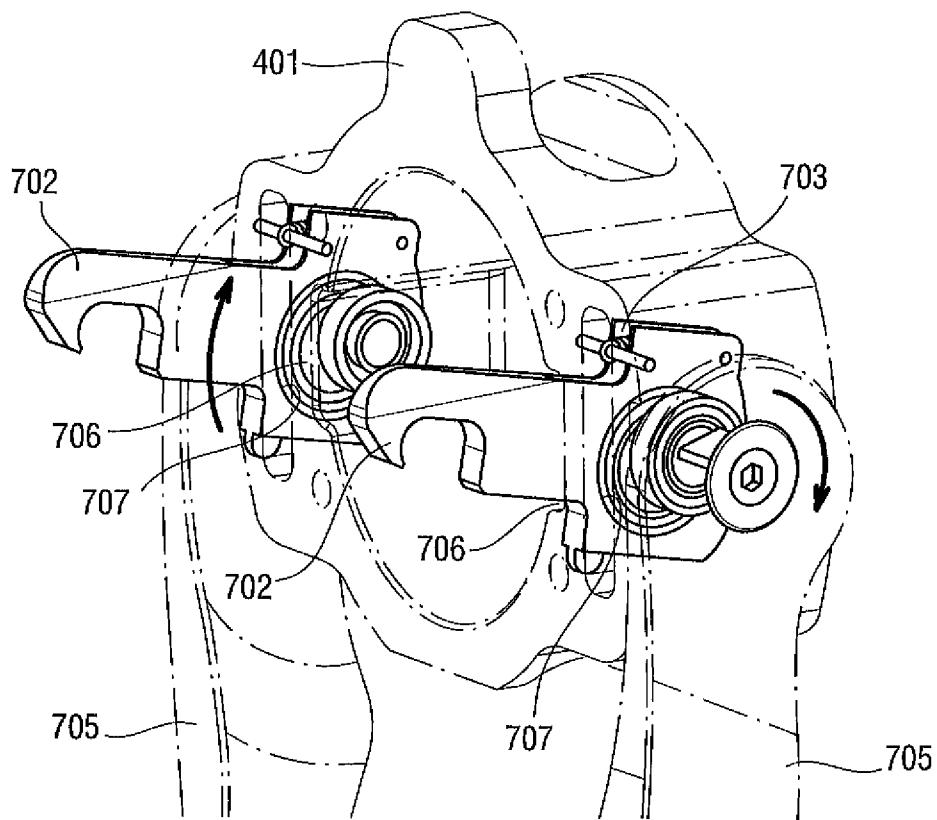


Fig. 13b

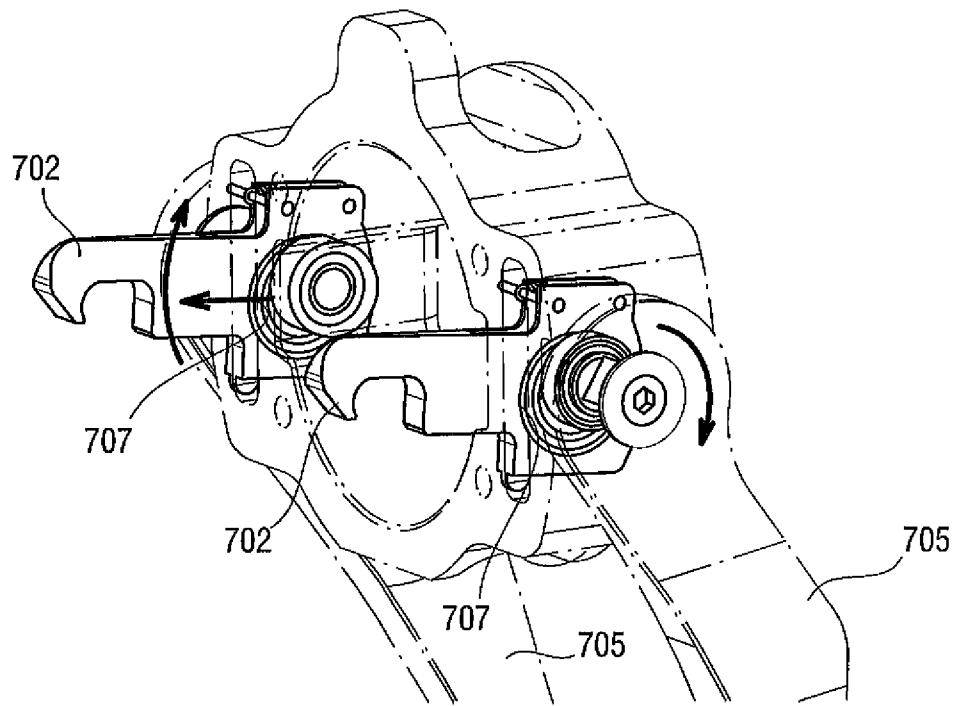


Fig. 13c

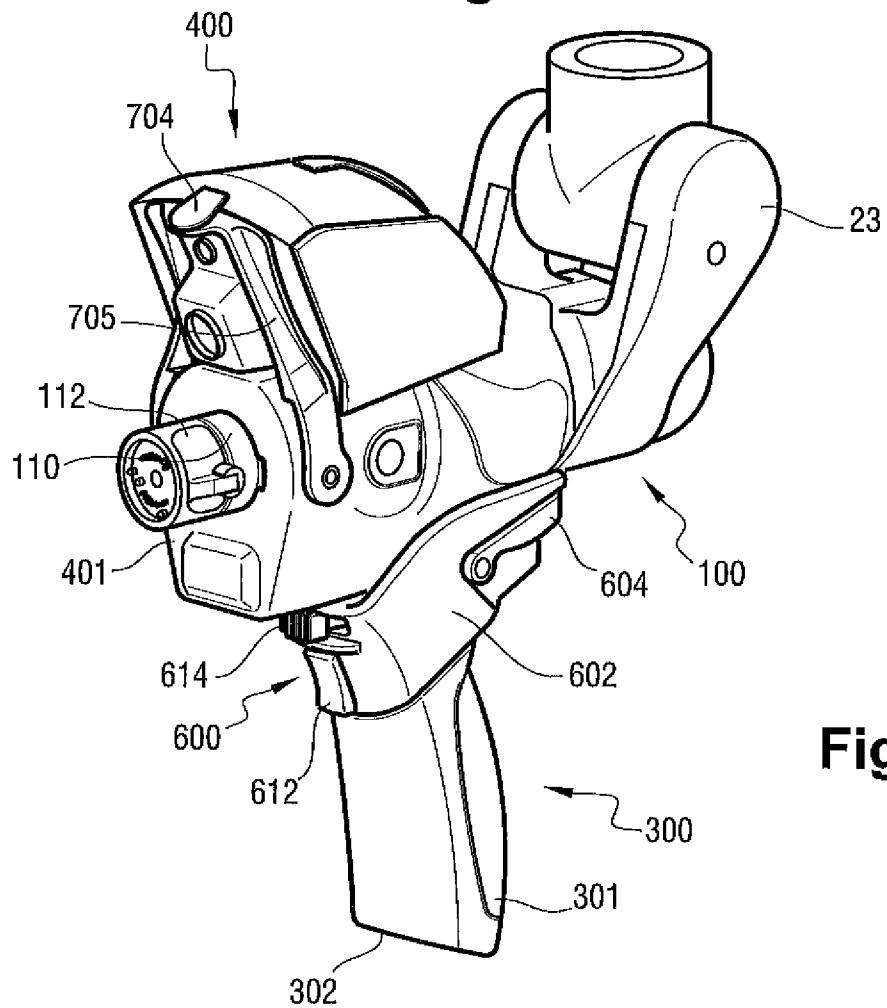


Fig. 14

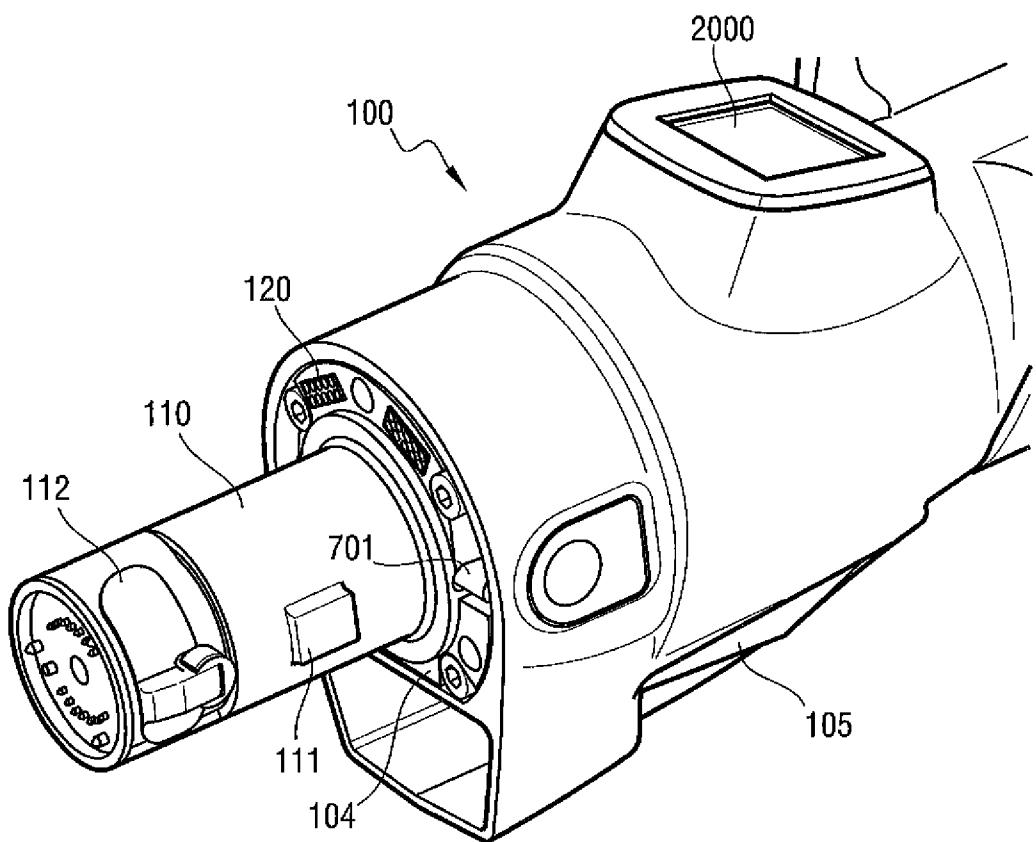


Fig. 15

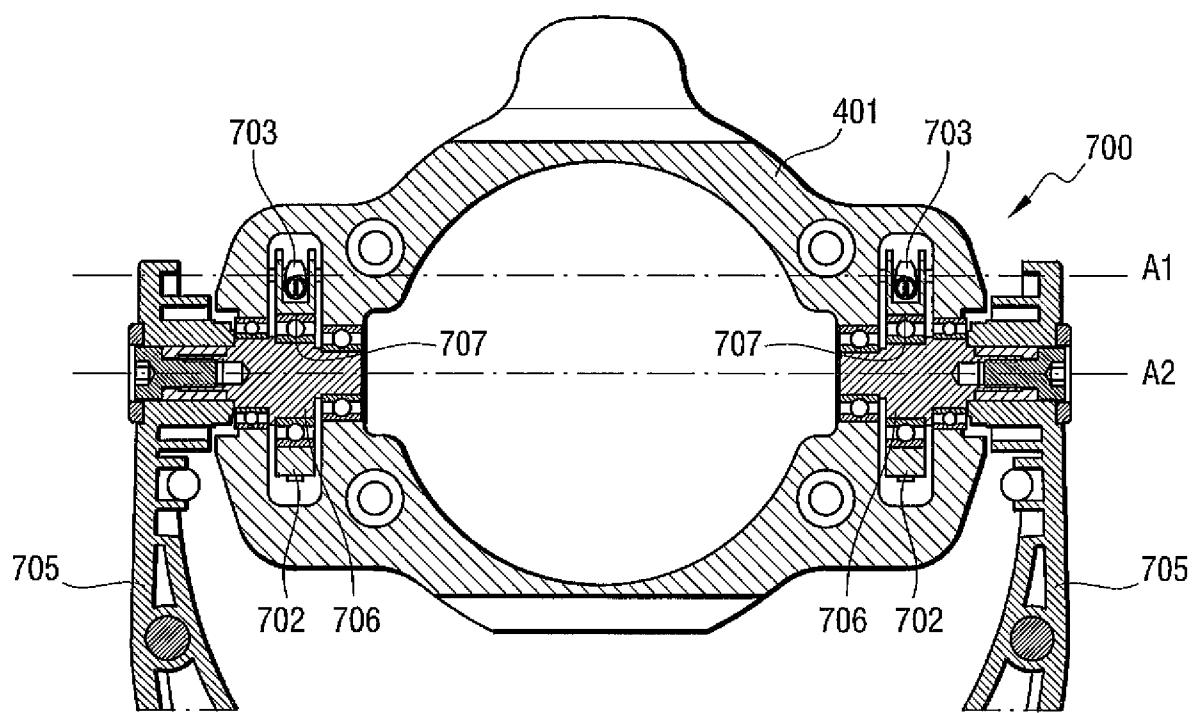


Fig. 16

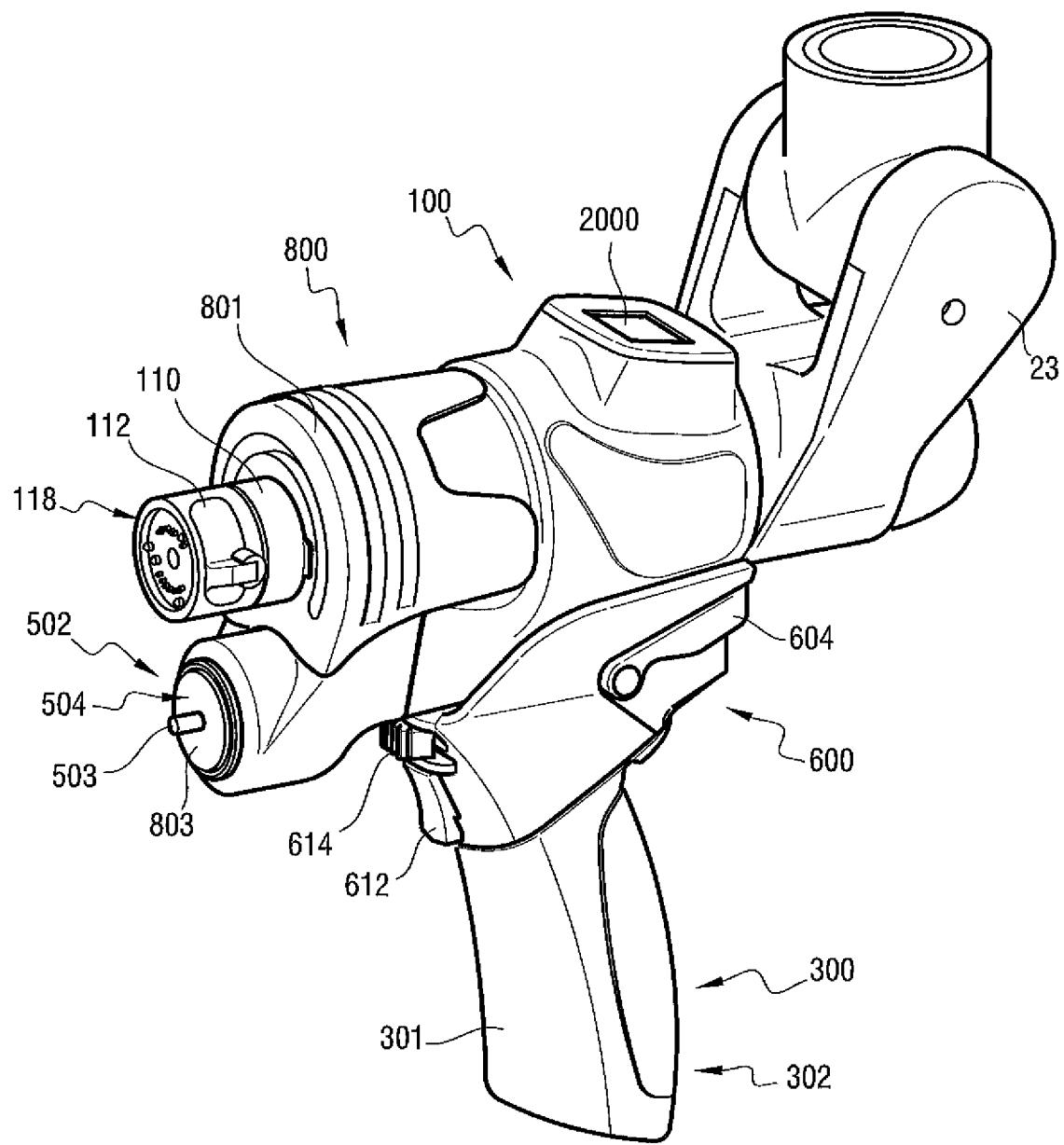


Fig. 17

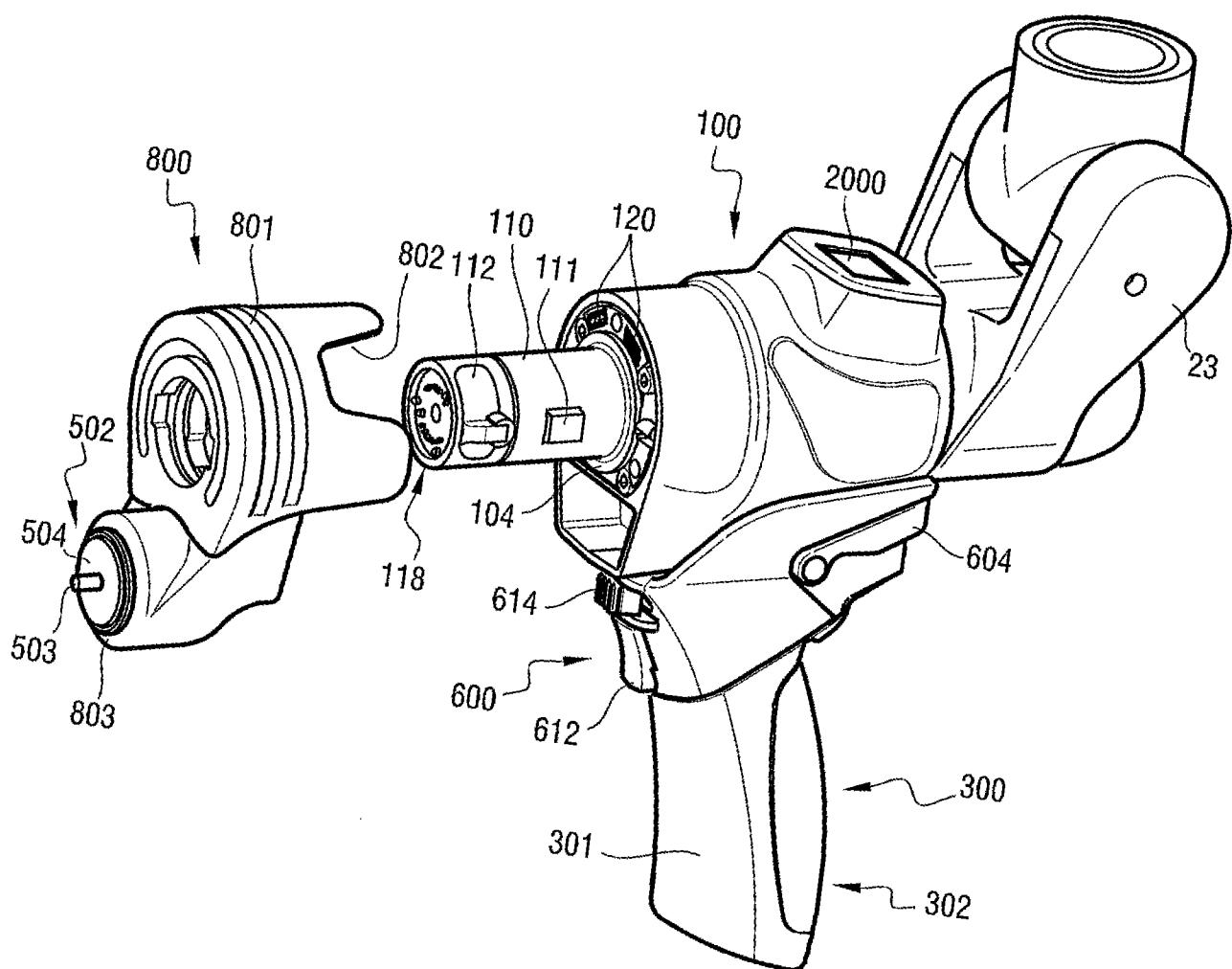


Fig. 18

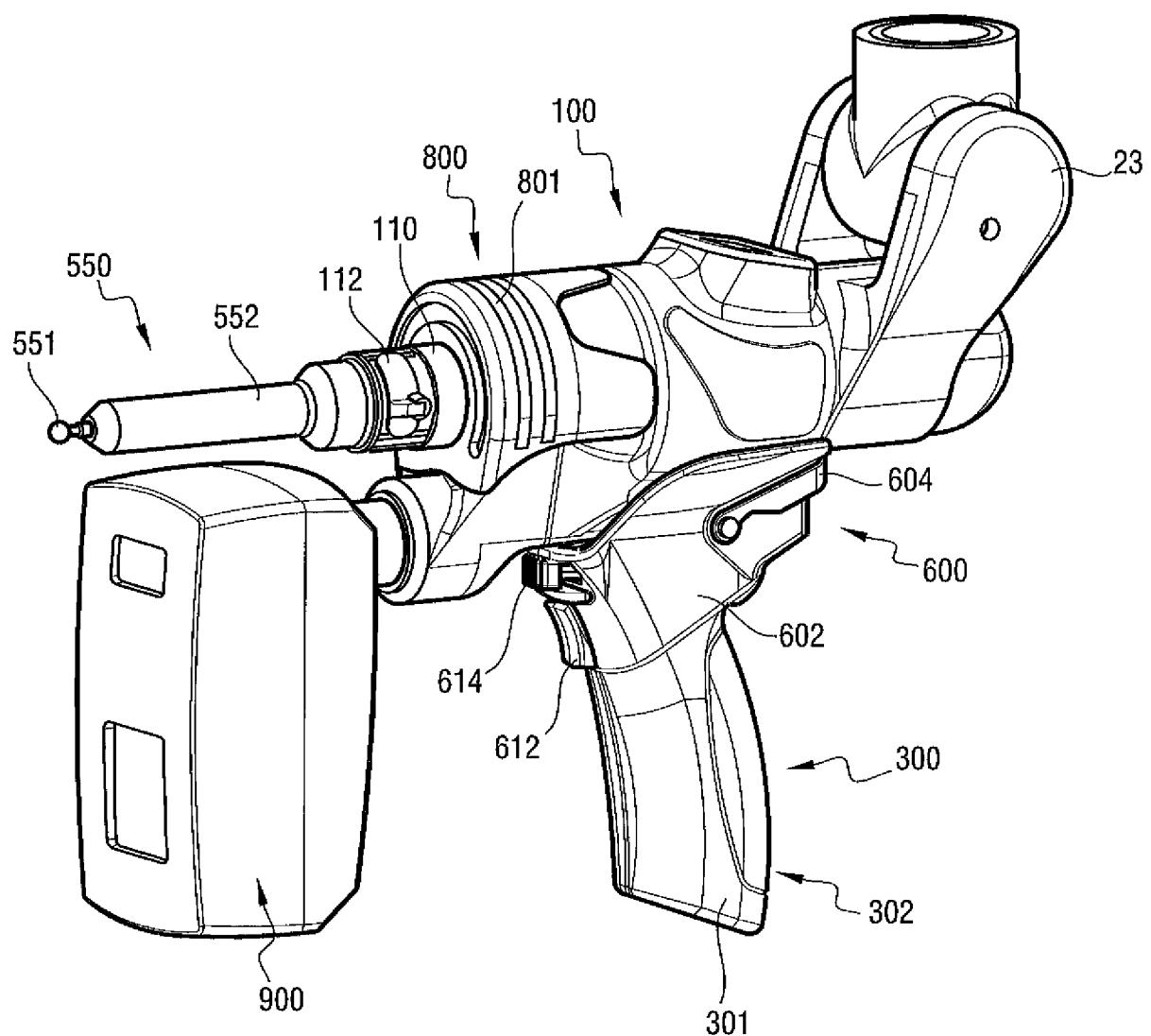


Fig. 19

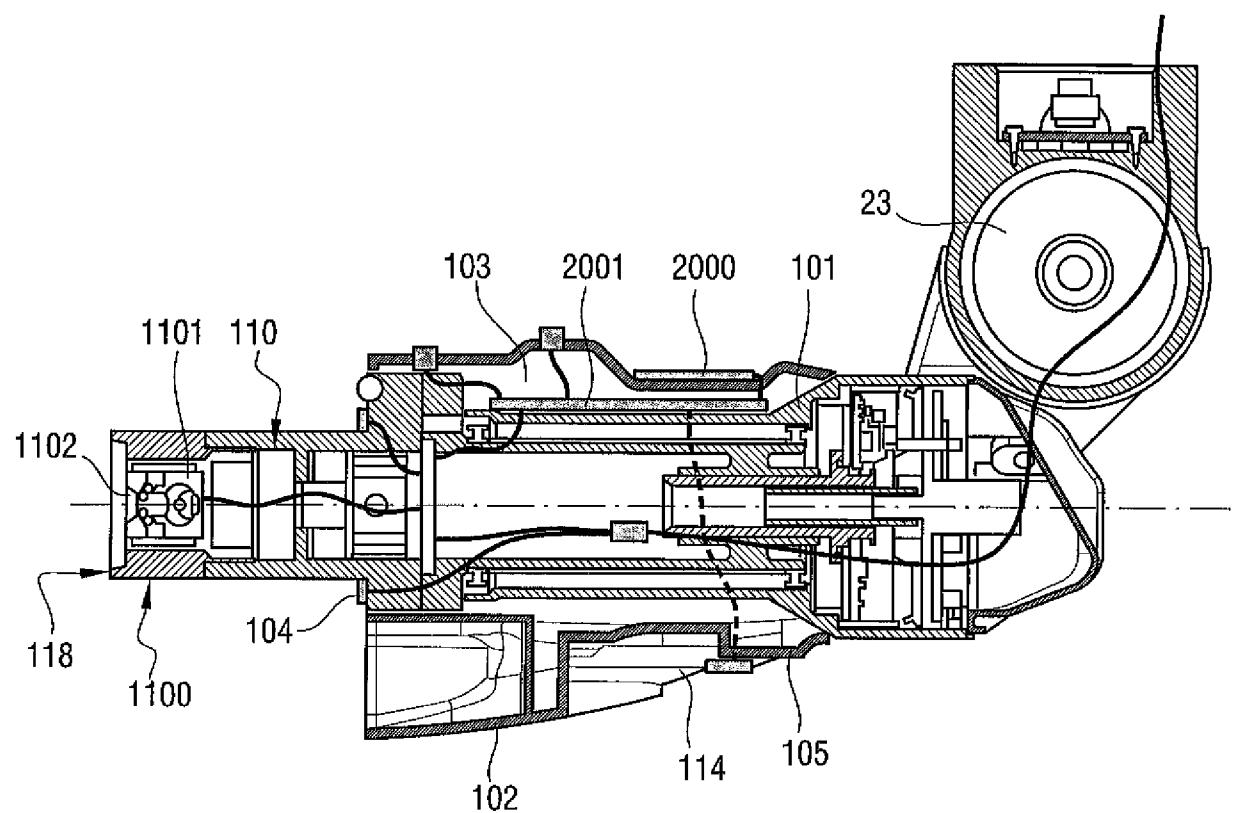
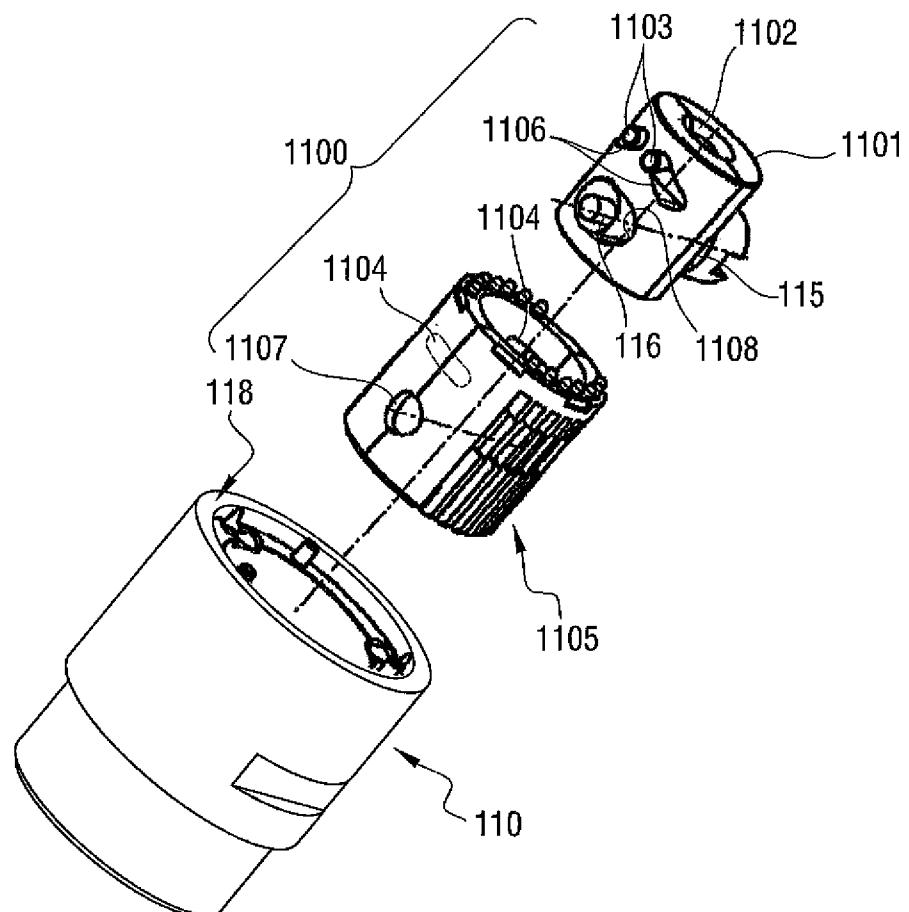
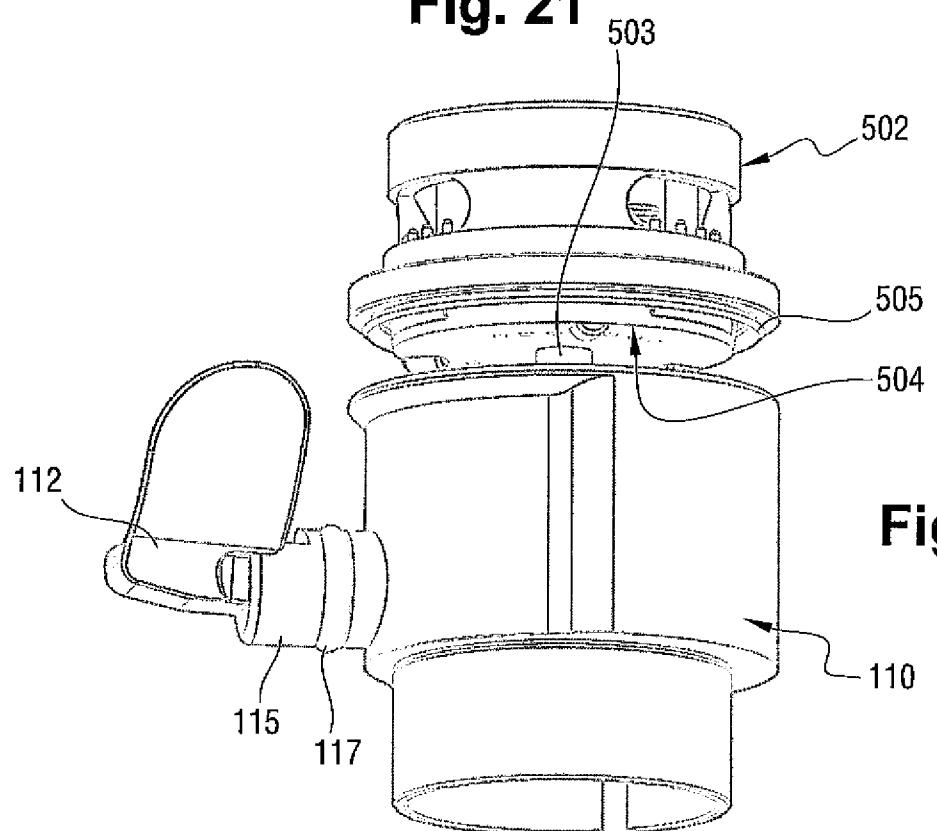


Fig. 20

**Fig. 21****Fig. 22**

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/EP2019/068024

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

G01B 21/04(2006.01)i; **G01B 5/008**(2006.01)i; **G01B 5/012**(2006.01)i; **G01B 11/00**(2006.01)i

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)

G01B

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 2011173827 A1 (BAILEY BRENT [US] ET AL) 21 July 2011 (2011-07-21) paragraphs [0030], [0031], [0035]; figures 1A,B paragraphs [0049] - [0061]; figures 4-9	1-10
A	WO 03069266 A2 (FARO TECH INC [US]) 21 August 2003 (2003-08-21) abstract page 29, lines 1-29; figures 37-40	1-10
A	WO 2011057130 A2 (HEXAGON METROLOGY AB [SE]; FERRARI PAUL [US]) 12 May 2011 (2011-05-12) abstract paragraph [0048]; figure 4	1-10
A	FR 2780775 A1 (FARO TECH INC [US]) 07 January 2000 (2000-01-07) the whole document	1-10

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 application or patent 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 26 August 2019	Date of mailing of the international search report 03 September 2019
----------------------------------------------------------------------------------------	------------------------------------------------------------------------------------

Name and mailing address of the ISA/EP European Patent Office p.b. 5818, Patentlaan 2, 2280 HV Rijswijk Netherlands Telephone No. (+31-70)340-2040 Facsimile No. (+31-70)340-3016	Authorized officer Burkart, Johannes Telephone No.
---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	---------------------------------------------------------------------

INTERNATIONAL SEARCH REPORT
Information on patent family members

International application No.

PCT/EP2019/068024

Patent document cited in search report		Publication date (day/month/year)	Patent family member(s)			Publication date (day/month/year)	
US	2011173827	A1	21 July 2011	CN	102713776	A	03 October 2012
				CN	102947667	A	27 February 2013
				DE	112011100294	T5	10 January 2013
				DE	112011100309	T5	20 December 2012
				GB	2489651	A	03 October 2012
				GB	2490631	A	07 November 2012
				GB	2515693	A	31 December 2014
				JP	5587431	B2	10 September 2014
				JP	5615382	B2	29 October 2014
				JP	5925244	B2	25 May 2016
				JP	2013517500	A	16 May 2013
				JP	2013519070	A	23 May 2013
				JP	2014199257	A	23 October 2014
				US	2011173827	A1	21 July 2011
				US	2011178764	A1	21 July 2011
				WO	2011090892	A2	28 July 2011
				WO	2011090895	A1	28 July 2011
WO	03069266	A2	21 August 2003	AT	365903	T	15 July 2007
				AT	382845	T	15 January 2008
				AU	2003209143	A1	04 September 2003
				AU	2003213046	A1	04 September 2003
				AU	2003223173	A1	04 September 2003
				CN	1630804	A	22 June 2005
				CN	1630805	A	22 June 2005
				CN	1630806	A	22 June 2005
				DE	60314598	T2	25 October 2007
				DE	60318396	T2	21 May 2008
				EP	1474649	A1	10 November 2004
				EP	1474650	A2	10 November 2004
				EP	1474653	A1	10 November 2004
				JP	4576002	B2	04 November 2010
				JP	2005517908	A	16 June 2005
				JP	2005517909	A	16 June 2005
				JP	2005517914	A	16 June 2005
				US	2003167647	A1	11 September 2003
				US	2003172536	A1	18 September 2003
				US	2003172537	A1	18 September 2003
				US	2003191603	A1	09 October 2003
				US	2003208919	A1	13 November 2003
				US	2003221326	A1	04 December 2003
				US	2004006882	A1	15 January 2004
				US	2004040166	A1	04 March 2004
				US	2005115092	A1	02 June 2005
				US	2005144799	A1	07 July 2005
				US	2005222803	A1	06 October 2005
				US	2006026851	A1	09 February 2006
				US	2006096108	A1	11 May 2006
				WO	03069266	A2	21 August 2003
				WO	03069267	A1	21 August 2003
				WO	03069277	A1	21 August 2003

INTERNATIONAL SEARCH REPORT
Information on patent family members

International application No.

PCT/EP2019/068024

Patent document cited in search report		Publication date (day/month/year)	Patent family member(s)			Publication date (day/month/year)	
WO	2011057130	A2	12 May 2011	CA	2780147	A1	12 May 2011
				CA	2995219	A1	12 May 2011
				CA	2995224	A1	12 May 2011
				CN	102762950	A	31 October 2012
				CN	103267462	A	28 August 2013
				CN	103292657	A	11 September 2013
				CN	103335574	A	02 October 2013
				CN	103335575	A	02 October 2013
				CN	106092018	A	09 November 2016
				EP	2496909	A2	12 September 2012
				EP	2610580	A1	03 July 2013
				EP	2610581	A1	03 July 2013
				EP	2610582	A1	03 July 2013
				EP	2610583	A1	03 July 2013
				EP	2743633	A1	18 June 2014
				EP	3002545	A1	06 April 2016
				EP	3382328	A1	03 October 2018
				JP	5665805	B2	04 February 2015
				JP	5847660	B2	27 January 2016
				JP	5873799	B2	01 March 2016
				JP	6014913	B2	26 October 2016
				JP	6184459	B2	23 August 2017
				JP	2012233912	A	29 November 2012
				JP	2012233913	A	29 November 2012
				JP	2012247430	A	13 December 2012
				JP	2012254522	A	27 December 2012
				JP	2013510320	A	21 March 2013
				JP	2016048241	A	07 April 2016
				US	2011107611	A1	12 May 2011
				US	2011107612	A1	12 May 2011
				US	2011107613	A1	12 May 2011
				US	2011107614	A1	12 May 2011
				US	2011112786	A1	12 May 2011
				US	2012066923	A1	22 March 2012
				US	2012090185	A1	19 April 2012
				US	2012144684	A1	14 June 2012
				US	2012222323	A1	06 September 2012
				US	2013239424	A1	19 September 2013
				US	2014020255	A1	23 January 2014
				US	2014230261	A1	21 August 2014
				US	2014290081	A1	02 October 2014
				US	2015153146	A1	04 June 2015
				US	2016298949	A1	13 October 2016
				US	2016363430	A1	15 December 2016
				US	2017268861	A1	21 September 2017
				US	2018372469	A1	27 December 2018
				WO	2011057130	A2	12 May 2011
FR	2780775	A1	07 January 2000	CA	2276989	A1	01 January 2000
				DE	19928908	A1	05 January 2000
				FR	2780775	A1	07 January 2000

INTERNATIONAL SEARCH REPORT
Information on patent family members

International application No.

PCT/EP2019/068024

Patent document cited in search report	Publication date (day/month/year)	Patent family member(s)		Publication date (day/month/year)
		GB	2340586	A 23 February 2000
		IT	TO990518	A1 03 January 2000
		JP	2000028302	A 28 January 2000
		US	6151789	A 28 November 2000

RAPPORT DE RECHERCHE INTERNATIONALE

Demande internationale n°

PCT/EP2019/068024

A. CLASSEMENT DE L'OBJET DE LA DEMANDE
 INV. G01B21/04 G01B5/008 G01B5/012 G01B11/00
 ADD.

Selon la classification internationale des brevets (CIB) ou à la fois selon la classification nationale et la CIB

B. DOMAINES SUR LESQUELS LA RECHERCHE A PORTE

Documentation minimale consultée (système de classification suivi des symboles de classement)
G01B

Documentation consultée autre que la documentation minimale dans la mesure où ces documents relèvent des domaines sur lesquels a porté la recherche

Base de données électronique consultée au cours de la recherche internationale (nom de la base de données, et si cela est réalisable, termes de recherche utilisés)

EPO-Internal, WPI Data

C. DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS

Catégorie*	Identification des documents cités, avec, le cas échéant, l'indication des passages pertinents	no. des revendications visées
A	US 2011/173827 A1 (BAILEY BRENT [US] ET AL) 21 juillet 2011 (2011-07-21) alinéas [0030], [0031], [0035]; figures 1A,B alinéas [0049] - [0061]; figures 4-9 -----	1-10
A	WO 03/069266 A2 (FARO TECH INC [US]) 21 août 2003 (2003-08-21) abrégé page 29, lignes 1-29; figures 37-40 -----	1-10
A	WO 2011/057130 A2 (HEXAGON METROLOGY AB [SE]; FERRARI PAUL [US]) 12 mai 2011 (2011-05-12) abrégé alinéa [0048]; figure 4 ----- -/-	1-10

Voir la suite du cadre C pour la fin de la liste des documents

Les documents de familles de brevets sont indiqués en annexe

* Catégories spéciales de documents cités:

"A" document définissant l'état général de la technique, non considéré comme particulièrement pertinent
 "E" document antérieur, mais publié à la date de dépôt international ou après cette date
 "L" document pouvant jeter un doute sur une revendication de priorité ou cité pour déterminer la date de publication d'une autre citation ou pour une raison spéciale (telle qu'indiquée)
 "O" document se référant à une divulgation orale, à un usage, à une exposition ou tous autres moyens
 "P" document publié avant la date de dépôt international, mais postérieurement à la date de priorité revendiquée

"T" document ultérieur publié après la date de dépôt international ou la date de priorité et n'appartenant pas à l'état de la technique pertinent, mais cité pour comprendre le principe ou la théorie constituant la base de l'invention
 "X" document particulièrement pertinent; l'invention revendiquée ne peut être considérée comme nouvelle ou comme impliquant une activité inventive par rapport au document considéré isolément
 "Y" document particulièrement pertinent; l'invention revendiquée ne peut être considérée comme impliquant une activité inventive lorsque le document est associé à un ou plusieurs autres documents de même nature, cette combinaison étant évidente pour une personne du métier
 "&" document qui fait partie de la même famille de brevets

Date à laquelle la recherche internationale a été effectivement achevée 26 août 2019	Date d'expédition du présent rapport de recherche internationale 03/09/2019
Nom et adresse postale de l'administration chargée de la recherche internationale Office Européen des Brevets, P.B. 5818 Patentlaan 2 NL - 2280 HV Rijswijk Tel. (+31-70) 340-2040, Fax: (+31-70) 340-3016	Fonctionnaire autorisé Burkart, Johannes

RAPPORT DE RECHERCHE INTERNATIONALE

Demande internationale n°

PCT/EP2019/068024

C(suite). DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS

Catégorie*	Identification des documents cités, avec, le cas échéant, l'indication des passages pertinents	no. des revendications visées
A	FR 2 780 775 A1 (FARO TECH INC [US]) 7 janvier 2000 (2000-01-07) Le document en entier -----	1-10
1		

RAPPORT DE RECHERCHE INTERNATIONALE

Renseignements relatifs aux membres de familles de brevets

Demande internationale n°

PCT/EP2019/068024

Document brevet cité au rapport de recherche	Date de publication	Membre(s) de la famille de brevet(s)			Date de publication
US 2011173827	A1	21-07-2011	CN	102713776 A	03-10-2012
			CN	102947667 A	27-02-2013
			DE	112011100294 T5	10-01-2013
			DE	112011100309 T5	20-12-2012
			GB	2489651 A	03-10-2012
			GB	2490631 A	07-11-2012
			GB	2515693 A	31-12-2014
			JP	5587431 B2	10-09-2014
			JP	5615382 B2	29-10-2014
			JP	5925244 B2	25-05-2016
			JP	2013517500 A	16-05-2013
			JP	2013519070 A	23-05-2013
			JP	2014199257 A	23-10-2014
			US	2011173827 A1	21-07-2011
			US	2011178764 A1	21-07-2011
			WO	2011090892 A2	28-07-2011
			WO	2011090895 A1	28-07-2011
<hr/>					
WO 03069266	A2	21-08-2003	AT	365903 T	15-07-2007
			AT	382845 T	15-01-2008
			AU	2003209143 A1	04-09-2003
			AU	2003213046 A1	04-09-2003
			AU	2003223173 A1	04-09-2003
			CN	1630804 A	22-06-2005
			CN	1630805 A	22-06-2005
			CN	1630806 A	22-06-2005
			DE	60314598 T2	25-10-2007
			DE	60318396 T2	21-05-2008
			EP	1474649 A1	10-11-2004
			EP	1474650 A2	10-11-2004
			EP	1474653 A1	10-11-2004
			JP	4576002 B2	04-11-2010
			JP	2005517908 A	16-06-2005
			JP	2005517909 A	16-06-2005
			JP	2005517914 A	16-06-2005
			US	2003167647 A1	11-09-2003
			US	2003172536 A1	18-09-2003
			US	2003172537 A1	18-09-2003
			US	2003191603 A1	09-10-2003
			US	2003208919 A1	13-11-2003
			US	2003221326 A1	04-12-2003
			US	2004006882 A1	15-01-2004
			US	2004040166 A1	04-03-2004
			US	2005115092 A1	02-06-2005
			US	2005144799 A1	07-07-2005
			US	2005222803 A1	06-10-2005
			US	2006026851 A1	09-02-2006
			US	2006096108 A1	11-05-2006
			WO	03069266 A2	21-08-2003
			WO	03069267 A1	21-08-2003
			WO	03069277 A1	21-08-2003
<hr/>					
WO 2011057130	A2	12-05-2011	CA	2780147 A1	12-05-2011
			CA	2995219 A1	12-05-2011
			CA	2995224 A1	12-05-2011
			CN	102762950 A	31-10-2012
			CN	103267462 A	28-08-2013
			CN	103292657 A	11-09-2013

RAPPORT DE RECHERCHE INTERNATIONALE

Renseignements relatifs aux membres de familles de brevets

Demande internationale n°

PCT/EP2019/068024

Document brevet cité au rapport de recherche	Date de publication	Membre(s) de la famille de brevet(s)	Date de publication
	CN	103335574 A	02-10-2013
	CN	103335575 A	02-10-2013
	CN	106092018 A	09-11-2016
	EP	2496909 A2	12-09-2012
	EP	2610580 A1	03-07-2013
	EP	2610581 A1	03-07-2013
	EP	2610582 A1	03-07-2013
	EP	2610583 A1	03-07-2013
	EP	2743633 A1	18-06-2014
	EP	3002545 A1	06-04-2016
	EP	3382328 A1	03-10-2018
	JP	5665805 B2	04-02-2015
	JP	5847660 B2	27-01-2016
	JP	5873799 B2	01-03-2016
	JP	6014913 B2	26-10-2016
	JP	6184459 B2	23-08-2017
	JP	2012233912 A	29-11-2012
	JP	2012233913 A	29-11-2012
	JP	2012247430 A	13-12-2012
	JP	2012254522 A	27-12-2012
	JP	2013510320 A	21-03-2013
	JP	2016048241 A	07-04-2016
	US	2011107611 A1	12-05-2011
	US	2011107612 A1	12-05-2011
	US	2011107613 A1	12-05-2011
	US	2011107614 A1	12-05-2011
	US	2011112786 A1	12-05-2011
	US	2012066923 A1	22-03-2012
	US	2012090185 A1	19-04-2012
	US	2012144684 A1	14-06-2012
	US	2012222323 A1	06-09-2012
	US	2013239424 A1	19-09-2013
	US	2014020255 A1	23-01-2014
	US	2014230261 A1	21-08-2014
	US	2014290081 A1	02-10-2014
	US	2015153146 A1	04-06-2015
	US	2016298949 A1	13-10-2016
	US	2016363430 A1	15-12-2016
	US	2017268861 A1	21-09-2017
	US	2018372469 A1	27-12-2018
	WO	2011057130 A2	12-05-2011
<hr/>			
FR 2780775	A1	07-01-2000	CA 2276989 A1 01-01-2000
			DE 19928908 A1 05-01-2000
			FR 2780775 A1 07-01-2000
			GB 2340586 A 23-02-2000
			IT T0990518 A1 03-01-2000
			JP 2000028302 A 28-01-2000
			US 6151789 A 28-11-2000
<hr/>			