

(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
18. Oktober 2012 (18.10.2012)



(10) Internationale Veröffentlichungsnummer
WO 2012/140190 A1

- (51) Internationale Patentklassifikation:
G01B 21/04 (2006.01) **B64C 39/02** (2006.01)
- (21) Internationales Aktenzeichen: PCT/EP2012/056759
- (22) Internationales Anmeldedatum:
13. April 2012 (13.04.2012)
- (25) Einreichungssprache: Deutsch
- (26) Veröffentlichungssprache: Deutsch
- (30) Angaben zur Priorität:
11162508.3 14. April 2011 (14.04.2011) EP
- (71) Anmelder (für alle Bestimmungsstaaten mit Ausnahme von US): **HEXAGON TECHNOLOGY CENTER GMBH** [CH/CH]; Heinrich-Wild-Strasse, CH-9435 Heerbrugg (CH).
- (72) Erfinder; und
- (75) Erfinder/Anmelder (nur für US): **METZLER, Bernhard** [AT/AT]; Druckergasse 15a, A-6850 Dornbirn (AT).

(74) Anwalt: **KAMINSKI HARMANN PATENTANWÄLTE AG**; Landstrasse 124, FL-9490 Vaduz (LI).

(81) Bestimmungsstaaten (soweit nicht anders angegeben, für jede verfügbare nationale Schutzrechtsart): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, 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, QA, RO, RS, RU, RW, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW.

(84) Bestimmungsstaaten (soweit nicht anders angegeben, für jede verfügbare regionale Schutzrechtsart): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), eurasisches (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), europäisches (AL, AT, BE, BG, CH,

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]

(54) Title: MEASURING SYSTEM FOR DETERMINING 3D COORDINATES OF AN OBJECT SURFACE

(54) Bezeichnung : VERMESSUNGSSYSTEM ZUR BESTIMMUNG VON 3D-KOORDINATEN EINER OBJEKTOBERFLÄCHE

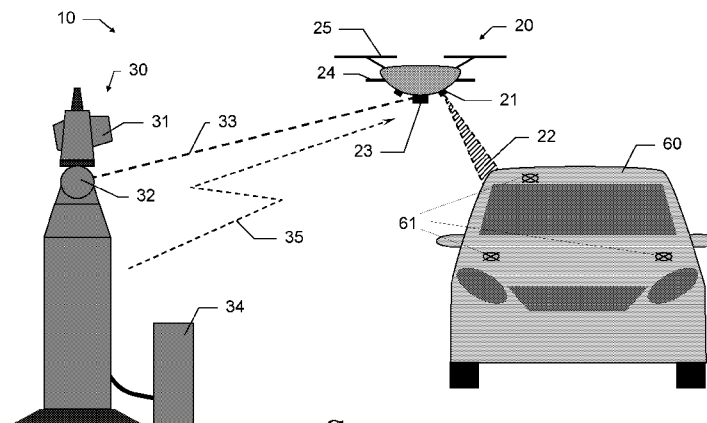


Fig. 2

(57) Abstract: A measuring system (10) according to the invention for determining 3D coordinates, in particular a multiplicity of 3D coordinates, of measurement points on an object surface, in particular on an industrial product, in an outer object coordinate system has a scanning apparatus (21) for measuring, in particular on a point-by-point basis, the measurement points on the object surface and for determining inner measurement point coordinates in an inner scanning coordinate system. Furthermore, a referencing arrangement (30) for producing referencing information, in particular an outer measurement position and measurement orientation of the scanning apparatus (21), for referencing the inner measurement point coordinates in the outer object coordinate system and an evaluation unit (34) for determining the 3D coordinates of the measurement points in the outer object coordinate system on the basis of the inner measurement point coordinates and the referencing information are provided, such that the inner measurement point coordinates are in the form of 3D coordinates in the outer object coordinate system, in particular in the form of a point cloud. The scanning apparatus (21) is in this case carried in an unmanned, controllable, automotive air vehicle (20), in particular wherein the air vehicle (20) is designed such that the air vehicle (20) can be oriented and moved in a hovering manner.

(57) Zusammenfassung:

[Fortsetzung auf der nächsten Seite]



WO 2012/140190 A1



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, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

Veröffentlicht:

— mit internationalem Recherchenbericht (Artikel 21 Absatz
3)

Ein erfindungsgemässes Vermessungssystem (10) zur Bestimmung von 3D-Koordinaten, insbesondere von einer Vielzahl von 3D-Koordinaten, von Messpunkten einer Objektoberfläche, insbesondere eines industriellen Erzeugnisses, in einem äusseren Objektkoordinatensystem weist eine Abtastvorrichtung (21) zur, insbesondere punkweisen, Vermessung der Messpunkte der Objektoberfläche und zur Bestimmung von inneren Messpunktkoordinaten in einem inneren Abtastkoordinatensystem auf. Weiters sind eine Referenzierungsanordnung (30) zur Erzeugung von Referenzierungsinformationen, insbesondere einer äusseren Vermessposition und Vermessausrichtung der Abtastvorrichtung (21), zur Referenzierung der inneren Messpunktkoordinaten in dem äusseren Objektkoordinatensystem und eine Auswerteeinheit (34) zur Bestimmung der 3D-Koordinaten der Messpunkte im äusseren Objektkoordinatensystem in Abhängigkeit der inneren Messpunktkoordinaten und der Referenzierungsinformationen vorgesehen, sodass die inneren Messpunktkoordinaten als 3D-Koordinaten in dem äusseren Objektkoordinatensystem, insbesondere als Punktwolke, vorliegen. Die Abtastvorrichtung (21) wird dabei von einem unbemannten, steuerbaren, autonomen Fluggerät (20) getragen, insbesondere wobei das Fluggerät (20) derart ausgebildet ist, dass das Fluggerät (20) schwebend ausrichtbar und bewegbar ist.

Vermessungssystem zur Bestimmung von 3D-Koordinaten einer Objektoberfläche

Die Erfindung betrifft ein Vermessungssystem zur dreidimensionalen Vermessung eines Objekts, insbesondere
5 eines industriellen Erzeugnisses, nach dem Oberbegriff des Anspruchs 1, ein Verfahren zum Bestimmen von 3D-Koordinaten nach Anspruch 7 und ein unbemanntes, steuerbares, auto-mobiles Fluggerät nach Anspruch 12 zur Verwendung in einem erfindungsgemässen System.

10 Systeme zur Vermessung von Oberflächen von Objekten werden beispielsweise in der Industrie begleitend im Produktionsprozess zur Überprüfung von Bauteil- bzw. Produktgeometrien eingesetzt. Auf diese Weise können Bemessungstoleranzen von Objekten überprüft und
15 produktionsbedingte Fertigungsfehler schnell erkannt und Teile, deren Masse ausserhalb einer vordefinierten Norm liegen, aus dem Prozess genommen werden. Eine Verbesserung einer Produktionsquote mit einer gleichzeitigen Verringerung von Fehlproduktionen von Teilen kann die Folge
20 des Einsatzes eines derartigen Vermessungssystems sein.

In einer industriellen Fertigung können z.B. Vermessungssystem mit taktilen Sensoren eingesetzt. Diese Systeme weisen zumeist eine bewegliche, fuhrbare Messspitze auf, an deren Ende eine Rubinkugel befestigt ist, wobei bei
25 einem Kontakt der Rubinkugel mit der Objektoberfläche ein Messpunkt erfasst und die Koordinaten des Punkts bestimmt werden können. Durch ein Abtasten definierter Objektpositionen oder durch ein Abfahren von Teilen der Oberfläche kann somit Form und Mass des Objekts erfasst,
30 mit dafür vorab bestimmten Sollwerten abgeglichen und

allfällige Abweichungen von den Sollwerten festgestellt werden.

Eine taktile Vermessung von Objekten kann bei sehr grossen Objekten, beispielsweise Flugzeugen, nachteilig sein, da
5 ein solcher Vermessungsvorgang zum einen sehr zeitintensiv und zum anderen aufgrund der Objektgrösse nur erschwert durchführbar ist. Die steigenden Forderungen nach einer weitgehend vollständigen Qualitätskontrolle im laufenden Produktionsprozess sowie nach einer Digitalisierung der
10 Raumform von Objekten, insbesondere von Prototypen, machen die Aufnahme von Oberflächentopografien - im Hinblick auf eine Bestimmung von Koordinaten einzelner Punkte der Oberfläche der zu vermessenden Gegenstände in kurzer Zeit - zu einer immer häufiger gestellten Messaufgabe.

15 Zur Verringerung der Messzeit kann dafür ein optischer Messsensor zur berührungslosen Vermessung eingesetzt werden. Ein derartiges optisches Oberflächenvermessungssystem kann im Allgemeinen über ein Bild-Sequenzen verwendendes Messsystem zur Bestimmung von
20 3D-Koordinaten oder einen optischen Scanner, z.B. einen Linien-scanner, verfügen, mit dem zeilenweise die Oberfläche abgerastert wird, wobei das Messsystem oder der Scanner gleichzeitig über die Oberfläche geführt wird.

Ein aus dem Stand der Technik bekannter Scanner kann dabei
25 in kurzer Zeit die Entfernungen zu einer Vielzahl von Punkten in Abhängigkeit des jeweiligen Scannwinkels erfassen. Daraus kann unter Berücksichtigung der relativen Bewegung des Scanners zur Oberfläche eine Punktwolke generiert werden, welche die Oberfläche des zu vermessenden
30 Objekts repräsentiert. Mittels Bildverarbeitung kann ferner eine gemessene Oberfläche grafisch aufbereitet, auf einem

Display dargestellt und eine Angabe von eventuell aufgetretenen Messabweichungen in die Grafik eingebunden werden.

Weiterhin weisen aus dem Stand der Technik bekannte, Bild-
5 Sequenzen verwendende Messsysteme zur Bestimmung von 3D-Koordinaten von Messobjekten, die beispielsweise als portable, handhaltbare und/oder fest installierte Systeme ausgebildet sein können, dabei im Allgemeinen einen Musterprojektor zur Beleuchtung des Messobjekts mit einem
10 Muster auf und werden daher teilweise auch als musterprojizierende 3D-Scanner oder Lichtstrukturen-3D-Scanner bezeichnet. Das auf die Oberfläche des Messobjekts projizierte Muster wird von einem Kamerasystem als weiterer Bestandteil des Messsystems aufgenommen.

15 Im Rahmen einer Messung beleuchtet also der Projektor das Messobjekt zeitlich sequentiell mit unterschiedlichen Mustern (z.B. parallele helle und dunkle Streifen unterschiedlicher Breite, insbesondere kann auch eine Drehung des Streifenmusters z.B. um 90° erfolgen). Die
20 Kamera(s) registrieren das projizierte Streifenmuster unter einem bekannten Blickwinkel zur Projektion. Für jedes Projektionsmuster wird mit jeder Kamera ein Bild aufgenommen. Für jeden Bildpunkt aller Kameras entsteht so eine zeitliche Folge von unterschiedlichen
25 Helligkeitswerten.

Projiziert werden können dabei ausser Streifen jedoch auch entsprechende andere Muster, wie beispielsweise Random Patterns, Pseudocodes, etc. Dafür geeignete Muster sind aus dem Stand der Technik dem Fachmann hinlänglich bekannt.
30 Pseudocodes ermöglichen z.B. eine leichtere absolute Zuordnung von Objektpunkten, was bei der Projektion sehr

feiner Streifen zunehmend schwieriger wird. Zu diesem Zweck kann also entweder in schneller Folge zunächst ein oder mehrere Pseudocodes und danach ein feines Streifenmuster oder auch in aufeinander folgenden Aufnahmen verschiedene, 5 in der Abfolge feiner werdende Streifenmuster projiziert werden, bis die gewünschte Genauigkeit in der Auflösung von Messpunkten auf der Messobjekt-Oberfläche erreicht ist.

Die 3D-Koordinaten der Messobjekt-Oberfläche können dann aus der aufgenommenen Bild-Sequenz mittels Bildverarbeitung 10 nach dem Fachmann auf diesem Gebiet bekannten Verfahren aus der Photogrammetrie und/oder Streifenprojektion berechnet werden. Beispielsweise sind derartige Messverfahren und Messsysteme beschrieben in der WO 2008/046663, der DE 101 27 304 A1, der DE 196 33 686 A1 oder der 15 DE 10 2008 036 710 A1.

Ein Problem bei der Durchführung einer Vermessung mit einem Messsystems mit Kamera oder Scanner ergibt sich oftmals bei manueller, d.h. handgeführter, Messung. Da prinzipiell sehr hohe Rechenleistungen benötigt werden, um eine Punktwolke 20 einer Oberfläche dreidimensional zu erfassen und zu verarbeiten, insbesondere dann wenn aufgrund einer Bewegung des Messsystems erfasste Bilder bzw. Scannzeilen zusammengefügt werden sollen, ist die Bewegungstoleranz in aller Regel hinsichtlich Geschwindigkeit und Vibration 25 stark limitiert. Ein weitgehendes Ruhighalten des Messsystems bei der Messung ist damit zwingend erforderlich und bei nicht Einhalten Hauptursache von erzeugten Messfehlern.

Ein Ansatz derartige Messfehler bei der Erfassung der 30 Oberfläche - auch bei einer Verwendung eines Roboterarms zur Führung des Messsensors - zu berücksichtigen und damit

Vibrationen oder Geschwindigkeitsänderungen im Rahmen der Messung auszugleichen wird beispielsweise in der europäischen Patentanmeldung mit der Anmeldenummer 10166672.5 beschrieben.

- 5 Beim Aufnehmen von Bild-Sequenzen können hierbei z.B. translatorische und/oder rotatorische Beschleunigungen des Messensors oder des Messobjekts gemessen und die gemessenen Beschleunigungen beim Bestimmen der 3D-Koordinaten des Objekts berücksichtigt werden. Dabei kann
10 dann das Bestimmen der 3D-Koordinaten von Messpunkten in Abhängigkeit von den gemessenen Beschleunigungen erfolgen. Somit können von einer unruhigen Führung des Messsystems verursachte Fehler rechnerisch berücksichtigt und in der Folge korrekte Positionsdaten ermittelt werden.
- 15 Ein alternativer Vorschlag eine berührungslose 3D-Oberflächenvermessung mittels einer Aufnahmeeinheit exakt und schnell durchführbar zu machen wird in der EP 2 023 077 unterbreitet. Eine an einen Messkopf gekoppelte Messvorrichtung kann zu einer mit dem Messkopf ausgeführten
20 Messung Position und Ausrichtung des Kopfes ermitteln, wobei der Messkopf mittels eines Gelenkarms an eine Oberfläche herangeführt bzw. an dieser entlang geführt werden kann. Durch eine zweite Messung eines zumindest teilweise überlappenden Oberflächenabschnitts kann aus den
25 so gewinnbaren Positionsinformationen in einem gemeinsamen Koordinatensystem ein Oberflächenabbild generiert werden.

Ein den oben angeführten Ausführungsformen gemeinsamer Nachteil ist, dass bei einem grossen zu vermessenden Objekt, aufgrund der eingeschränkten Reichweite eines
30 Gelenkarms und der anatomisch begrenzten Reichweite bzw. Beweglichkeit einer das Vermessungssystem führenden Person,

das Erreichen aller relevanten Messpositionen an dem Objekt nur erschwert bzw. teilweise nicht durchführbar ist. Des Weiteren kann eine Objektvermessung beispielsweise in einer toxischen Umgebung von einem Menschen zum einen nur in
5 spezieller Schutzausrüstung und damit wiederum unter erschwerten Bedingungen oder zum anderen z.B. bei Überschreitung tolerierbarer Toxizitätswerte die Vermessung nicht mehr vorgenommen werden.

Es ist daher eine Aufgabe der vorliegenden Erfindung ein
10 Vermessungssystem mit zugehörigen Einheiten sowie ein entsprechendes Verfahren bereitzustellen, mit dem eine Oberflächenvermessung präzise, schneller und mit einem hohen Grad an Automatisierung, insbesondere an zumindest teilweise schwer zugänglichen Objekten, durchführbar ist.

15 Eine spezielle Aufgabe der vorliegenden Erfindung ist es eine Möglichkeit bereitzustellen, eine weitestgehend vollständige dreidimensionale Vermessung eines Objekts in einer für den Menschen schädlichen bzw. menschenfeindlichen Umgebung benutzerfreundlich, einfacher und schneller
20 durchführbar zu machen.

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

Gegenstand der Erfindung ist ein Vermessungssystem zur Bestimmung von 3D-Koordinaten, insbesondere von einer Vielzahl von 3D-Koordinaten, von Messpunkten einer Objektoberfläche, insbesondere eines industriellen
30 Erzeugnisses, in einem äusseren Objektkoordinatensystem.

Dabei weist das Vermessungssystem eine auf dem Triangulationsprinzip basierende optische Abtastvorrichtung zur, insbesondere punktweisen, optischen Vermessung der Messpunkte der Objektoberfläche und zur Bestimmung von
5 inneren Messpunktkoordinaten in einem inneren Abtastkoordinatensystem, eine Referenzierungsanordnung zur Erzeugung von Referenzierungsinformationen, insbesondere einer äusseren Vermessposition und Vermessausrichtung der Abtastvorrichtung, zur Referenzierung der inneren
10 Messpunktkoordinaten in dem äusseren Objektkoordinatensystem und einer Auswerteeinheit zur Bestimmung der 3D-Koordinaten der Messpunkte im äusseren Objektkoordinatensystem in Abhängigkeit der inneren Messpunktkoordinaten und der Referenzierungsinformationen
15 auf, sodass die inneren Messpunktkoordinaten als 3D-Koordinaten in dem äusseren Objektkoordinatensystem, insbesondere als Punktwolke, vorliegen. Weiters weist das Vermessungssystem ein unbemanntes, steuerbares, auto- mobiles Fluggerät auf und die Abtastvorrichtung wird von
20 dem Fluggerät getragen, insbesondere wobei das Fluggerät derart ausgebildet ist, dass das Fluggerät schwebend ausrichtbar und bewegbar ist. Ferner ist eine derart konfigurierte Steuereinheit vorgesehen, dass das Fluggerät unter Berücksichtigung von mittels der Abtastvorrichtung
25 jeweils aktuell bestimmten inneren Messpunktkoordinaten und/oder unter Berücksichtigung von einer durch ein digitales Modell vordefinierten Objektoberfläche entlang einer durch das digitale Modell definierten Flugroute automatisch gesteuert relativ zur Objektoberfläche unter
30 Einhaltung eines vordefinierten Messabstandsbereichs, insbesondere Messabstands, bewegt wird.

Erfindungsgemäss kann die Steuereinheit derart konfiguriert sein, dass das Fluggerät in Abhängigkeit einer mittels der Referenzierungsanordnung bestimmbaren, insbesondere fortlaufend bestimmbaren, Vermessposition und

5 Vermessausrichtung der Abtastvorrichtung und/oder eines mittels der Abtastvorrichtung bestimmbaren Vermessabstands zur Objektoberfläche automatisch gesteuert relativ zur Objektoberfläche bewegbar und ausrichtbar ist.

Ferner kann die Abtastvorrichtung eines erfindungsgemässen
10 Vermessungssystems eine optische Scannvorrichtung, wobei bei der Bewegung des Fluggeräts Scannstreifen erzeugbar sind, und/oder ein Bild-Sequenzen verwendendes Messsystem zur Bestimmung der Messpunktkoordinaten aufweisen, insbesondere wobei die Abtastvorrichtung einen
15 Linienscanner, einen Streifenprojektionsscanner und/oder eine Kamera aufweisen kann.

In diesem Zusammenhang ist ferner die Anordnung eines Teleskops am Fluggerät denkbar, wobei das Teleskop um eine horizontale und eine vertikale Achse gedreht und die
20 jeweiligen Winkel der Teleskopausrichtung erfasst werden können. Zudem können eine Entfernungsmesseinheit und eine Kamera in das Teleskop integriert sein, damit das Teleskop auf Basis eines erfassten Bildes ausgerichtet und die Entfernung bzw. Koordinaten zu einem anzumessenden Punkt
25 bestimmt werden können. In dieser Konfiguration kann das Fluggerät somit eine bewegliche, fliegende Totalstation repräsentieren.

Ein derartiges erfindungsgemässes Vermessungssystem kann eine Vermessung von Objekten so ermöglichen, dass die
30 Positionierung der messenden Messeinheit, d.h. des Fluggeräts, völlig automatisch abläuft und damit kein

insbesondere iteratives Annähern durch einen Benutzers an einen vorgegebenen Zielpunkt oder eine Oberfläche erforderlich ist. Hierzu kann das Fluggerät intern gesteuert oder ferngesteuert z.B. mittels Funksignalen oder
5 mittels Signalen, die kabelgebunden, via Infrarot oder via Bluetooth an das Fluggerät übermittelt werden, zu einer definierten Position gesteuert werden. Zudem kann eine Energieversorgung des Fluggeräts über ein Kabel, das das Fluggerät mit einer Fernbedienung und/oder mit der
10 Referenzierungsanordnung verbindet, erfolgen. Als Fluggerät kann beispielsweise eine flugfähige Drohne verwendet werden, welche durch eine gezielte Ansteuerung von motorgetriebenen Rotoren positionierbar ist, wobei das Fluggerät unbemannt und, insbesondere ferngesteuert,
15 mittels der vorgesehenen Motorisierung bewegbar ist.

Zur Steuerung des Fluggeräts bzw. zur Erzeugung von Steuersignalen zur Steuerung kann mit dem Vermessungssystem eine Position des Fluggeräts bestimmt werden. Hierfür ist eine Referenzierungsanordnung vorgesehen. Diese Anordnung
20 kann eine Totalstation, einen Theodoliten, ein Tachymeter oder z.B. ein GNSS-System bzw. Positionsinformation aussendende Pseudo-Satelliten, so genannte Pseudoliten, aufweisen, wobei jeweils ein mit der entsprechenden Anordnung korrespondierendes Modul fluggeräteseitig
25 angeordnet ist. Durch eine so erreichbare Interaktion zwischen einem zur Positionsbestimmung vorgesehenen Gerät und einer darauf abgestimmten Komponente kann eine Position des Fluggeräts exakt bestimmt und darüber hinaus die Position des Fluggeräts fortlaufend bzw. kontinuierlich
30 verfolgt werden.

Zusätzlich zur Positionsbestimmung kann eine Bestimmung der Ausrichtung des Fluggeräts durchführbar sein. Mittels an

der Flugeinheit vorgesehenen Sensoren, wie beispielsweise Beschleunigungssensoren, Drehratensensoren, Magnetkompass, insbesondere einer IMU (Inertial Measurement Unit), kann die Ausrichtung der Einheit in bis zu drei Achsen

5 bestimmbar sein. Somit können Gier-, Nick- und Rollwinkel bestimmt werden und bei von der Einheit auszuführenden Vermessungsaufgaben berücksichtigt werden. Alternativ oder auch zusätzlich zu der Bestimmung mittels interner Sensoren kann die Ausrichtungsbestimmung extern erfolgen. Dazu
10 können Markierungen, insbesondere in Form von Leuchtdioden, an dem Fluggerät in einer definierten Verteilung bzw. mit einer definierten relativen Lage zueinander angebracht sein und die Markierung von einer Erfassungseinheit, insbesondere einer Kamera, erfasst werden. Mittels der Lage
15 der Dioden auf einem aufgenommen Bild kann so auf die Ausrichtung des Fluggeräts geschlossen werden.

In Kenntnis einer Oberflächentopographie des Objekts kann auf Basis einer aktuell bestimmten Fluggeräteposition eine Relativposition des Fluggeräts, beispielsweise zu einer
20 Oberflächennormalen, bestimmt werden und/oder abhängig von dem jeweiligen Positionierungsverhältnis das Fluggerät gesteuert werden. Aus diesen Informationen kann sich weiters eine Sollposition für das Fluggerät ableiten lassen und diese Sollposition als zu erreichende Zielposition für
25 das Fluggerät definiert werden. Die Steuerung des Fluggeräts kann somit derart erfolgen, dass dieses zu der Sollposition gesteuert und dort positioniert wird. Eine Positionierung des Fluggeräts kann so zumindest vorübergehend weitestgehend positionsfest erfolgen, d.h.
30 das Fluggerät kann unabhängig von äusseren Einflüssen über einen vorübergehenden Zeitraum hinweg eine ortsfeste Position schwankungsfrei halten. Dies kann insbesondere

durch eine abgestimmte Steuerung des Fluggeräts erreicht werden. Ferner kann durch eine Bestimmung eines Bewegungspfades bzw. einer Flugroute für das Fluggerät, z.B. aus einer Vielzahl von Sollpositionen oder einem
5 Oberflächensollverlauf einer Objektoberfläche, das Fluggerät entlang der Route bewegt werden, insbesondere wobei die Bewegung gleitend, d.h. ohne Schwankungen der Eigengeschwindigkeit also weitestgehend ohne Geschwindigkeitsänderung, erfolgt.

- 10 Eine Feststellung der Position des Fluggeräts oder einer Abweichung aus einer vorgegebenen Position kann fortlaufend durch die mit dem Fluggerät in Kontakt stehende Positionsbestimmungsanordnung erfolgen. Dafür kann eine der Positionsbestimmungsanordnung zugeordnete Sendeeinheit
15 Positionierungssignale bereitstellen, die von einem Empfänger an der Zieleinheit empfangen werden können. Weist diese Anordnung z.B. einen GNSS-Sender auf bzw. wird ein GNSS-System dafür genutzt die Position des Fluggeräts genau zu bestimmen, so kann das Fluggerät einen GNSS-Empfänger
20 aufweisen, mittels welchem eine Positionsinformation empfangen und daraus eine Position bestimmt werden kann. Ein hierfür gebräuchliches GNSS-System kann beispielsweise durch GPS oder GLONASS repräsentiert sein. Entsprechend kann an dem Fluggerät eine GNSS-Antenne angeordnet sein, um
25 die dem jeweiligen System zugeordneten Signale empfangen zu können. Zusätzlich dazu kann eine GNSS-Referenzstation vorgesehen sein, welche ebenfalls zum Empfang von GNSS-Signalen ausgebildet ist und zudem Referenzdaten bzw. Korrekturdaten beispielsweise für eines der bekannten DGPS-
30 oder RTK- oder VRS-Verfahren zur Genauigkeitssteigerung für eine Positionsbestimmung zur Verfügung stellt. Eine für ein derartiges Referenzsystem angepasstes Fluggerät kann somit

zusätzlich zum Empfang von Korrektursignalen ausgebildet sein und eine geodätische Positionsbestimmung unter Berücksichtigung dieser Signale durchführen.

Soll jedoch eine Positionsbestimmung in einem geschlossenen
5 Raum, beispielsweise in einer Fertigungshalle, erfolgen, so kann dort oftmals kein GNSS-Signal von dem Fluggerät empfangen werden. In diesem Fall kann eine Positionierung mittels Pseudo-Satelliten, so genannten Pseudoliten, in der Halle vorgenommen werden. Die Pseudoliten können an jeweils
10 bekannten Positionen in Bezug zu einem äusseren Koordinatensystem (Objektkoordinatensystem) platziert werden und können von dort Positionsinformationen, z.B. in einem einem GNSS-Signal ähnlichen Signalformat, aussenden, mittels welchem wiederum eine Positionsbestimmung auf
15 Seiten des Fluggeräts durchgeführt werden kann. Die Signale können dabei eine Position eines fiktiven Satelliten imitieren und somit zwar keine globale Positionsbestimmung bereitstellen, jedoch eine Bestimmung einer relativen Position innerhalb eines z.B. den Fertigungsraum
20 repräsentierenden Koordinatensystems oder eines Objektkoordinatensystems erlauben. Sind ferner die Positionen der Pseudoliten relativ zum globalen Koordinatensystem bekannt, so kann auch eine absolute, globale Positionsbestimmung des Fluggeräts mittelbar
25 durchführbar sein. Für eine derartige exakte Positionsbestimmung können seitens des Fluggeräts Signale von vier Pseudoliten empfangen werden, insbesondere wobei bei einer gemeinsamen Zeitbasis der Signale der Empfang von drei Signalen eine Positionsbestimmung genau durchführbar
30 macht.

Insbesondere kann die Istposition des Fluggeräts festgestellt werden, indem ein an dem Fluggerät

angeordnetes Modul z.B. ein Reflektor von einem Vermessungsgerät, beispielsweise von einer Totalstation oder einem Lasertracker, anzielbar ist. Dabei kann die Position des Vermessungsgeräts z.B. dadurch bereits bekannt
5 sein, dass ein Einmessvorgang vermessungsgeräteseitig durchgeführt wurde und das Gerät somit durch Anmessung bekannter Punkte eine Eigenpositionsbestimmung durchführen konnte. Wird nun von dieser Vermessungsstation ein Reflektor an dem Fluggerät angezielt, kann durch Bestimmung
10 der Ausrichtung eines emittierten Messstrahls die Richtung zum Fluggerät bestimmt und anhand einer mittels des Messstrahls durchgeführten Entfernungsmessung eine Distanz zu dem Fluggerät festgestellt werden. Aus diesen Größen kann die relative Position des Fluggeräts zum
15 Vermessungsgerät eindeutig und exakt bestimmt und mit Kenntnis der Position des Vermessungsgeräts eine absolute, insbesondere geodätisch genaue, Positionierung des Fluggeräts abgeleitet werden. Auf Basis der so, insbesondere fortlaufend, bestimmten Position des
20 Fluggeräts (Istposition) kann eine Steuerung des Fluggeräts durchgeführt werden. Dafür können aus den Positionsinformationen Steuerungsdaten gewonnen und mittels dieser das Fluggerät zu einer definierten Sollposition geflogen werden.

25 Die Sollposition bzw. der Bewegungspfad bzw. die Flugroute für das Fluggerät kann insbesondere aus den Koordinaten oder Positionsangaben einer Objektoberfläche bestimmt werden. Repräsentiert diese beispielsweise eine Tragfläche eines Flugzeugs kann eine Route parallel zum
30 Oberflächenverlauf der Tragfläche als Bewegungspfad definiert werden, welcher durch das als Messeinheit ausgestaltete Fluggerät abgeflogen werden kann. Zur

Erleichterung einer Einhaltung einer genauen Bewegung des Fluggeräts kann hier ein Toleranzbereich um die Route definiert werden, wobei die Route als erreicht gilt, sobald das Fluggerät bzw. die die Position des Fluggeräts

5 angegebene Komponente in dem Toleranzbereich liegt. Weiters kann zum schwebenden Abfliegen ein Pfad definiert werden, der sich beispielsweise zwischen einem und einhundert Zentimetern, insbesondere zwischen fünf und 20 Zentimetern, beabstandet parallel zur Tragflächenoberfläche bzw. zu

10 einer Tangente oder Tangentialfläche an die Oberfläche oder in einem bestimmten Winkel dazu, insbesondere innerhalb eines definierten Winkelbereichs, befindet. Hier kann ebenfalls ein Soll- bzw. Toleranzbereich, welcher eine definierte Positionierungstoleranz aufweist, um den

15 Bewegungspfad bzw. die Flugroute aufgespannt werden, wobei die Sollposition bzw. die Flugroute als erreicht gilt wenn das Fluggerät bzw. wiederum die Komponente des Fluggeräts, die seine aktuelle Position angibt, sich in dem Sollbereich befindet. Insbesondere da durch äussere Einflüsse auf das

20 Fluggerät, beispielsweise durch Änderungen in der Luftströmung, Temperaturänderung und/oder veränderliche Druckverhältnisse, dieses oftmals nicht unbegrenzt lange an einer fixen Position oder auf der definierten Flugroute schwebend gehalten werden kann, kann eine Definition eines

25 entsprechenden Sollbereichs zur Positionierung und Bewegung vorteilhaft sein. Jedoch kann das Fluggerät durch eine ausgleichende Gegensteuerung gegen eine von aussen einwirkende Auslenkkraft eine innerhalb eines vorher definierten Sollbereichs veränderliche Position bewahren.

30 In die Festlegung einer bestimmten Flugroute für das Fluggerät kann zusätzlich eine jeweils erreichbare Ausrichtung des Fluggeräts einbezogen werden bzw. kann die

Route derart gewählt werden, dass eine Ausrichtung des
Fluggeräts in eine definierte Richtung an jeder Position
der Route erfolgen kann. Dadurch kann zusätzlich zu einer
bestimmten Positionierung oder Bewegung des Fluggeräts
5 dessen Ausrichtung definiert sein und damit für mit dem
Fluggerät durchzuführende Messungen eine absolute
Vermessrichtung und - je nach Anforderung - eine zugehörige
Vermessentfernung angegeben werden.

Das Fluggerät kann für solche Messvorgänge beispielsweise
10 einen Scanner, z.B. einen Linienscanner, oder zum Zweck der
Bestimmung von 3D-Koordinaten von Messobjekten ein
alternatives Bild-Sequenzen verwendende Messsystem tragen.
Mittels einer derartigen Vorrichtung kann eine
Oberflächenstruktur punktweise, d.h. in einer bestimmten
15 Auflösung, bei einem zeilenweise ablaufenden Scannvorgang
mit einem Triangulationsscanner beispielsweise zwischen
einem und 50 Punkten pro Millimeter, insbesondere auch ein
oder mehrere Punkte zeitlich beabstandet wiederholt,
erfasst werden. Ferner kann mittels Erfassen eine zumindest
20 teilweise übereinstimmenden Objektoberflächenbereichs aus
zwei unterschiedlichen Perspektiven, insbesondere wobei
zusätzliche Muster auf den Teilbereich projiziert werden,
ein dreidimensionale Oberflächenstruktur abgeleitet werden.
Hierfür kann ein Messsystem beispielsweise eine Diode zur
25 Projektion des Musters und zwei zueinander definiert
angeordnete Kameras aufweisen.

Die somit erfasste punktaufgelöste 3D-Information der
Oberfläche wird in aus dem Stand der Technik bekannten
Verfahren üblicherweise repräsentiert durch eine
30 Punktwolke. Die Punktkoordinaten dieser Wolke werden dabei
in Bezug auf ein dem Messsystem zugewiesenen
Koordinatensystem bestimmt. Weiters können durch die zuvor

beschrieben Möglichkeiten der Positions- und Ausrichtungsbestimmung des Fluggeräts, wobei drei Rotations- und drei Translationsfreiheitsgrade des Fluggeräts bestimmbar sind, die Punktkoordinaten in ein übergeordnetes Koordinatensystem (Objektkoordinatensystem) übertragen und somit eine das Objekt bzw. die Objektoberfläche oder Teile davon repräsentierende Punktwolke generiert werden.

Eine Steuerung des Fluggeräts kann darüber hinaus auf Grundlage bekannter Objektdaten und durch Entfernungsmessungen zum Objekt (mittels des Scanners) sowie durch eine Bestimmung der Ausrichtung des Fluggeräts erfolgen. So kann eine Flugstrecke, insbesondere automatisch, festgelegt werden entlang derer sich das Fluggerät bewegen kann. Dabei können beispielsweise eine geforderte laterale Messgenauigkeit und somit eine maximal zulässige Bewegungsgeschwindigkeit bzw. ein minimal notwendiges Überlappen von Scannstreifen, beispielsweise ein Überlappen von 20% eines Streifens mit einem Benachbarten bzw. Nachfolgenden, und/oder ein vorteilhafter Abstandsbereich zur Oberfläche, um eine definierte Abstandsmessgenauigkeit zu erreichen, berücksichtigt werden. Die Scannstreifen entstehen bei einer Bewegung des Scanners bzw. einer als Scanner ausgebildeten Abtastvorrichtung relativ zu der Objektoberfläche, wobei die Bewegungsrichtung hier im Wesentlichen senkrecht zur Scannrichtung des Scanners liegen kann. Zur Steuerung kann hierfür ein ständiger Abgleich der Vermessposition des Scanners, eine Abstandsmessung des Scanners bzw. eine Abstandsmessung in Scannausrichtung zur Oberfläche vorgenommen und die Ausrichtung des Fluggeräts bestimmt werden.

Zur Vermessung einer Oberfläche kann ferner ein CAD-Modell des Objekts bekannt sein und zur Steuerung des Fluggeräts herangezogen werden. Weiters kann die Position des Fluggeräts durch das Anzielen eines Reflektors an dem

5 Fluggerät durch einen Lasertracker und die Ausrichtung durch ein Erfassen mittels einer am Lasertracker angeordneten Kamera einer durch Leuchtdioden auf dem Fluggerät bereitgestellten Markierung bestimmt werden. Zur Initialisierung der Messung und zum Einmessen des

10 Lasertrackers in ein Objektkoordinatensystem können mittels des Lasertrackers nun beispielsweise drei definierte Punkte am Objekt, welche koordinativ aus dem CAD-Modell bekannt sind, eingemessen werden. Ferner kann aus dem CAD-Modell eine Flugroute für ein die Messeinheit verkörperndes

15 unbemanntes, (fern-) gesteuertes, insbesondere autonomes, Fluggerät berechnet und hinsichtlich bestimmter Messkriterien, wie z.B. Messgenauigkeit, Messdauer, Flugstabilität, Aufrechterhalten einer Sichtverbindung zwischen Fluggerät und Lasertracker und/oder

20 Kollisionsvermeidung, optimiert werden. Weiterhin kann das Fluggerät durch lasertrackerseitige Steuersignale an eine Startposition bewegt und dort positioniert werden. Bei Erreichen der Startposition kann ein an dem Fluggerät angeordnete Triangulationsscanner aktiviert und die

25 Vermessung des Objekts gestartet werden, indem während des Scannens durch den Scanner das Fluggerät entlang des definierten Bewegungspfads in vordefiniertem Messabstand bewegt wird und so eine Punktwolke korrespondierend zur überstrichenen Messfläche aufgebaut wird.

30 Analog zu diesem Messvorgang kann das Fluggerät zur Positionsbestimmung, insbesondere mit gesteigerter Genauigkeit, von mehreren miteinander in Kontakt stehenden

Lasertrackern gleichzeitig angezielt werden, wodurch zusätzlich eine Vergrößerung des Aktionsradius des Fluggeräts erreicht werden kann. Alternativ oder zusätzlich kann die Positionsbestimmung fluggeräteseitig mittels von
5 Pseudoliten bereitgestellten Signalen, welche an dem Fluggerät empfangbar sind, erfolgen, wobei eine Bestimmung der Ausrichtung des Fluggeräts dann insbesondere durch die Sensoren einer Sensoreinheit ebenfalls auf Seiten des Fluggeräts (intern) erfolgt.

10 Im Rahmen eines erfindungsgemässen Vermessungssystem kann eine Position und/oder ein Sollverlauf der Objektoberfläche vordefinierbar, insbesondere durch ein digitales Modell, insbesondere CAD-Modell, vorgebbar, sein, insbesondere wobei auf Basis der vordefinierten Objektoberfläche
15 jeweilige Oberflächensollkoordinaten mit den jeweiligen 3D-Koordinaten vergleichbar sind und insbesondere wobei die Referenzierungsanordnung durch eine Referenzierung vordefinierter Referenzpunkte zur Objektoberfläche referenzierbar ist.

20 Weiters kann die Steuereinheit derart konfiguriert sein, dass das Fluggerät entlang einer Flugroute bewegbar ist, wobei die Flugroute in Abhängigkeit der Oberflächenposition und des Oberflächenverlaufs, insbesondere automatisch, bestimmbar ist.

25 Durch diese Vorkenntnisse kann beispielsweise eine Qualitätskontrolle von Objekten bzw. Fertigungserzeugnissen durchgeführt werden. Digitalisierte und bemasste Objektdarstellungen, z.B. repräsentiert durch ein CAD-Modell des Objekts, können hierfür im Vermessungssystem
30 hinterlegt (gespeichert) sein und als Ausgangspunkt für die Objektvermessung dienen. Entsprechend der Objektposition

und der Oberflächenform und -ausdehnung des Objekts kann eine Flugroute für ein unbemanntes Fluggerät, welches zur Vermessung eingesetzt werden soll, automatisch berechnet und festgelegt und das Fluggerät entlang dieser Route
5 bewegt werden. Durch ein fortlaufendes Scannen der Objektoberfläche während der Bewegung des Fluggeräts wird eine Punktwolke mit den vermessenen Oberflächenpunkten, insbesondere mit deren Koordinaten im jeweiligen Koordinatensystem, erzeugt. Für die gescannte Oberfläche
10 lassen sich somit gemessene Istwerte ableiten, welche z.B. die Abmessungen des Objekt, dessen Form und/oder Radien und Winkel der Oberfläche, angeben. Diese Werte können mit in dem CAD-Modell vorbestimmten Sollwerten für die Oberfläche verglichen und damit allfällige Abweichungen vom Soll
15 festgestellt werden. Mittels eines derartigen Kontrollprozesses können insbesondere fehlerbehaftete Bauteile schnell erkannt oder eine fehlerfreie bzw. in einem Toleranzbereich liegende Fertigung bestätigt werden.

Ausserdem kann ein Monitoring, d.h. ein fortlaufendes
20 Vermessen, von Objekten durch das Fluggerät bzw. die Abtastvorrichtung am Fluggerät erfolgen. Das Fluggerät kann hierfür auf einer vorgegebenen Route bewegt werden und diese Route immer wieder abfliegen. Dabei wird gleichzeitig eine Vermessung eines Objekts durchgeführt und
25 Objektkoordinaten erfasst. Die Oberfläche kann dabei zum einen mittels eines Scanners vermessen zum anderen durch eine Kamera bildlich erfasst werden. Diese Koordinaten können mit definierten Sollkoordinaten fortlaufend verglichen und somit eine Form bzw. eine Veränderung der
30 Form der Objektoberfläche ermittelt werden. Hiermit können Produktionsprozesse verfolgt und begleitend bewertet werden. Beispielsweise kann beim Auftragen einer

Lackschicht auf ein Erzeugnis eine Oberflächengeometrie vor und nach dem Auftragen ermittelt werden und dadurch auf die Lackschichtdicke und in Folge auf ein Mehrgewicht des Erzeugnisses geschlossen werden. Dieses Monitoring kann
5 damit ebenfalls zu Zwecken der Qualitätskontrolle eingesetzt werden. Zudem können nach diesem Prinzip geologische Deformationen erkannt und verfolgt werden.

Darüber hinaus kann in einem erfindungsgemässen Vermessungssystem die Flugroute und/oder eine
10 Fluggeschwindigkeit, hinsichtlich eines Scannwegs, einer Scannzeit, einer Scanngenauigkeit, einer Bewegungsstabilität des Fluggeräts, einer Positions- und Ausrichtungsbestimmung des Fluggeräts und/oder einer Kollisionsvermeidung, insbesondere wobei ein Abstand
15 mittels Abstandsmesssensor zu einem Gegenstand, insbesondere zu einem Hindernis, bestimmbar ist, optimiert werden.

Im Rahmen der Erfindung können weiters die Scannstreifen in Abhängigkeit der Flugroute zumindest teilweise überlappbar
20 sein, wodurch die Scanngenauigkeit, der Scannweg und die Scannzeit einstellbar sein können und/oder wodurch die Bewegung und Ausrichtung des Fluggeräts und/oder der Abtastvorrichtung mittels einer Analyse eines Überlappungsbereichs der Scannstreifen, insbesondere durch
25 Bildverarbeitung, bestimmbar und/oder justierbar sein können. Ausserdem können erfindungsgemäss auf Basis der vordefinierten Objektoberfläche jeweilige Oberflächensollkoordinaten mit den jeweiligen 3D-Koordinaten vergleichbar sein.

30 Je nach erforderlicher Messgenauigkeit kann eine Anpassung des Bewegungspfads derart erfolgen, dass sich z.B. einzelne

Scannstreifen in einem dabei bestimmbar Verhältniss überdecken und somit zum einen eine Messauflösung in diesen Bereichen gesteigert und zum anderen eine Ausrichtung bzw. eine Ausrichtungskorrektur des Fluggeräts erfolgen kann.

- 5 Diese Ausrichtung kann dadurch bestimmt und gesteuert werden, dass in den Überlappungsbereichen nach übereinstimmenden Mustern in der Oberflächenstruktur gesucht und die Bewegungsrichtung oder die Ausrichtung des Fluggeräts, insbesondere die Ausrichtung der
- 10 Abtastvorrichtung, anhand der Übereinstimmungen angepasst wird. Ein derartiger Vergleich von Scannbereichen kann dabei insbesondere mittels Bildverarbeitung erfolgen. Zusätzlich kann durch eine Verringerung der Relativbewegung des Fluggeräts zum Objekt und bei einer dabei konstanten
- 15 Auflösung seitens der Abtastvorrichtung, insbesondere wobei ein Scannen mit einer Scannvorrichtung im Wesentlichen senkrecht zur Bewegungsrichtung des Fluggeräts erfolgt, eine Erhöhung der Punktauflösung in der erzeugten Punktwolke durchgeführt werden. Im Gegensatz dazu kann bei
- 20 ebenfalls konstanter Scannaufklärung und Geschwindigkeitssteigerung die Punktauflösung kleiner werden, jedoch kann gleichzeitig die für die Vermessung benötigte Zeit abnehmen.

- Weiters kann durch eine Variation des Messabstandes von dem
- 25 Fluggerät bzw. der Abtast- bzw. Scannvorrichtung zur Objektoberfläche Einfluss auf die Genauigkeit und auch auf die benötigte Zeit für die Messung genommen werden. Der Messabstand kann beispielsweise zwischen einem und 50 Zentimetern, insbesondere zwischen fünf und 20cm, liegen.
- 30 Für kleine Abstände kann damit die Genauigkeit der Messung gesteigert und dabei gleichzeitig ein mit dem Scanner überstrichener Scannbereich bzw. die Breite eines

Scannstreifens verkleinert werden. Folglich kann die Messdauer des Vermessungsvorgangs zunehmen (bei gleich bleibender Relativgeschwindigkeit des Fluggeräts zum Objekt), da eine grössere Anzahl von Scannstreifen zur
5 erforderlichen Vermessung des Objekts erstellt werden muss.

Eine Optimierung des Bewegungspfads kann zudem hinsichtlich der Bewegungs- bzw. Flugstabilität durchführbar sein. Insbesondere zur Vermeidung enger mit dem Fluggerät zu bewältigender Flugradien und einer damit zu erreichende
10 „runden“ Bewegung, insbesondere bei Richtungswechseln, d.h. einer Bewegung des Fluggeräts weitestgehend ohne Ausgleichsbewegungen und/oder starke oder langandauernden Brems- und Beschleunigungsphasen der Einheit, kann diese Art der Pfadoptimierung erfolgen.

15 Ausserdem kann die Bewegungsoptimierung zur Gewährleistung einer im Wesentlichen ständigen Sichtverbindung zwischen der externen Referenzierungsanordnung und dem Fluggerät erfolgen, damit die Referenzierung bzw. die Positionsbestimmung und die Bestimmung der Ausrichtung des
20 Fluggeräts fortlaufend erfolgen und das Fluggerät zuverlässig gesteuert werden kann. Weiters kann durch die Optimierung des Bewegungspfads beispielsweise eine Kollision mit Hindernissen, wie Robotern oder beweglichen Maschinenteilen, verhindert werden. Solche Hindernisse
25 können überdies in dem gespeicherten CAD-Modell berücksichtigt sein und/oder durch zusätzlich an dem Fluggerät vorgesehen Sensoren, z.B. Radarsensoren, erkannt werden.

Im Rahmen der Erfindung kann die Referenzierungsanordnung
30 eine Positionsbestimmungsanordnung, die derart ausgestaltet ist, dass die äussere Vermessposition der Abtastvorrichtung

in Bezug zum Objektkoordinatensystem bestimmbar ist,
und/oder eine Ausrichtungsbestimmungsanordnung, die derart
ausgestaltet ist, dass eine Vermessausrichtung der
Abtastvorrichtung in Bezug zum Objektkoordinatensystem
5 bestimmbar ist, aufweisen.

Weiterhin kann erfindungsgemäss die Vermessposition und die
Vermessausrichtung der Abtastvorrichtung durch ein
bekanntes Positionsverhältnis und Ausrichtungsverhältnis
vom Fluggerät zur Abtastvorrichtung bestimmbar sein,
10 insbesondere wobei eine Fluggerätposition und eine
Fluggerätausrichtung durch die Referenzierungsanordnung
bestimmbar sind.

Mit der Bestimmung der Referenzierungsinformationen können
die aktuelle Ausrichtung und die aktuelle Position der
15 Abtasteinheit bestimmt werden, wobei eine derartige
Bestimmung mit einer jeweiligen Referenzierungsanordnung -
Positions- und/oder Ausrichtungsbestimmungsanordnung -
erfolgen kann. Beispielsweise kann die Abtastvorrichtung
zur Positionsbestimmung, insbesondere mit einem
20 Laserstrahl, angezielt und gleichzeitig die Ausrichtung der
Vorrichtung visuell, insbesondere mit einer Videokamera,
erfasst werden. Aus einem derart erfassten Bild der
Abtastvorrichtung kann mittels Bildverarbeitung und einer
Kennzeichnung seitens der Abtastvorrichtung deren
25 Ausrichtung abgeleitet werden. Zur Bestimmung der
Vermessausrichtung und der Vermessposition der
Abtastvorrichtung muss ferner nicht direkt diese
Vorrichtung referenziert werden, sondern alternativ oder
zusätzlich kann eine Referenzierung des Fluggeräts nach
30 oben beschriebenem Prinzip erfolgen, wobei eine Relation
von Fluggeräteposition und Fluggerätausrichtung zu
Vermessposition und Vermessausrichtung bekannt ist und

durch ein In-Verhältnis-Setzen mittelbar die Ausrichtung und Position der Abtastvorrichtung bestimmt werden kann.

Zur Referenzierung kann in einem erfindungsgemässen Vermessungssystem die Abtastvorrichtung und/oder das

- 5 Fluggerät einen Reflektor und die Referenzierungsanordnung ein geodätisches Vermessungsgerät, insbesondere Totalstation oder Lasertracker, aufweisen. Das geodätisches Vermessungsgerät kann dabei eine Strahlungsquelle zur Erzeugung eines optischen Messstrahls zur
- 10 Entfernungsmessung, eine eine Stehachse definierenden Basis und eine Strahlenkeinheit zur Emission des Messstrahls und zum Empfang von zumindest einem Teil des am Reflektor reflektierten Messstrahls aufweisen, wobei die Strahlenkeinheit zur Ausrichtung einer optischen Zielachse
- 15 um die Stehachse und eine im Wesentlichen orthogonal zur Stehachse stehende Neigungsachse relativ zur Basis motorisiert schwenkbar ist. Zusätzlich können eine Winkelmessfunktionalität zur hochpräzisen Erfassung der Ausrichtung der Zielachse und Auswertemittel zur
- 20 Datenspeicherung und Steuerung der Ausrichtung der Strahlenkeinheit vorgesehen sein. Der optische Messstrahl kann ferner auf den Reflektor, insbesondere fortlaufend, ausrichtbar sein, sodass die Vermessposition der Abtastvorrichtung und/oder eine Fluggerätposition
- 25 bestimmbar sind.

In Verbindung mit einer Totalstation kann diese im Speziellen eine Anzeleinrichtung, insbesondere Ziel-Fernrohr, aufweisen, wobei eine Stütze gegenüber einer Basis des Vermessungsgeräts und die Anzeleinrichtung

30 gegenüber der Stütze zur Änderung der Ausrichtung der Anzeleinrichtung motorisiert schwenkbar ist und die Anzeleinrichtung zumindest eine optische Zielachse

definierende Emissionseinheit und eine Strahlungsquelle zur Emission eines optischen Messstrahls zur Entfernungsmessung parallel, insbesondere koaxial, zur optische Zielachse, aufweist.

- 5 Hinsichtlich der Konstruktion von Lasertrackern oder Laserscannern kann die Strahlungsquelle beispielsweise in einer Stütze, die um eine durch die Basis definierte Stehachse relativ zur Basis schwenkbar ausgeführt ist, oder in der Basis vorgesehen sein, wobei die emittierte
- 10 Strahlung mittels optischer Strahlführungselemente zu einer Anzeleinheit geführt werden kann. In diesem Zusammenhang kann die Anzeleinheit beispielsweise als Strahlumlenkelement (z.B. Spiegel) ausgebildet sein.

- Insbesondere kann dabei ein zu der Abtastvorrichtung
- 15 und/oder zu dem Fluggerät übermittelbares Signal eine Positionsinformation, wobei die Positionsinformation in einer ersten dem Fluggerät zugeordneten Verarbeitungseinheit in Steuerungsdaten zur Steuerung des Fluggeräts umsetzbar ist, oder die Steuerungsdaten zur
- 20 Steuerung des Fluggeräts, wobei die Steuerungsdaten mittels einer zweiten der Referenzierungsanordnung zugeordneten Verarbeitungseinheit aus der Positionsinformation ermittelbar sind, aufweisen.

- Alternativ oder auch zusätzlich kann die
- 25 Referenzierungsanordnung mindestens einen GNSS-Satelliten aufweisen, insbesondere repräsentiert durch GPS, GLONASS oder Galileo, wobei der GNSS-Satellit GNSS-Signale bereitstellt, und die Abtastvorrichtung und/oder das Fluggerät eine Empfangseinheit aufweisen, insbesondere eine
- 30 GNSS-Antenne, sodass die GNSS-Signale empfangbar und die

Vermessposition der Abtastvorrichtung aus den empfangenen GNSS-Signalen bestimmbar sind.

Insbesondere kann erfindungsgemäss die Referenzierungsanordnung ein Pseudo-Satelliten-Modul zur
5 Aussendung von Positionierungssignalen aufweisen und die Empfangseinheit der Abtastvorrichtung und/oder des Fluggeräts derart ausgebildet sein, dass die Positionierungssignale empfangbar und die Vermessposition und/oder die Vermessausrichtung der Abtastvorrichtung aus
10 den empfangenen Positionierungssignalen bestimmbar sind.

Um eine Übertragung von Koordinaten, die lokal mit der Abtastvorrichtung bzw. einem Scanner an der Messobjektoberfläche vermessen wurden, in ein übergeordnetes Koordinatensystem durchführen zu können,
15 kann die Abtastvorrichtung in Bezug zu diesem Koordinatensystem referenziert werden, d.h. eine jeweilige Position und Ausrichtung der Abtastvorrichtung wird mit den jeweils vermessenen Punkten verknüpft.

Hierfür kann als Referenzierungsanordnung beispielsweise
20 ein Vermessungssystem (Lasertracker) oder ein GNSS-System bzw. ein Pseudo-Satelliten-System, benutzt werden, wobei ein an dem Fluggerät angeordnetes Modul mit einem dieser externen Systeme interagiert oder wobei ein an dem Fluggerät angebrachtes Muster zur passiven Bestimmung
25 dient.

Bei einer Vermessungsanordnung in einer Referenzierungsanordnung, welche z.B. durch einen Lasertracker oder eine Totalstation verkörpert werden kann, können das Fluggerät und/oder die Abtastvorrichtung über
30 eine Reflektor oder ein einen Messstrahl reflektierendes

Modul verfügen, wobei der Reflektor einen Messstrahl in Richtung einer Strahlquelle rückreflektieren kann. Das Vermessungssystem kann dabei über eine Anzeleinrichtung verfügen, wobei die Einrichtung in zwei Achsen automatisch und motorisiert ausrichtbar sein kann und somit einen der 5 Zieleinheit zugeordneten Laserstrahl auf den Reflektor zielgenau ausrichten kann. Weiters kann das System Sensoren zur Messung der Ausrichtewinkel aufweisen. In dieser Konstellation kann bei einem Anzielen des Reflektors 10 eindeutig die relative Position des Fluggeräts und/oder der Abtastvorrichtung zum Lasertracker bestimmt werden. Weiterhin kann der Lasertracker sich durch Anmessen definierter Referenzpunkte auf einem zu vermessenden Objekt in ein Objektkoordinatensystem einmessen und damit ein 15 relative Vermessposition der Abtastvorrichtung zum Objekt ableitbar machen. Zur Steuerung des Fluggeräts können diese Positionsinformationen und allfällige Ausrichtungsinformationen an das Fluggerät bzw. an die Abtastvorrichtung übermittelt werden. Dies kann zum einen 20 in Form genannter Information geschehen, wobei diese Information im Fluggerät oder der Abtastvorrichtung in Steuerdaten umgesetzt werden kann, zum anderen können aus dieser Information schon in der Vermessungsstation Steuerungsdaten generiert und zur Steuerung an das 25 Fluggerät und/oder die Abtastvorrichtung übermittelt werden.

Eine Referenzierung bzw. Bestimmung der Vermessungsposition kann auch mittels GNSS-Daten bzw. mittels Signalen, welche in einer Halle von Pseudo-Satelliten ausgesendet werden, 30 gelingen. Hierzu kann das Fluggerät bzw. die Abtastvorrichtung über geeignete Empfangsmittel verfügen

und aus den empfangenen, Positionsinformationen repräsentierenden Signalen eine Eigenposition bestimmen.

Analog zur Aussendung und zum Empfangen von GNSS-ähnlichen Signalen von Pseudo-Satelliten kann ein Aussenden von UWB-Signalen (Ultra-Breitband-Signalen) durch entsprechende
5 Ultra-Breitband-Sender und ein Empfangen auf Seiten des Fluggeräts durch einen passenden Empfänger erfolgen. Aus einer Anzahl empfangener Signale, insbesondere mindestens dreier solcher Signale, verschiedener Sender kann wiederum
10 einer Positionsbestimmung des Fluggeräts erfolgen. Hierfür kann beispielsweise eine Trilateration anhand der Signale und bekannter Positionen der Sender durchgeführt werden.

Im Rahmen der Erfindung kann die Referenzierungsanordnung eine der Abtastvorrichtung und/oder dem Fluggerät
15 zugeordnete Sensoreinheit zur Bestimmung der Vermessausrichtung und/oder der Vermessposition der Abtastvorrichtung aufweisen, insbesondere einen Neigungssensor, ein Magnetometer, einen Beschleunigungssensor, einen Drehratensensor und/oder ein
20 Geschwindigkeitssensor. Ferner kann die Abtastvorrichtung und/oder das Fluggerät eine die Vermessausrichtung angegebende Markierung, insbesondere ein definiertes Muster, ein Pseudo-Random-Pattern, einen Barcode und/oder eine Leuchtdiode, aufweisen und die Referenzierungsanordnung
25 eine Erfassungseinheit, insbesondere Kamera, zur Erfassung der Markierung und zur Bestimmung der Vermessausrichtung der Abtastvorrichtung aus der Lage und Anordnung der Markierung aufweisen. Mit einer derartigen Ausgestaltung der Referenzierungsanordnung kann eine Referenzierung
30 hinsichtlich der Ausrichtung der Abtastvorrichtung bzw. des Fluggeräts bzw. der Vermessausrichtung erfolgen. So kann die Ausrichtung mittels der internen Sensoren bestimmt

und/oder mit Videokamera und Bildverarbeitung eines mit der Kamera aufgenommenen Bildes der Abtastvorrichtung oder des Fluggeräts - je nach Lage und Anordnung einer zur Ausrichtungsbestimmung vorgesehene Markierung - erfasst und
5 abgeleitet werden. Die Sensoreinheit zur Bestimmung der Ausrichtung kann dabei eine so genannte IMU (Inertial Measurement Unit) mit drei Beschleunigungs-, drei Drehratensensoren in Kombination mit einem 3-Achs-Magnetometer aufweisen. Bei einer Orientierungsbestimmung
10 des Fluggeräts anhand der Markierungen am Fluggerät können diese in einer bekannten Anordnung vorgesehen, d.h. bekannt relativ zueinander platziert und ausgerichtet, sein. Diese Markierungen oder zumindest Teile davon können dann mittels einer Kamera am Lasertracker erfasst werden. Aus der
15 relativen Lage und Ausrichtung der Markierungen zueinander auf dem dabei erfassten Bild kann so, insbesondere mittels Bildverarbeitung, die Ausrichtung bzw. Orientierung des Fluggeräts abgeleitet werden. Die Markierungen können hierfür z.B. als LEDs (Leuchtdioden) ausgeführt sein. Aus
20 dieser Bestimmung können drei Rotationsfreiheitsgrade des Fluggeräts bzw. der Abtastvorrichtung bestimmt werden. Zusammen mit der Positionsbestimmung durch das Anzielen des Reflektors durch den Lasertracker, wobei drei Translationsfreiheitsgrade bestimmt werden können - auch
25 durch die Positionsbestimmung mittels Pseudo-Satelliten können diese drei Translationsfreiheitsgrade bestimmt werden-, können sechs Freiheitsgrade, drei translatorische und drei rotatorische, und eine exakte Lage und Orientierung des Fluggeräts im Raum bestimmt werden.

30 Weiters kann das Bestimmen der Ausrichtung durch ein Verfahren durchgeführt werden, wobei ein Emittieren eines Laserstrahls in Richtung eines an der Zieleinheit, d.h. am

Fluggerät oder der Abtastvorrichtung, angeordneten Detektors erfolgt und eine Aussendrichtung des Laserstrahls z.B. von der Ausrichtungsbestimmungsanordnung definiert wird. Es folgt ein Bestimmen eines Auftreffpunktes des
5 Laserstrahls auf dem Detektor. Aus diesem Auftreffpunkt wird die Einfallsrichtung des Strahls abgeleitet. Anhand eines Verknüpfens der Einfallsrichtung mit der Aussendrichtung ist nun das Bestimmen der Ausrichtung des Detektors relativ zur Laserquelle und damit der Zieleinheit
10 möglich. Ein solches Verfahren ist z.B. aus der WO 2008/138507 bekannt.

Ein ähnliches Verfahren zur Ausrichtungsbestimmung wird beispielsweise in der WO 2006/097408 beschrieben. Die Orientierung kann hier anhand eines Versatzes eines
15 Empfängers zu einer Messstrahlachse, die durch einen den Empfänger anzielenden Messstrahl definiert wird, bestimmt werden, wobei die Einfallsrichtung aus einem Auftreffpunkt des Messstrahls auf dem Detektor bzw. auf einem Teilerfassungsbereich des Detektors abgeleitet wird.

Bei einer weiteren bekannten Möglichkeit, Informationen über die Orientierung des Fluggeräts bereitzustellen, wird die Position des Fluggeräts verfolgt und aus den Positionsänderungen eine Bewegungsrichtung bestimmt. Mit der Annahme, dass die Bewegungsrichtung einer bestimmten
25 Orientierung des Fluggeräts entspreche, kann daraus Information über die Orientierung des Fluggeräts abgeleitet werden. Die Positionsänderung kann z.B. mittels einer fortlaufenden Positionsbestimmung durch GPS bestimmt werden.

30 Zudem kann die Position und Drehlage bzw. Ausrichtung eines Objekts im Raum mittels einer optischen Messvorrichtung

erfolgen. Die Messvorrichtung kann dabei eine Abbildungsoptik und einen in zwei Dimensionen ortsauflösenden Detektor aufweisen. Das Objekt bzw. das Fluggerät kann ein bekanntes Codemuster, z.B. einen Barcode oder Pseudo-Random-Code, aufweisen und das mit der Messvorrichtung erfasste Muster ausgewertet werden. Je nach Lage des erfassten Codes kann dadurch auf die jeweilige Lage des Fluggeräts im Raum geschlossen werden. Ein diesem Prinzip entsprechendes Verfahren wird beispielsweise in der EP 1 066 497 geoffenbart.

Ausserdem können zur Bestimmung der Ausrichtung des Fluggeräts und/oder der Abtastvorrichtung mehrere Empfänger an der Drohne angeordnet sein, wobei jeder Empfänger jeweils Signale von einem Pseudoliten empfangen kann. Dadurch kann für jeden Empfänger eine Position im Koordinatensystem bestimmt und aus einer bekannten Anordnung und Lage der Empfänger am Fluggerät zueinander eine Ausrichtung des Fluggeräts bestimmt werden.

Die vorgenannten Möglichkeiten zur Bestimmung einer Ausrichtung können in Kombination mit einer Positionsbestimmung des Fluggeräts zur exakten Bestimmung der sechs Freiheitsgrade (six degrees of freedom, 6-DoF) und somit der genauen Lage des Fluggeräts im Raum dienen. Eine Bestimmung der sechs Freiheitsgrade und damit eine Referenzierung der Ausrichtung und der Position des Fluggeräts bzw. der Abtastvorrichtung kann zudem dadurch erfolgen, dass das Fluggerät und/oder die Abtastvorrichtung mit einer oder mehreren Kameras definierte Muster in einer Umgebung, insbesondere in einem Arbeitsbereich in einer Fertigungshalle, erfasst und aus dem erfassten Muster die Position und Orientierung des Fluggeräts ableitbar ist. Die Muster können hierfür z.B. an Wänden, Decke und/oder am

Boden angeordnet und als so genannte Pseudo-Random-Patterns ausgestaltet sein.

Alternativ oder zusätzlich kann die Referenzierungsanordnung als optisches System ausgebildet sein, welches optische Emittter zur Emission jeweils einer schwenkbaren Referenzebene, insbesondere einer Laserebene, aufweist. Indem diese Emittter durch die aufgespannten Ebenen jeweils eine Positionsinformation bereitstellen, fungieren sie somit als eine Art „optische Pseudoliten“.

5 Zur Durchführung einer Positionsbestimmung können ferner Detektoren und/oder Reflektoren am Fluggerät und/oder der Abtastvorrichtung vorgesehen sein, die die ausgesendete optische Strahlung erfassen oder reflektieren können und damit eine Positionsbestimmung erlauben. Durch die Verwendung von mehreren Emitttern kann hierbei beispielsweise der erfassbare Arbeitsraum vergrößert bzw. die Entstehung einer Sichtbehinderung zwischen dem Fluggerät und allen verfügbaren Emitttern verhindert und somit das System redundant gestaltet werden.

20 Erfindungsgemäss kann die Referenzierungsanordnung eine Entfernungsbilderfassungseinheit aufweisen, insbesondere eine RIM-Kamera (Range Imaging), zur Erfassung eines Bildes des Fluggeräts, wobei eine Kontur und/oder bildpunktabhängige Abstandsdaten zum Fluggerät aus dem Bild ableitbar sind und daraus die Vermessausrichtung und/oder die Vermessposition bestimmbar sind. Ferner kann das Fluggerät eine Umgebungserfassungseinheit, insbesondere eine Kamera, zur Erfassung einer in einer Messumgebung angeordneten Positionsmarkierung aufweisen, insbesondere eines definierten Musters oder eines Pseudo-Random-Patters, wobei aus einer Lage und Orientierung der auf einem Bild erfassten Positionsmarkierung die Bestimmung der

Vermessausrichtung und/oder der Vermessposition durchführbar ist.

Mit einer der Referenzierungsanordnung zugeordneten Entfernung-Bilderfassungseinheit kann das Fluggerät

5 punktaufgelöst erfasst und jedem Bildpunkt bzw. jeweils einer Gruppe von Bildpunkten ein Entfernungswert zugeordnet werden. Dieses Prinzip des „Range Imaging“ kann in einer Kamera realisiert sein, wobei diese Kamera auf das Fluggerät gerichtet wird und so dieses bildmässig erfassen

10 kann. Aus den erfassten Daten kann dann beispielsweise eine Kontur des Fluggeräts abgeleitet und mit einer bekannten Sollkontur verglichen werden bzw. kann die erfasste Kontur räumlich derart transformiert werden, dass eine Übereinstimmung mit der Sollkontur erreicht wird. Durch

15 eine daraus ermittelbare Lage der erfassten Kontur relativ zur Sollkontur kann auf die Orientierung des Fluggeräts geschlossen werden. Ausserdem kann eine Ausrichtungsbestimmung nach obigem Prinzip mittels an dem Fluggerät angebrachter Marken erfolgen. Durch die Erfassung

20 von Entfernungswerten können, z.B. über eine Mittelung von Entfernungswerten oder durch Ausgleichsrechnung, zudem die Entfernung zwischen der Kamera und dem Fluggerät abgeleitet und somit alle sechs Freiheitsgrade bestimmt werden.

Mit einem umgekehrten Vorgehen, nämlich einer Erfassung von

25 einer Markierung in einer Umgebung des Fluggeräts durch eine am Fluggerät angebrachte Kamera, kann ebenfalls eine Position und Orientierung des Fluggeräts ermittelt werden. Die Lage und der Markierungen in der Messumgebung können dafür bereits bekannt bzw. genau definiert sein. Hierfür

30 können mit der Kamera beispielsweise definierte Muster erfasst und aus deren Lage und Grösse auf dem erfassten

Bild auf die Vermessausrichtung und/oder der Vermessposition geschlossen werden.

Gegenstand der Erfindung ist weiterhin ein Verfahren zum Bestimmen von 3D-Koordinaten, insbesondere von einer

5 Vielzahl von 3D-Koordinaten, von Messpunkten einer Objektoberfläche, insbesondere eines industriellen Erzeugnisses, in einem äusseren Objektkoordinatensystem. Dafür sind ein, insbesondere punktweises, räumlich versetzbares, lokales, auf dem Triangulationsprinzip

10 basierendes, optisches Abtasten der Messpunkte der Objektoberfläche und Bestimmen von lokalen Messpunktkoordinaten in einem inneren Abtastkoordinatensystem, ein Erzeugen von Referenzierungsinformationen, insbesondere einer äusseren

15 Vermessposition und Vermessausrichtung, zum Referenzieren der lokalen Messpunktkoordinaten in dem äusseren Objektkoordinatensystem und ein Bestimmen der 3D-Koordinaten der Messpunkte im äusseren Objektkoordinatensystem in Abhängigkeit der lokalen

20 Messpunktkoordinaten und der Referenzierungsinformationen, sodass die lokalen Messpunktkoordinaten als 3D-Koordinaten in dem äusseren Objektkoordinatensystem, insbesondere als Punktwolke, vorliegen, vorgesehen. Ferner erfolgt ein Versetzen des Abtastens durch ein unbemanntes, steuerbares,

25 auto-mobiles Fluggerät, insbesondere wobei das Fluggerät schwebend ausgerichtet und bewegt wird. Weiters wird das Fluggerät erfindungsgemäss unter Berücksichtigung von jeweils aktuell bestimmten inneren Messpunktkoordinaten und/oder unter Berücksichtigung von einer durch ein

30 digitales Modell vordefinierten Objektoberfläche entlang einer durch das digitale Modell definierten Flugroute automatisch gesteuert relativ zur Objektoberfläche unter

Einhaltung eines vordefinierten Messabstandsbereichs, insbesondere Messabstands, bewegt.

Mit einem derartigen Verfahren, insbesondere durch ein Versetzen einer Abtastposition, können

- 5 Oberflächenkoordinaten von Objekten voll automatisch bestimmt werden, wobei ein Erfassen von Messpunkten der Oberfläche fliegend, insbesondere mit einer fortlaufenden bzw. kontinuierlichen Versetzen des Abtastens, mit einem Fluggerät erfolgt. Allein durch dieses Erfassen können
- 10 jedoch globale Objektinformationen nicht gewonnen werden, sondern lediglich jeweils lokale Messpunkte abgetastet bzw. vermessen werden. Für ein Erzeugen einer globalen Objektinformation, d.h. eines Oberflächenverlaufs in einem Objektkoordinatensystem, wie einer die Oberfläche
- 15 repräsentierenden Punktwolke müssen die jeweils vermessen Punktkoordinaten in ein übergeordnetes Koordinatensystem übertragen und zusammengeführt werden. Mittels einer Referenzierung zwischen den beiden Koordinatensystemen kann eine solche Übertragung im vorliegenden Fall realisiert
- 20 werden. Als Ergebnis erhält man ein punktaufgelöstes Objektabbild, welches insbesondere zur Qualitätssicherung durch Vergleichen des Abbilds mit Sollwerten eingesetzt werden kann.

- Erfindungsgemäss wird das Fluggerät in Abhängigkeit der,
- 25 insbesondere fortlaufend bestimmten, äusseren Vermessposition und äusseren Vermessausrichtung und eines Vermessabstands zur Objektoberfläche automatisch gesteuert relativ zur Objektoberfläche bewegt und ausgerichtet. Hierdurch kann eine Objektoberfläche automatisch zielgenau
- 30 vermessen werden, indem das Fluggerät ständig in Abhängigkeit des Abstands des Fluggeräts zur Oberfläche und der jeweiligen Ausrichtung und Positionierung zur

Oberfläche die Bewegung der Objektoberfläche anpassend gesteuert wird. Das Fluggerät kann hierbei zusätzlich automatisch zum zu vermessenden Objekt ausgerichtet werden.

Im Rahmen des erfindungsgemässen Verfahrens kann das

- 5 Vermessen der Messpunkte optisch scannend, insbesondere mit einer Scannvorrichtung, wobei Scannstreifen erzeugt werden, und/oder optisch mit einem Bild-Sequenzen verwendenden Messsystem zum Bestimmen der Messpunktkoordinaten erfolgen. Je nach Anforderung an den Messprozess kann ein passendes
- 10 Vermessen am Objekt durchgeführt werden. Die jeweilige Vermessungsmethode kann beispielsweise abhängig von einer geforderten Punktauflösung oder einer Vermessgeschwindigkeit gewählt und die Objektoberfläche entsprechend vermessen werden. Linienscanner oder
- 15 Triangulationsscanner stellen hierbei gängige Vermessmittel dar, mit denen ein zeilenweises Vermessen der Oberfläche durchgeführt werden kann. Bei einer gleichzeitigen Relativbewegung des Scanners, insbesondere senkrecht zur internen Scannrichtung, kann so ein flächiges Vermessen
- 20 erfolgen.

Ferner kann im Rahmen der Erfindung ein vollständig autonomes Datenerfassen durch das Fluggerät erfolgen. Dafür kann das Fluggerät nach Starten eines Messprozesses eine Messumgebung, die insbesondere mittels einer Definition

25 eines Messbereichs bzw. Messvolumens vorgegeben werden kann, selbsttätig erkunden und sich innerhalb dieser Messumgebung bewegen und dabei Messdaten, d.h. Abstände zu Punkten und Koordinaten der Punkte, sammeln. Dadurch kann nach und nach das Messvolumen vollständig ausgemessen und

30 ein digitales, geometrisches Modell, z.B. auf CAD-Basis, davon erstellt werden. Das Fluggerät kann hierfür beispielsweise durch das Innere eines Messobjekts,

beispielsweise eines Flugzeugs, fliegen, wobei z.B. die Innenwände und technische Vorrichtungen im Innenraum mittels der Scannvorrichtung erfasst und vermessen werden können, und eine Flugroute fortlaufend automatisch so
5 anpassen, dass eine Bewegung des Fluggeräts zu noch nicht vermessenen Bereichen erfolgt. Zudem kann das Fluggerät auf Basis dieser Messungen allfällige Hindernisse umfliegen und damit die Vermessung auch komplexer Innenräume bzw. Objekte bereitstellen. Nach dem selbstständigen vollständigen
10 Vermessen der Messumgebung kann das Fluggerät zu seinem Ausgangspunkt zurückkehren, dort landen und die gesammelten Daten zur Verfügung stellen.

Erfindungsgemäss können alternativ oder zusätzlich eine Position und/oder ein Sollverlauf der Objektoberfläche
15 vordefiniert werden, insbesondere durch ein digitales Modell, insbesondere CAD-Modell, vorgegeben werden, insbesondere wobei auf Basis der vordefinierten Objektoberfläche jeweilige Oberflächensollkoordinaten mit den jeweiligen 3D-Koordinaten verglichen werden und
20 insbesondere wobei die Referenzierungsanordnung durch ein Referenzieren vordefinierter Referenzpunkte zur Objektoberfläche referenziert wird. Zudem kann das Fluggerät entlang einer Flugroute bewegt werden, wobei die Flugroute in Abhängigkeit der Oberflächenposition und des
25 Oberflächenverlaufs, insbesondere automatisch, bestimmt werden kann.

Durch Vorgabe einer Solloberfläche kann basierend darauf ein Steuern des Fluggeräts entlang der Oberfläche erfolgen, wobei ferner ein definierter Abstand zwischen Oberfläche
30 und Fluggerät eingehalten und in diesem Abstand eine Flugroute abgeflogen werden kann.

Erfindungsgemäss kann die Flugroute und/oder eine Fluggeschwindigkeit, hinsichtlich eines Scannwegs, einer Scannzeit, einer Scanngenauigkeit, einer Bewegungsstabilität des Fluggeräts, einer Positions- und Ausrichtungsbestimmung des Fluggeräts und/oder einer Kollisionsvermeidung, insbesondere wobei ein Abstand zu einem Gegenstand, insbesondere zu einem Hindernis, bestimmt werden kann, optimiert werden.

Dabei können weiterhin die Scannstreifen in Abhängigkeit der Flugroute zumindest teilweise überlappt werden, wodurch die Scanngenauigkeit, der Scannweg und die Scannzeit eingestellt werden können und/oder die Bewegung und Ausrichtung des Fluggeräts und/oder der Vermessausrichtung mittels einer Analyse eines Überlappbereichs der Scannstreifen, insbesondere durch Bildverarbeiten, bestimmt und/oder justiert werden können.

Das Optimieren bzw. Anpassen der Flugroute kann je nach Messanforderung durchgeführt werden und/oder automatisiert ablaufen. Beispielsweise kann die Flugroute derart automatisch festgelegt werden, dass die Bewegung des Fluggeräts eine Flugkurve beschreibt, die im Wesentlichen frei von engen Kurvenradien ist und dadurch ein weitgehend homogenes Fortbewegen des Fluggeräts ermöglicht. Somit können, insbesondere abrupte, Abbrems- oder Beschleunigungsmanöver verhindert oder vermindert werden und in Folge ein Messzeitverkürzung und eine Messgenauigkeitssteigerung erreicht werden. Auch kann eine Berücksichtigung von Hindernissen, wie beispielsweise beweglichen Maschinenteilen, in einer Flugbahn erfolgen und eine automatische Anpassung durchgeführt werden. Weiters kann ein Sichtkontakt zwischen Fluggerät und einer mit dem Gerät interagierenden Vorrichtung zur Verbesserung der

Steuerungseigenschaften durch Bahnanpassung aufrechterhalten werden.

Mit einer Wahl des Überlappungsverhältnisses von bei dem Versetzen des Abtastens entstehenden Scannstreifen,

5 beispielsweise einer Überlappung zwischen 5% und 50% einer Streifenbreite, kann überdies die Scanngenauigkeit gesteuert werden. Damit einhergehend kann dies Auswirkungen auf die Scanngeschwindigkeit und -zeit haben, wobei eine Erhöhung der Genauigkeit durch eine grössere Überlappung
10 eine Erhöhung der Messzeit zur Folge haben kann. Auch können sich dabei Geschwindigkeit und Zeit gegenläufig verhalten, d.h. bei einer Erhöhung der Scanngeschwindigkeit nimmt die benötigte Scannzeit ab. Durch die beschriebene Überlappung kann ferner eine Ausrichtung und Bewegung des
15 Fluggeräts kontinuierlich „on-the-fly“ erfolgen. Dafür können die überlappenden Bereiche bildverarbeitungsmässig analysiert werden, wobei dabei beispielsweise nach übereinstimmenden Mustern in zwei benachbarten überlappten Streifen gesucht und darauf basierend eine Ausrichtung bzw.
20 Positionsreferenzierung erfolgen kann.

Zudem können erfindungsgemäss im Rahmen des Verfahrens Positionierungssignale, insbesondere von Pseudo-Satelliten bereitgestellte Signale und/oder GNSS-Signale, empfangen werden, insbesondere wobei die GNSS-Signale repräsentiert
25 werden durch GPS-, GLONASS- oder Galileo-Signale, und die äussere Vermessposition aus den empfangenen Positionierungssignalen bestimmt werden, und/oder es kann das Bestimmen der äusseren Vermessposition mittels eines, insbesondere am Fluggerät, reflektierten Messstrahls
30 erfolgen.

Für ein Referenzieren, durch die eine Übertragung der Messkoordinaten von einem inneren in ein äusseres Koordinatensystem vollzogen werden kann, können Signale zur relativen oder absoluten Positionsbestimmung des Fluggeräts
5 bereitgestellt und am Fluggerät empfangen werden. Die durch das Abtasten erfassten Messkoordinaten können somit mit einer jeweiligen äusseren Positions- und/oder Zeitinformation verknüpft und aus dieser Datenkombination die relative Position zu einem zu vermessenden Objekt
10 und/oder eine geodätisch genaue Position der gemessenen Punkte abgeleitet werden. Ausserdem kann zum Referenzieren ein Messstrahl, z.B. ein Laserstrahl an dem Fluggerät, insbesondere an einer dafür vorgesehen Reflexionseinheit, reflektiert und aus dem reflektierten Strahl ein
15 Positionsbestimmen des Fluggeräts und damit ein Referenzieren erfolgen. Der Messstrahl kann weiters fortlaufend bzw. kontinuierlich auf das Fluggerichtet ausgerichtet werden und ein Referenzieren ständig erfolgen.

Erfindungsgemäss kann das Bestimmen der Vermessausrichtung
20 in Nick-, Roll- und Gierrichtung erfolgen, insbesondere wobei das Bestimmen mittels einer internen, dem Fluggerät zugeordneten Sensoreinheit, insbesondere mittels Neigungssensor, Magnetometer, Beschleunigungssensor, Drehratensensor und/oder Geschwindigkeitssensor erfolgen
25 kann. Alternativ oder zusätzlich kann das Bestimmen der Vermessausrichtung mittels Zusammenwirken einer dem Fluggerät zugeordneten, die Vermessausrichtung angegebenden Markierung, insbesondere Leuchtdioden, und einem Erfassen, insbesondere mittels Kamera, der Markierung zum Bestimmen
30 der Vermessausrichtung aus einer Lage und Anordnung der Markierung erfolgen.

Das Bestimmen der sechs Freiheitsgrade - von drei translatorischen und drei rotatorischen - des Fluggeräts kann weiterhin durch ein Bestimmen der Ausrichtung des Geräts erfolgen. Hierfür können dem Fluggerät zugeordnete, d.h. interne, Sensoren verwendet werden. Beispielsweise kann eine IMU (Inertial Measurement Unit) - zumeist drei Beschleunigungs-, drei Drehratensensoren - und ein dreiachsiges Magnetometer in das Fluggerät integriert sein, mit der fortlaufend die exakte Ausrichtung des Fluggeräts relativ zum Gravitationsfeld und azimuthal erfolgen kann. So kann unabhängig von einer Sichtverbindung des Fluggeräts zu einer Erfassungseinheit die Ausrichtung präzise bestimmt und für die Steuerung des Fluggeräts berücksichtigt werden. Besteht eine derartige Sichtverbindung beispielsweise zu einer Kamera, so können durch die Kamera Markierungen, die an dem Fluggerät vorgesehen sind erfasst und deren Lage und Ausrichtung auf einem erfassten Bild, insbesondere durch Bildverarbeiten, ausgewertet werden. Hieraus kann ebenfalls die Ausrichtung des Fluggeräts relativ zur Kamera, bei Kenntnis der Position der Kamera in bis zu drei Achsen relativ zu einem Koordinatensystem bestimmt werden.

Insbesondere kann erfindungsgemäss die Vermessausrichtung parallel, insbesondere selbsttätig, zur Lotrichtung und/oder definiert relativ zur Fluggerätausrichtung ausgerichtet werden, insbesondere durch eine kardanische Aufhängung und/oder durch Ausrichtmittel zum definierten Ausrichten der Vermessausrichtung, insbesondere wobei ein Schwenken in zwei, insbesondere in drei, Achsen erfolgen kann. Alternativ oder zusätzlich können Informationen und/oder Steuerbefehle, insbesondere Objektdaten, in das Fluggerät eingegeben werden, und/oder Informationen,

insbesondere die erzeugte Punktwolke, insbesondere auf einem Display, ausgegeben werden.

Beim Vermessen bzw. Abtasten von Objekten kann eine stetige durch eine kardanische Aufhängung realisiert parallele

5 Ausrichtung des Abtastens bzw. der Vermessausrichtung zur Lotrichtung erreicht werden. Beispielsweise zum Vermessen flacher und ebener Oberflächen kann eine derartige Vorrichtung eingesetzt werden. Durch Ausrichtmittel, durch die die Vermessausrichtung gezielt relativ zum Fluggerät
10 ausgelenkt und geschwenkt werden kann, kann beispielsweise bei schwer zugänglichen Stellen eines Messobjekts die Scannrichtung angepasst und ein Abtasten somit erleichtert werden. Hierbei kann weiters eine relative Ausrichtung des Abtastens und deren Änderung zum Fluggerät erfasst und bei
15 der Bestimmung von Messpunktkoordinaten bzw. der 3D-Koordinaten berücksichtigt werden.

Insbesondere zum Steuern des Fluggeräts können

Steuerbefehle am Fluggerät eingegeben und/oder durch eine für das Fluggerät vorgesehene Fernsteuerung an das

20 Fluggerät übermittelt werden. Die Übermittlung kann dabei über ein Kabel zwischen Fluggerät und Referenzierungsanordnung und/oder Fernsteuerung erfolgen, wobei zudem eine Energieversorgung des Fluggeräts durch das Kabel erfolgen kann. Dadurch können beispielsweise eine
25 Rotationsgeschwindigkeit von Rotoren am Fluggerät oder die Ausrichtung der Rotoren gesteuert und das Fluggerät somit gezielt bewegt werden. Weiter können auch Informationen zum Messobjekt eingegeben werden, womit eine automatische Steuerung des Fluggeräts unterstützt und/oder durchgeführt
30 werden kann. Über ein Display am Fluggerät und/oder an der Fernsteuerung können, insbesondere während eines Abtastvorgangs, Informationen z.B. einem Benutzer

bereitgestellt werden. Dabei können beispielsweise die vermessenen Punkte dargestellt und ein Messfortschritt verfolgt werden.

Gegenstand der Erfindung ist weiterhin ein auto-mobiles,
5 unbemanntes, steuerbares Fluggerät, insbesondere Drohne, insbesondere wobei das Fluggerät schwebend ausrichtbar und bewegbar ist, zur Verwendung in einem erfindungsgemässen Vermessungssystem. Dabei sind Steuerungsdaten zur Steuerung des Fluggeräts relativ zu einem äussere
10 Objektkoordinatensystem empfangbar und/oder die Steuerungsdaten zur Steuerung des Fluggeräts durch eine Verarbeitungseinheit aus empfangbaren Referenzierungsinformationen zur Bestimmung einer Flugausrichtung und einer Flugposition des Fluggeräts
15 ableitbar, insbesondere wobei die Flugausrichtung durch eine dem Fluggerät zugeordnete Ausrichtungsbestimmungseinheit bestimmbar ist. Das Fluggerät trägt eine auf dem Triangulationsprinzip basierende optische Abtastvorrichtung zur, insbesondere
20 punkweisen, optischen Abtastung von Messpunkten einer Objektoberfläche und zur Bestimmung von inneren Messpunktkoordinaten in einem inneren Abtastkoordinatensystem. Zudem ist die Verarbeitungseinheit derart konfiguriert, dass die inneren Messpunktkoordinaten
25 im äusseren Objektkoordinatensystem referenzierbar sind, und eine Bestimmung von 3D-Koordinaten der Messpunkte im äusseren Objektkoordinatensystem aus den inneren Messpunktkoordinaten und aus der Referenzierung der inneren Messpunktkoordinaten durchführbar, sodass die inneren
30 Messpunktkoordinaten als 3D-Koordinaten in dem äusseren Objektkoordinatensystem, insbesondere als Punktwolke, vorliegen. Zudem sind die Steuerungsdaten zur Steuerung des

- Fluggeräts derart konfiguriert, dass das Fluggerät unter Berücksichtigung von mittels der Abtastvorrichtung jeweils aktuell bestimmten inneren Messpunktkoordinaten und/oder unter Berücksichtigung von einer durch ein digitales Modell
- 5 vordefinierten Objektoberfläche entlang einer durch das digitale Modell definierten Flugroute automatisch gesteuert relativ zur Objektoberfläche unter Einhaltung eines vordefinierten Messabstandsbereichs, insbesondere Messabstands, bewegt wird.
- 10 Im Rahmen der Erfindung können die Steuerungsdaten des erfindungsgemässen Fluggeräts ferner derart konfiguriert sein, dass das Fluggerät in Abhängigkeit der, insbesondere fortlaufend bestimmbaren, Vermessposition und Vermessausrichtung und/oder eines mittels der
- 15 Abtastvorrichtung bestimmbaren Vermessabstands zur Objektoberfläche automatisch gesteuert relativ zur Objektoberfläche bewegbar und ausrichtbar ist. Weiters kann hierbei erfindungsgemäss die Abtastvorrichtung eine optische Scannvorrichtung, wobei bei der Bewegung des
- 20 Fluggeräts Scannstreifen erzeugbar sind, und/oder ein Bild-Sequenzen verwendendes Messsysteme zur Bestimmung der Messpunktkoordinaten aufweisen, insbesondere wobei die Abtastvorrichtung einen Linienscanner, einen Streifenprojektionsscanner und/oder eine Kamera aufweist.
- 25 Ausserdem kann die Ausrichtungsbestimmungseinheit eine Sensoreinheit aufweisen, insbesondere einen Neigungssensor, ein Magnetometer, einen Beschleunigungssensor, einen Drehratensensor und/oder einen Geschwindigkeitssensor und/oder das Fluggerät einen Abstandsmesssensor,
- 30 insbesondere Radar, zur Abstandsmessung zu einem Gegenstand aufweisen.

Insbesondere kann das Fluggerät erfindungsgemäss zur definierten Ausrichtung, insbesondere selbsttätig parallelen Ausrichtung zur Lotrichtung, der Abtastvorrichtung eine kardanische Aufhängung und/oder

5 Ausrichtmittel zur Ausrichtung der Abtastvorrichtung aufweisen, insbesondere wobei die Abtastvorrichtung in zwei, insbesondere in drei, Achsen schwenkbar ist. Ferner kann das erfindungsgemässe Fluggerät eine Eingabeeinheit, insbesondere Tastatur, berührungssensitives Display,

10 Datenschnittstelle, zur Eingabe von Information und/oder Steuerbefehlen, insbesondere von Objektdaten, und/oder eine Ausgabeeinheit, insbesondere Display, zur Ausgabe von Information, insbesondere der erzeugten Punktwolke aufweisen und/oder eine Fernbedienung zur Steuerung des

15 Fluggeräts, insbesondere wobei die Fernbedienung ein Display zur Darstellung von Information und/oder der erzeugten Punktwolke aufweist, aufweisen.

Das Fluggerät kann sich dadurch auszeichnen, dass es automatisch gesteuert eine Vermessung bzw. eine Abtastung

20 eines Objekts durchführbar machen kann. Hierfür kann das Gerät z.B. mittels Rotoren und der Ausrichtung der Rotoren ausgerichtet und entlang einer Objektoberfläche bewegt werden. Ein Messabstand des Fluggeräts zur Objektoberfläche kann für die Steuerung kontinuierlich berücksichtigt

25 werden, wobei dieser Abstand durch einen vom Fluggerät getragenen Scanner, der gleichzeitig die Oberflächenvermessung durchführen kann, bestimmbar ist. Die Steuerungsdaten zur Steuerung des Flugs können weiterhin Positions- und Ausrichtungsinformationen des Fluggeräts und

30 des Messobjekts aufweisen und auf dieser Grundlage eine passende Ansteuerung der das Fluggerät bewegendes Mittel bewirken. So kann der Scanner fortlaufend relativ zu der

Objektoberfläche, insbesondere im Wesentlichen senkrecht zu einer Scannrichtung, versetzt bzw. bewegt und die Oberfläche vom Scanner erfasst werden. Das Abtasten kann dabei punktweise erfolgen, d.h. die Oberfläche kann mit
5 einer bestimmten Punktauflösung, insbesondere mit einer Auflösung von einem bis zu 100 Messpunkten pro vom Scanner erfassten Millimeter, und/oder einer zeitlichen Auflösung, insbesondere durch ein mehrmaliges Vermessen eines Messpunkts in einem bestimmten Zeitintervall, erfolgen.
10 Hierfür kann beispielsweise das Fluggerät derart gesteuert werden, dass ein Teil der Objektoberfläche, insbesondere ein Scannstreifen, mehrmals überflogen und vermessen wird. Durch eine Referenzierung der aktuellen Position und Ausrichtung des Fluggeräts können die so gemessenen Punkte
15 und bestimmten Koordinaten in ein übergeordnetes Koordinatensystem übertragen und das Objekt so zumindest teilweise, insbesondere vollständig, erfasst werden.

Als Abtastvorrichtung für ein derartiges Fluggerät können insbesondere Scanner, beispielsweise ein Linienscanner, der
20 mittels Triangulation Punktvermessung realisiert, eingesetzt werden. Derartige Systeme können die Oberfläche zeilenweise erfassen und durch eine Eigenbewegung des System Flächen abscannen. Hierbei kann die Ausrichtung der Scanneinheit relativ zu einem zu vermessende Objekt
25 eingestellt und den Messbedingungen angepasst werden. An einem Fluggerät können dafür Ausrichtmittel vorgesehen sein, mittels denen eine Ausrichtung der Scanneinheit realisiert werden kann. Zur Bestimmung der Ausrichtung des Fluggeräts relativ zum Objekt, die Voraussetzung für
30 eingezieltes Scannerausrichten ist, können weitere Sensoren, beispielsweise eine IMU, an dem Fluggerät vorgesehen sein.

Erfindungsgemäss kann ein unbemanntes, steuerbares, automobiles Fluggerät zum Tragen einer auf dem Triangulationsprinzip basierenden optischen Abtastvorrichtung für ein Vermessungssystem zur Bestimmung
5 von 3D-Koordinaten, insbesondere von einer Vielzahl von 3D-Koordinaten, von Messpunkten einer Objektoberfläche, insbesondere eines industriellen Erzeugnisses, in einem äusseren Objektkoordinatensystem verwendet werden.

Ein weiterer Gegenstand der Erfindung ist eine
10 Computerprogrammprodukt, das auf einem maschinenlesbaren Träger gespeichert ist, oder Computer-Daten-Signal, verkörpert durch eine elektromagnetische Welle, mit Programmcode zur Durchführung eines erfindungsgemässen Verfahrens, insbesondere wenn das Programm in einer
15 elektronischen Datenverarbeitungseinheit ausgeführt wird. Das Computerprogrammprodukt oder Computer-Daten-Signal kann derart gestaltet sein, dass darin Steuerungsanweisungen, insbesondere in Form von Algorithmen, vorgesehen sind, mit welchen ein erfindungsgemässes Verfahren zum Bestimmen von
20 3D-Koordinaten von Objektoberflächen mit einem automobilen, unbemannten, steuerbaren Fluggerät durchgeführt werden kann.

Das erfindungsgemässe Verfahren und die erfindungsgemässe Vorrichtung werden nachfolgend anhand von in den
25 Zeichnungen schematisch dargestellten konkreten Ausführungsbeispielen rein beispielhaft näher beschrieben, wobei auch auf weitere Vorteile der Erfindung eingegangen wird. Im Einzelnen zeigen:

Fig. 1 ein Vermessungssystem nach dem Stand der Technik;

Fig. 2 ein erfindungsgemässes Vermessungssystem mit einem Fluggerät und einer Vermessungsstation zur Bestimmung der Position und Ausrichtung des Fluggeräts;

5 Fig. 3 eine weitere Ausführungsform eines erfindungsgemässen Vermessungssystems mit zwei Lasertrackern und einem Fluggerät;

Fig. 4 eine weitere Ausführungsform eines erfindungsgemässen Vermessungssystems mit Pseudo-
10 Satelliten und einem Fluggerät;

Fig. 5 zwei Flugrouten für ein erfindungsgemässes Fluggerät.

Figur 1 zeigt ein Vermessungssystem 50 zum Bestimmen von 3D-Koordinaten eines Objekts 60 nach dem Stand der Technik.

15 Das Vermessungssystem 50 weist hierbei einen Lasertracker 51 mit einer Kamera 52 und eine mobile Scanneinheit 53 auf. An der Scanneinheit 53 sind weiters Markierungen 54 angebracht, die von der Kamera 52 erfasst und aus deren Lage und Anordnung mittels eines
20 Bildverarbeitungsprozesses eine Ausrichtung der Scanneinheit 53 bestimmt werden kann. Zusätzlich wird vom Lasertracker 51 ein Messstrahl 55 emittiert und mit dem Strahl 55 ein Reflektor 56 an der Scanneinheit 53 angezielt. Dadurch kann die Position der Scanneinheit 53
25 relativ zum Objekt 60 und relativ zum Lasertracker 51 bestimmt werden. Am Scanner 53 wird zudem ein Scannstrahl 57 emittiert, mit dem die Objektoberfläche abgetastet und lokale Messkoordinaten der jeweiligen Position der Oberfläche bestimmt werden. Durch diese
30 Anordnung können die so vermessenen Messpunkte am Objekt 60

mittels des Lasertrackers 51 in einem Objektkoordinatensystem referenziert und globale 3D-Koordinaten des Objekts 60 erzeugt werden. Für die Zusammenführung der Messkoordinaten und der bestimmten
5 aktuellen Position und Ausrichtung der Scanneinheit 53, insbesondere unter Berücksichtigung einer bekannten Relativposition und -ausrichtung von Lasertracker 53 zu Objekt 60, ist einer Auswerteeinheit 58 vorgesehen. Derartige Vermessungssysteme 50 werden beispielsweise in
10 der industriellen Produktion bei der Vermessung von z.B. Flugzeugen oder Automobilen eingesetzt und können produktionsbegleitend eine Qualitätskontrolle von Werkstücken ermöglichen.

In Figur 2 wird eine Ausführungsform eines
15 erfindungsgemässen Vermessungssystems 10 gezeigt. Eine Referenzierungsanordnung verkörpert durch einen Lasertracker 30 weist hierbei eine Erfassungseinheit 31, beispielsweise eine Videokamera, eine Anzeileinheit 32 zur Emission eines Messstrahls 33 und eine Auswerteeinheit 34
20 auf. Ferner können Signale 35 an ein Fluggerät 20 übermittelt werden. Das Fluggerät trägt eine Abtastvorrichtung 21, verkörpert durch einen Scanner, der Strahlung 22 zum Scannen bzw. Abtasten in Richtung des zu vermessenden Objekts 60 emittiert. Zusätzlich sind an dem
25 Fluggerät 20 ein Reflektor 23 zur Reflexion des von dem Lasertracker 30 emittierten Messstrahls 35 und Markierungen 24, insbesondere Leuchtdioden, in einer definierten Lage und Anordnung angeordnet. Ausserdem verfügt das Fluggerät 20 über mindestens zwei, insbesondere
30 vier, Rotoren 25 (perspektivisch gezeigt), die eine fliegende Bewegung des Fluggeräts 20 ermöglichen.

Zur Vermessung des Objekts 60 können Referenzpunkte 61, deren Positionen am Objekt 60 aus CAD-Daten bekannt sind, angezielt und damit der Lasertracker 30 in ein Objektkoordinatensystem eingemessen werden. Das

5 Fluggerät 20 kann entsprechend der Objektoberfläche am Objekt 60 entlang bewegt werden, wobei der Scanner mittels der Scannstrahlung 22 während des Bewegens Messpunkte an der Objektoberfläche abtastet. Dabei können scannerseitig lokale Messpunktkoordinaten der jeweiligen
10 Oberflächenpunkte bestimmt werden.

Zum Erfassen bzw. Vermessen des globalen Oberflächenverlaufs kann nun eine Referenzierung der lokalen Koordinaten in dem Objektkoordinatensystem erfolgen. Dafür wird zum einen die Ausrichtung des
15 Fluggeräts 20 mittels eines Erfassens der Markierungen 24 durch die Erfassungseinheit 31 und eines Auswertens eines dadurch erzeugten Bildes mit den Markierungen 24, z.B. mittels Bildverarbeitung, bestimmt. Eine exakte Ausrichtungsbestimmung kann dabei durch die definierte
20 Anordnung der Markierungen 24 am Fluggerät 20 und deren Lage im Bild erfolgen. Zusätzlich wird zum anderen die Position des Fluggeräts 20 bestimmt durch ein Anzielen des Reflektors 23 mit dem aus der Anzeileinheit 32 des Lasertrackers 30 emittierten Messstrahls 33. Der Strahl 33
25 wird reflektiert und seitens des Lasertrackers 30 erfasst und beispielsweise aus der Laufzeit eines Messlaserpulses und einer bestimmbaren Ausrichtung der Anzeileinheit 32 eine genaue Position des Fluggeräts 20 relativ zum Lasertracker 30 bestimmt. mit dieser Information können so
30 die 3D-Objektkoordinaten, insbesondere mittels der Auswerteeinheit 34, abgeleitet und als Punktwolke dargestellt und in ein CAD-Modell überführt werden. Dabei

können gleichzeitig eine allfällige Abweichung von den bestimmten Koordinaten von in den CAD-Daten vorliegenden Sollkoordinaten bestimmt und beispielsweise farblich graphisch auf einem Display dargestellt werden. Überdies

5 kann das Fluggerät mittels der vom Lasertracker 30 zum Fluggerät gesendeten Signale 35 gesteuert werden, wobei für die Steuerung ein Abstand, eine Position und eine Ausrichtung des Fluggeräts 30 relativ zum Objekt 60 berücksichtigt werden können.

10 Vor einer Vermessung mit dem Vermessungssystem 10 kann ein Benutzer anhand einer entsprechenden Software auf Basis eines CAD-Modells einen zu vermessenden Bereich des Objekts 60, z.B. das Dach eines Fahrzeugs, definieren. Die räumliche Relation des CAD-Modells zum Lasertracker 30 kann
15 dann durch Einmessen von mindestens drei definierten Referenzpunkten 61 am Fahrzeug, welche im CAD-Modell koordinativ vorgegeben sind, bestimmt werden. Nach der Auswahl des Objektteils kann eine optimale Flugroute berechnet werden. Dabei wird ein optimaler Abstand des
20 Scanners 21 von z.B. 40 cm ebenso berücksichtigt, wie ein Überlappungsbereich von durch das Scannen entstehender Scannstreifen von z.B. 20%.

Sobald der Vermessvorgang vom Benutzer gestartet wird, können die aktuelle Position und Ausrichtung des

25 Fluggeräts 20 vom Lasertracker 30 erfasst und an die Auswerteeinheit 34 übermittelt werden. Erfasste Werte können mit Soll-Werten aus der berechneten Flugroute abgeglichen und daraus Signale 35 abgeleitet werden, welche mittels Funk an das Fluggerät 20 übertragen werden können.

30 Somit kann die Position und Ausrichtung des Fluggeräts 20 fortlaufend korrigiert und an die bestimmte Flugroute angepasst werden.

Sobald das Fluggerät 20 das zu erfassenden Objekt 60 erreicht hat, kann der Scanner 21 mit der Abtastung der Oberflächenpunkte beginnen. Die Messpunktkoordinaten können ebenfalls über Funk an die Auswerteeinheit 34 übermittelt werden, wo sie gemeinsam mit der erfassten Position und Ausrichtung des Fluggeräts 20 verarbeitet und gespeichert werden können.

Figur 3 zeigt eine weitere Ausführungsform eines erfindungsgemässen Vermessungssystems 10. Für die Referenzierung, d.h. für die Bestimmung der sechs Freiheitsgrade, d.h. von Position und Ausrichtung, des Fluggeräts 20, sind in dieser Ausführung zwei Lasertracker 30a,30b mit jeweils einer Kamera 31a,31b und einer einen Messstrahl 33a,33b emittierenden Anzeileinheit 32a,32b vorgesehen. Seitens des Fluggeräts 20 sind wiederum Mittel zur Interaktion mit der Referenzierungsanordnung bzw. den beiden Lasertrackern 30a,30b vorgesehen, wobei die Markierungen 24 eine Ausrichtung und der Reflektor 23 eine Position angeben. Das Scannen des Objekts 60 erfolgt mittels des Scanners 21. Ferner ist eine Steuereinheit 40 vorgesehen, durch die die Steuerung des Fluggeräts 20 erfolgen kann. Hierfür kann die Steuereinheit 40 Signale 35 von den Lasertrackern 30a,30b, welche eine jeweils aktuelle Position und Ausrichtung des Fluggeräts aufweisen können, empfangen und Signale 35 aussenden, die vom Fluggerät 20 empfangen werden können. Die ausgesendeten Signale 35 können dabei Steuerungsdaten repräsentieren, die unter Berücksichtigung einer Referenzierungsinformation, d.h. unter Berücksichtigung von Position und Ausrichtung des Scanners 21, erzeugt wurden und bei Kenntnis der

Objektoberfläche ein Entlangsteuern des Fluggeräts 20 am Objekt 60 durchführbar machen.

Des Weiteren kann die Steuereinheit 40 in Abhängigkeit vorliegender CAD-Daten, beispielsweise eines digitalen
5 Oberflächenmodells des Objekts 60, eine Steuerung des Fluggeräts 20 derart ausführen, dass das Fluggerät 20 entlang einer definierten Route z.B. im Wesentlichen parallel zum Oberflächenverlauf versetzt wird und dabei zusätzlich der durch den Scanner 21 ermittelbare Abstand
10 zur Objektoberfläche berücksichtigt wird.

Ferner kann bei dieser Ausführungsform die Steuerung des Fluggeräts 20 redundant gestaltet werden. Entsteht beispielsweise eine Sichtbehinderung zwischen einem der Lasertracker 30a,30b und dem Fluggerät 20, so kann die
15 Positions- und Ausrichtungsbestimmung durch den zweiten Tracker 30a,30b weiterhin erfolgen und das Fluggeräts 20 gesteuert werden. Hierfür kann die Verfolgung bzw. das Anmessen des Fluggeräts 20 - sobald eine Sichtbehinderung festgestellt wird, d.h. sobald der Tracker 30a,30b die
20 Markierung 24 und/oder den Reflektor 23 am Fluggerät 20 nicht länger erfassen kann - von einem zum anderen Lasertracker 30a,30b übergeben werden und dadurch der Betrieb des Vermessungssystems 10 auch bei einer Unterbrechung der Sichtverbindung gewährleistet werden.

25 Figur 4 zeigt eine weitere Ausführungsform des erfindungsgemässen Vermessungssystems 10 mit einem als Referenzierungsanordnung ausgestalteten Indoor-Positionierungssystem, beispielsweise für eine Vermessung in einer Produktionshalle, für das Fluggerät 20 mit im Raum
30 verteilten Pseudo-Satelliten 70a,70b, so genannten "Pseudoliten", wobei hier beispielhaft die beiden Pseudo-

Satelliten 70a, 70b gezeigt sind, zur Referenzierung jedoch weitere "Pseudoliten" vorgesehen sein können.

Beispielsweise kann aus den Signalen von vier solchen Pseudo-Satelliten die Position des Fluggeräts 20 eindeutig

5 bestimmbar sein. Insbesondere kann zur exakten

Positionsbestimmung der Empfang von Signalen aus drei Pseudo-Satelliten ausreichend sein, falls die Signale eine gemeinsame Zeitbasis aufweisen. Das Fluggerät 20 bzw. die Drohne weist ferner drei (schräg nach unten bzw. nach oben)

10 ausgerichtete Abtastvorrichtungen 21a, 21b, 21c,

beispielsweise Triangulationsscanner, und eine Empfangseinheit 26, die die Positionsbestimmung mittels einem von den Pseudo-Satelliten 70a, 70b ausgesendeten Signals 71 ermöglicht, auf. Die Signale 71 können dabei

15 eine Positionsinformation repräsentieren mittels derer - im Wesentlichen in Analogie zu einem GNSS-System - eine relative Positionsbestimmung bei Empfang von mehreren Signalen 71 möglich ist. Zudem kann eine Sensoreinheit 27 bestehend aus einer Inertial Measurement Unit (IMU) -

20 bestehend aus drei Beschleunigungssensoren und drei Drehratensensoren - und einem 3-Achs-Magnetometer in das Fluggerät 20 integriert sein. Mittels dieser

Sensoreinheit 27 kann die Position und die Ausrichtung des Fluggeräts 20 in Relation zu einem übergeordneten

25 Objektkoordinatensystem bestimmt werden und somit eine Referenzierung eines lokalen Koordinatensystems des jeweiligen Scanners 21a, 21b, 21c mit dem

Objektkoordinatensystem erfolgen. Zudem kann in dem Fluggerät 20 eine Verarbeitungs- bzw. Recheneinheit 28

30 vorhanden sein.

Ein Benutzer kann anhand eines CAD-Modells die zu vermessenden Bereiche des Objekts 60 an einem Bürorechner

definieren. Entsprechend der Objektkoordinaten und den zu optimierenden Kriterien kann so eine Flugroute berechnet werden, welche z.B. über eine Kabelverbindung oder mittels Funk an die Recheneinheit 28 des Fluggeräts 20 übermittelt und dort gespeichert werden kann.

Sobald der Vorgang vom Benutzer gestartet wird, kann die aktuelle Position und Ausrichtung durch die Empfangseinheit 26 und die Sensoreinheit 27 bestimmt und an die Recheneinheit 28 übermittelt werden. Die erfassten Positions- und Ausrichtungswerte können mit den Soll-Werten einer berechneten Flugroute abgeglichen und daraus Steuersignale für die Rotoren 25 des Fluggeräts 20 abgeleitet werden. Durch diese kann die Lage des Fluggeräts 20 an die Flugroute angepasst werden.

Bei einem Erreichen eines Sollabstands bzw. eines Sollbereichs für die Oberflächenvermessung kann der dem Objekt 60 zugewandte Scanner 21b mit der Bestimmung der Koordinaten der Oberflächenpunkte beginnen. Diese können gemeinsam mit den Referenzierungsinformationen, d.h. den erfassten Werten für die Position und Ausrichtung des Fluggeräts 20, in einem Speicher abgelegt werden. Nach erfolgter Durchführung der Vermessung und/oder während der Vermessung können die Messwerte bzw. Messkoordinaten von dem Fluggerät 20 über eine Kabelverbindung oder mittels Funk an einen Rechner und/oder eine Auswerteeinheit übermittelt werden. Dort kann eine Transformation der lokalen Koordinaten in Abhängigkeit der Referenzinformation zu den jeweiligen Koordinaten in ein CAD-System erfolgen und ein Vergleich des Ist-Zustandes mit dem Soll-Zustand des Objekts 60 durchgeführt werden.

Figur 5 zeigt zwei optimierte Flugrouten 81,82 entlang derer das Fluggerät 20 zur Vermessung einer Objektoberfläche 65 bewegt werden kann. Während mit der Flugroute 81 ein möglicher kurzer Flugweg für das

5 Fluggerät 20 erreicht werden soll um die Oberfläche 65 vollständig zu vermessen und damit eine möglichst kurze Messzeit zu erreichen, wird mit der Route 82 eine Strecke definiert, bei der enge Kurvenradien vermieden werden können. Gleichzeitig kann bei einem Abfliegen der Route 82

10 ein höhere Messgenauigkeit erreicht werden, da durch den Verlauf der Route 82 zumindest Teilbereiche der Oberfläche 65 mehrfach überflogen und somit vermessen werden können. Beide Flugrouten 81,82 können auf Grundlage eines Oberflächenmodells eines zu vermessenden Objekts

15 bestimmt und je nach Messanforderung optimiert werden. Überdies kann wie oben beschrieben eine Korrektur bzw. Anpassung der jeweiligen Flugroute 81,82 in Abhängigkeit eines, insbesondere fortlaufend, bestimmten Messabstands zwischen Fluggerät 20 und Objektoberfläche 65 und/oder in

20 Abhängigkeit von während der Flugbewegung erfassten Hindernissen erfolgen.

Patentansprüche

1. Vermessungssystem (10) zur Bestimmung von 3D-Koordinaten, insbesondere von einer Vielzahl von 3D-Koordinaten, von Messpunkten einer Objektoberfläche (65), insbesondere eines industriellen Erzeugnisses, in einem äusseren Objektkoordinatensystem mit
- einer auf dem Triangulationsprinzip basierenden optischen Abtastvorrichtung (21,21a,21b,21c) zur, insbesondere punkweisen, optischen Vermessung der Messpunkte der Objektoberfläche (65) und zur Bestimmung von inneren Messpunktkoordinaten in einem inneren Abtastkoordinatensystem,
 - einer Referenzierungsanordnung (30,30a,30b,70a,70b) zur Erzeugung von Referenzierungsinformationen zur Referenzierung der inneren Messpunktkoordinaten in dem äusseren Objektkoordinatensystem und
 - einer Auswerteeinheit (34) zur Bestimmung der 3D-Koordinaten der Messpunkte im äusseren Objektkoordinatensystem in Abhängigkeit der inneren Messpunktkoordinaten und der Referenzierungsinformationen, sodass die inneren Messpunktkoordinaten als 3D-Koordinaten in dem äusseren Objektkoordinatensystem, insbesondere als Punktwolke, vorliegen,
- gekennzeichnet durch**
- ein die Abtastvorrichtung (21,21a,21b,21c) tragendes unbemanntes, steuerbares, auto-mobiles Fluggerät (20), insbesondere wobei das Fluggerät (20) derart ausgebildet ist, dass das Fluggerät (20) schwebend ausrichtbar und bewegbar ist, und

- eine derart konfigurierte Steuereinheit (40), dass das Fluggerät (20)
 - unter Berücksichtigung von mittels der Abtastvorrichtung (21,21a,21b,21c) jeweils aktuell bestimmten inneren Messpunktkoordinaten und/oder
 - unter Berücksichtigung von einer durch ein digitales Modell vordefinierten Objektoberfläche entlang einer durch das digitale Modell definierten Flugroute (81,82)
- automatisch gesteuert relativ zur Objektoberfläche (65) unter Einhaltung eines vordefinierten Messabstandsbereichs, insbesondere Messabstands, bewegt wird.
2. Vermessungssystem (10) nach Anspruch 1, **dadurch gekennzeichnet**, dass die Steuereinheit (40) derart konfiguriert ist, dass das Fluggerät (20) in Abhängigkeit einer mittels der Referenzierungsanordnung (30,30a,30b,70a,70b) bestimmbaren, insbesondere fortlaufend bestimmbaren, Vermessposition und Vermessausrichtung der Abtastvorrichtung (21,21a,21b,21c) und/oder eines mittels der Abtastvorrichtung (21,21a,21b,21c) bestimmbaren Vermessabstands zur Objektoberfläche (65) automatisch gesteuert relativ zur Objektoberfläche (65) bewegbar und ausrichtbar ist, und/oder eine Position und/oder ein Sollverlauf der Objektoberfläche (65) vordefinierbar, insbesondere durch das digitale Modell, insbesondere CAD-Modell, vorgebbar, ist, insbesondere wobei auf Basis der vordefinierten Objektoberfläche (65) jeweilige Oberflächensollkoordinaten mit den jeweiligen

3D-Koordinaten vergleichbar sind und insbesondere wobei die Referenzierungsanordnung (30,30a,30b,70a,70b) durch eine Referenzierung vordefinierter Referenzpunkte (61) zur Objektoberfläche (65) referenzierbar ist, und/oder
5 die Abtastvorrichtung (21,21a,21b,21c) eine optische Scannvorrichtung, wobei bei der Bewegung des Fluggeräts (20) Scannstreifen erzeugbar sind, und/oder ein Bild-Sequenzen verwendendes Messsystem zur Bestimmung der Messpunktkoordinaten aufweist,
10 insbesondere wobei die Abtastvorrichtung (21,21a,21b,21c) einen Linienscanner, einen Streifenprojektionsscanner und/oder eine Kamera aufweist.

15 3. Vermessungssystem (10) nach Anspruch 2, **dadurch gekennzeichnet**, dass die Flugroute (81,82) in Abhängigkeit der Oberflächenposition und des Oberflächen Sollverlaufs, insbesondere automatisch, bestimmbar ist,
20 insbesondere wobei die Flugroute (81,82) und/oder eine Fluggeschwindigkeit, hinsichtlich eines Scannwegs, einer Scannzeit, einer Scanngenauigkeit, einer Bewegungsstabilität des Fluggeräts (20), einer
25 Positions- und Ausrichtungsbestimmung des Fluggeräts (20) und/oder einer Kollisionsvermeidung, insbesondere wobei ein Abstand mittels Abstandsmesssensor zu einem Gegenstand, insbesondere zu einem Hindernis, bestimmbar ist, optimierbar sind,
30 insbesondere wobei die Scannstreifen in Abhängigkeit der Flugroute (81,82) zumindest teilweise überlappbar sind, wodurch

- die Scanngenauigkeit, der Scannweg und die Scannzeit einstellbar sind und/oder
- die Bewegung und Ausrichtung des Fluggeräts (20) und/oder der Abtastvorrichtung (21,21a,21b,21c) mittels einer Analyse eines Überlappungsbereichs der Scannstreifen, insbesondere durch Bildverarbeitung, bestimmbar und/oder justierbar sind.

4. Vermessungssystem (10) nach einem der Ansprüche 2 oder 3,
dadurch gekennzeichnet, dass
die Referenzierungsanordnung (30,30a,30b,70a,70b) aufweist
- eine Positionsbestimmungsanordnung, die derart ausgestaltet ist, dass die äussere Vermessposition der Abtastvorrichtung (21,21a,21b,21c) in Bezug zum Objektkoordinatensystem bestimmbar ist, und/oder
 - eine Ausrichtungsbestimmungsanordnung, die derart ausgestaltet ist, dass die Vermessausrichtung der Abtastvorrichtung (21,21a,21b,21c) in Bezug zum Objektkoordinatensystem bestimmbar ist, insbesondere wobei
die Vermessposition und die Vermessausrichtung der Abtastvorrichtung (21,21a,21b,21c) durch ein bekanntes Positionsverhältnis und Ausrichtungsverhältnis vom Fluggerät (20) zur Abtastvorrichtung (21,21a,21b,21c) bestimmbar ist, insbesondere wobei eine Fluggerätposition und eine Fluggerätausrichtung durch die Referenzierungsanordnung (30,30a,30b,70a,70b) bestimmbar sind.

5. Vermessungssystem (10) nach einem der Ansprüche 1 bis 4,

dadurch gekennzeichnet, dass

- die Abtastvorrichtung (21,21a,21b,21c) und/oder das
5 Fluggerät (20) einen Reflektor (23) aufweist,
- die Referenzierungsanordnung (30,30a,30b,70a,70b) ein
 geodätisches Vermessungsgerät, insbesondere
 Totalstation oder Lasertracker (30,30a,30b), aufweist
 mit mindestens
 - 10 ▫ einer Strahlungsquelle zur Erzeugung eines
 optischen Messstrahls (33,33a,33b) zur
 Entfernungsmessung,
 - einer eine Stehachse definierenden Basis,
 - einer Strahlenkeinheit (32,32a,32c) zur Emission
15 des Messstrahls (33,33a,33b) und zum Empfang von
 zumindest einem Teil des am Reflektor (23)
 reflektierten Messstrahls, wobei die
 Strahlenkeinheit (32,32a,32c) zur Ausrichtung
 einer optischen Zielachse um die Stehachse und eine
20 im Wesentlichen orthogonal zur Stehachse stehende
 Neigungsachse relativ zur Basis motorisiert
 schwenkbar ist,
 - Winkelmessfunktionalität zur hochpräzisen Erfassung
 der Ausrichtung der Zielachse, und
 - 25 ▫ Auswertemitteln zur Datenspeicherung und Steuerung
 der Ausrichtung der Strahlenkeinheit (32,32a,32b),
 und
- der Messstrahl (33,33a,33b) auf den Reflektor (23),
 insbesondere fortlaufend, ausrichtbar ist, sodass die
30 Vermessposition der
 Abtastvorrichtung (21,21a,21b,21c) und/oder eine
 Fluggerätposition bestimmbar ist,

insbesondere wobei

- ein zu der Abtastvorrichtung (21,21a,21b,21c) und/oder zu dem Fluggerät (20) übermittelbares Signal (35) aufweist
- 5 ▪ eine Positionsinformation, wobei die Positionsinformation in einer ersten dem Fluggerät (20) zugeordneten Verarbeitungseinheit in Steuerungsdaten zur Steuerung des Fluggeräts (20) umsetzbar ist, oder
- 10 ▪ die Steuerungsdaten zur Steuerung des Fluggeräts (20), wobei die Steuerungsdaten mittels einer zweiten der Referenzierungsanordnung (30,30a,30b,70a,70b) zugeordneten Verarbeitungseinheit aus der
- 15 Positionsinformation ermittelbar sind, und/oder
- die Referenzierungsanordnung (30,30a,30b,70a,70b) mindestens einen GNSS-Satelliten aufweist, insbesondere repräsentiert durch GPS, GLONASS oder
- 20 Galileo, wobei der GNSS-Satellit GNSS-Signale bereitstellt, und
- die Abtastvorrichtung (21,21a,21b,21c) und/oder das Fluggerät eine Empfangseinheit (26), insbesondere eine GNSS-Antenne, aufweisen, sodass die GNSS-Signale
- 25 empfangbar und die Vermessposition der Abtastvorrichtung (21,21a,21b,21c) aus den empfangenen GNSS-Signalen bestimmbar sind, insbesondere wobei
- die Referenzierungsanordnung (30,30a,30b,70a,70b) ein
- 30 Pseudo-Satelliten-Modul (70a,70b) zur Aussendung von Positionierungssignalen (71) aufweist und

- die Empfangseinheit (26) der
Abtastvorrichtung (21,21a,21b,21c) und/oder des
Fluggeräts (20) derart ausgebildet ist, dass die
Positionierungssignale (71) empfangbar und die
5 Vermessposition und/oder die Vermessausrichtung der
Abtastvorrichtung (21,21a,21b,21c) aus den
empfangenen Positionierungssignalen (71) bestimmbar
sind.
- 10 6. Vermessungssystem nach einem der Ansprüche 1 bis 5,
dadurch gekennzeichnet, dass
die Referenzierungsanordnung (30,30a,30b,70a,70b)
- eine der Abtastvorrichtung (21,21a,21b,21c) und/oder
dem Fluggerät (20) zugeordnete Sensoreinheit (27) zur
15 Bestimmung der Vermessausrichtung und/oder der
Vermessposition der
Abtastvorrichtung (21,21a,21b,21c) aufweist,
insbesondere einen Neigungssensor, ein Magnetometer,
einen Beschleunigungssensor, einen Drehratensensor
20 und/oder ein Geschwindigkeitssensor,
und/oder
 - die Abtastvorrichtung (21,21a,21b,21c) und/oder das
Fluggerät (20) eine die Vermessausrichtung angegebende
Markierung (24) aufweist, insbesondere ein
25 definiertes Muster, ein Pseudo-Random-Pattern, einen
Barcode und/oder eine Leuchtdiode, und
 - die Referenzierungsanordnung (30,30a,30b,70a,70b)
eine Erfassungseinheit (31,31a,31b) aufweist,
insbesondere Kamera, zur Erfassung der
30 Markierung (24) und zur Bestimmung der
Vermessausrichtung der

Abtastvorrichtung (21,21a,21b,21c) aus der Lage und
Anordnung der Markierung (24),
und/oder
die Referenzierungsanordnung (30,30a,30b,70a,70b) eine
5 Entfernungs-Bilderfassungseinheit aufweist,
insbesondere RIM-Kamera, zur Erfassung eines Bildes des
Fluggeräts (20), wobei eine Kontur und/oder bild-punkt-
abhängige Abstandsdaten zum Fluggerät (20) aus dem Bild
ableitbar sind und daraus die Vermessausrichtung
10 und/oder die Vermessposition bestimmbar sind
und/oder
das Fluggerät (20) eine Umgebungserfassungseinheit,
insbesondere eine Kamera, zur Erfassung einer in einer
Messumgebung angeordneten Positionsmarkierung aufweist,
15 insbesondere eines definierten Musters oder eines
Pseudo-Random-Patterns, wobei aus einer Lage und
Orientierung der auf einem Bild erfassten
Positionsmarkierung die Bestimmung der
Vermessausrichtung und/oder der Vermessposition
20 durchführbar ist.

7. Verfahren zum Bestimmen von 3D-Koordinaten,
insbesondere von einer Vielzahl von 3D-Koordinaten, von
Messpunkten einer Objektoberfläche (65), insbesondere
25 eines industriellen Erzeugnisses, in einem äusseren
Objektkoordinatensystem mit
- einem, insbesondere punkweisen, räumlich
versetzbaren, lokalen, auf dem Triangulationsprinzip
basierenden, optischen Abtasten der Messpunkte der
30 Objektoberfläche (65) und Bestimmen von lokalen
Messpunktkoordinaten in einem inneren
Abtastkoordinatensystem,

- einem Erzeugen von Referenzierungsinformationen, insbesondere einer äusseren Vermessposition und Vermessausrichtung, zum Referenzieren der lokalen Messpunktkoordinaten in dem äusseren Objektkoordinatensystem und
 - einem Bestimmen der 3D-Koordinaten der Messpunkte im äusseren Objektkoordinatensystem in Abhängigkeit der lokalen Messpunktkoordinaten und der Referenzierungsinformationen, sodass die lokalen Messpunktkoordinaten als 3D-Koordinaten in dem äusseren Objektkoordinatensystem, insbesondere als Punktwolke, vorliegen, **dadurch gekennzeichnet, dass**
 - ein Versetzen des lokalen Abtastens durch eine unbemanntes, steuerbares, auto-mobiles Fluggerät (20) erfolgt, insbesondere wobei das Fluggerät (20) schwebend ausgerichtet und bewegt wird, und
 - das Fluggerät (20)
 - unter Berücksichtigung von jeweils aktuell bestimmten inneren Messpunktkoordinaten und/oder
 - unter Berücksichtigung von einer durch ein digitales Modell vordefinierten Objektoberfläche entlang einer durch das digitale Modell definierten Flugroute (81,82)
8. Verfahren zum Bestimmen von 3D-Koordinaten nach Anspruch 7
- dadurch gekennzeichnet, dass**

das Fluggerät (20) in Abhängigkeit der, insbesondere fortlaufend bestimmten, äusseren Vermessposition und äusseren Vermessausrichtung und eines Vermessabstands zur Objektoberfläche (65) automatisch gesteuert relativ zur Objektoberfläche (65) bewegt und ausgerichtet wird, und/oder eine Position und/oder ein Sollverlauf der Objektoberfläche (65) vordefiniert wird, insbesondere durch ein digitales Modell, insbesondere CAD-Modell, vorgegeben wird, insbesondere wobei auf Basis der vordefinierten Objektoberfläche (65) jeweilige Oberflächensollkoordinaten mit den jeweiligen 3D-Koordinaten verglichen werden und insbesondere wobei die Referenzierungsanordnung (30, 30a, 30b, 70a, 70b) durch ein Referenzieren vordefinierter Referenzpunkte (61) zur Objektoberfläche (65) referenziert wird, und/oder das Abtasten der Messpunkte optisch scannend, insbesondere mit einer Scannvorrichtung (21, 21a, 21b, 21c), wobei Scannstreifen erzeugt werden, und/oder optisch mit einem Bild-Sequenzen verwendenden Messsystem zum Bestimmen der Messpunktkoordinaten erfolgt.

9. Verfahren zum Bestimmen von 3D-Koordinaten nach Anspruch 8

dadurch gekennzeichnet, dass die Flugroute (81, 82) in Abhängigkeit der Oberflächenposition und des Oberflächenverlaufs, insbesondere automatisch, bestimmt wird, insbesondere wobei die Flugroute (81, 82) und/oder eine Fluggeschwindigkeit, hinsichtlich eines Scannwegs,

einer Scannzeit, einer Scanngenauigkeit, einer Bewegungsstabilität des Fluggeräts (20), einer Positions- und Ausrichtungsbestimmung des Fluggeräts (20) und/oder einer Kollisionsvermeidung, insbesondere wobei ein Abstand zu einem Gegenstand, insbesondere zu einem Hindernis, bestimmt wird, optimiert wird, insbesondere wobei die Scannstreifen in Abhängigkeit der Flugroute (81,82) zumindest teilweise überlappt werden, wodurch

- die Scanngenauigkeit, der Scannweg und die Scannzeit eingestellt wird und/oder,
- die Bewegung und Ausrichtung des Fluggeräts (20) und/oder der Vermessausrichtung mittels einer Analyse eines Überlappbereichs der Scannstreifen, insbesondere durch Bildverarbeiten, bestimmt und/oder justiert werden.

10. Verfahren zum Bestimmen von 3D-Koordinaten nach einem der Ansprüche 8 oder 9

dadurch gekennzeichnet, dass

im Rahmen des Verfahrens Positionierungssignale (71), insbesondere von Pseudo-Satelliten (70a,70b) bereitgestellte Signale und/oder GNSS-Signale, empfangen werden, insbesondere wobei die GNSS-Signale repräsentiert werden durch GPS-, GLONASS- oder Galileo-Signale, und die äussere Vermessposition aus den empfangenen Positionierungssignalen (71) bestimmt wird, und/oder

das Bestimmen der äusseren Vermessposition mittels eines, insbesondere am Fluggerät (20), reflektierten Messstrahls (33,33a,33b) erfolgt, und/oder

- das Bestimmen der Vermessausrichtung in Nick-, Roll- und Gierrichtung erfolgt, insbesondere wobei das Bestimmen mittels einer internen, dem Fluggerät (20) zugeordneten Sensoreinheit (27), insbesondere mittels
- 5 Neigungssensor, Magnetometer, Beschleunigungssensor, Drehratensensor und/oder Geschwindigkeitssensor erfolgt und/oder
- das Bestimmen der Vermessausrichtung mittels Zusammenwirken
- 10 • einer dem Fluggerät (20) zugeordneten, die Vermessausrichtung angegebenden Markierung (24), insbesondere eines definierten Musters, eines Pseudo-Random-Patterns, eines Barcodes und/oder einer Leuchtdiode, und
- 15 • einem Erfassen, insbesondere mittels Kamera, der Markierung (24) zum Bestimmen der Vermessausrichtung aus einer Lage und Anordnung der Markierung (24) erfolgt.
- 20 11. Verfahren zum Bestimmen von 3D-Koordinaten nach einem der Ansprüche 8 bis 10
- dadurch gekennzeichnet, dass**
- die Vermessausrichtung parallel, insbesondere selbsttätig, zur Lotrichtung und/oder definiert relativ
- 25 zur Fluggerätausrichtung ausgerichtet wird, insbesondere durch eine kardanische Aufhängung und/oder durch Ausrichtmittel zum definierten Ausrichten der Vermessausrichtung, insbesondere wobei ein Schwenken in zwei, insbesondere in drei, Achsen erfolgt,
- 30 und/oder
- Informationen und/oder Steuerbefehle, insbesondere Objektdaten, in das Fluggerät (20) eingegeben werden, und/oder Informationen, insbesondere die erzeugte

Punktwolke, insbesondere auf einem Display, ausgegeben werden.

12. Auto-mobiles, unbemanntes, steuerbares Fluggerät (20),
insbesondere Drohne, insbesondere wobei das
Fluggerät (20) schwebend ausrichtbar und bewegbar ist,
zur Verwendung in einem Vermessungssystem (10) nach
einem der Ansprüche 1 bis 6, wobei

- Steuerungsdaten zur Steuerung des Fluggeräts (20)
relativ zu einem äussere Objektkoordinatensystem
empfangbar sind und/oder
- die Steuerungsdaten zur Steuerung des Fluggeräts (20)
durch eine Verarbeitungseinheit (28) aus empfangbaren
Referenzierungsinformationen zur Bestimmung einer
Flugausrichtung und einer Flugposition des
Fluggeräts (20) ableitbar sind, insbesondere wobei
die Flugausrichtung durch eine dem Fluggerät (20)
zugeordnete Ausrichtungsbestimmungseinheit bestimmbar
ist,

dadurch gekennzeichnet, dass

- das Fluggerät (20) eine auf dem Triangulationsprinzip
basierende optische
Abtastvorrichtung (21,21a,21b,21c) zur, insbesondere
punktweisen, optischen Abtastung von Messpunkten
einer Objektoberfläche (65) und zur Bestimmung von
inneren Messpunktkoordinaten in einem inneren
Abtastkoordinatensystem trägt,
- die Verarbeitungseinheit (28) derart konfiguriert
ist, dass die inneren Messpunktkoordinaten im
äusseren Objektkoordinatensystem referenzierbar sind,
und

- eine Bestimmung von 3D-Koordinaten der Messpunkte im äusseren Objektkoordinatensystem aus den inneren Messpunktkoordinaten und aus der Referenzierung der inneren Messpunktkoordinaten durchführbar ist, sodass
5 die inneren Messpunktkoordinaten als 3D-Koordinaten in dem äusseren Objektkoordinatensystem, insbesondere als Punktwolke, vorliegen, und
 - die Steuerungsdaten zur Steuerung des Fluggeräts (20) derart konfiguriert sind, dass das Fluggerät (20)
10
 - unter Berücksichtigung von mittels der Abtastvorrichtung (21,21a,21b,21c) jeweils aktuell bestimmten inneren Messpunktkoordinaten und/oder
 - unter Berücksichtigung von einer durch ein digitales Modell vordefinierten Objektoberfläche
15 entlang einer durch das digitale Modell definierten Flugroute (81,82)
automatisch gesteuert relativ zur Objektoberfläche (65) unter Einhaltung eines vordefinierten Messabstandsbereichs, insbesondere
20 Messabstands, bewegt wird.
13. Fluggerät (20) nach Anspruch 12 zur Verwendung in einem Vermessungssystem (10) nach einem der Ansprüche 1 bis 6 **dadurch gekennzeichnet**, dass
25 die Steuerungsdaten derart konfiguriert sind, dass das Fluggerät (20) in Abhängigkeit der, insbesondere fortlaufend bestimmbar, Vermessposition und Vermessausrichtung und/oder eines mittels der Abtastvorrichtung (21,21a,21b,21c) bestimmbar
30 Vermessabstands zur Objektoberfläche (65) automatisch gesteuert relativ zur Objektoberfläche (65) bewegbar und ausrichtbar ist,

und/oder
die Abtastvorrichtung (21,21a,21b,21c) eine optische
Scannvorrichtung, wobei bei der Bewegung des
Fluggeräts (20) Scannstreifen erzeugbar sind, und/oder
5 ein Bild-Sequenzen verwendendes Messsystem zur
Bestimmung der Messpunktkoordinaten aufweist,
insbesondere wobei die
Abtastvorrichtung (21,21a,21b,21c) einen Linienscanner,
einen Streifenprojektionsscanner und/oder eine Kamera
10 aufweist,
und/oder
die Ausrichtungsbestimmungseinheit eine
Sensoreinheit (27) aufweist, insbesondere einen
Neigungssensor, ein Magnetometer, einen
15 Beschleunigungssensor, einen Drehratensensor und/oder
ein Geschwindigkeitssensor,
und/oder das Fluggerät (20) einen Abstandsmesssensor,
insbesondere Radar, zur Abstandsmessung zu einem
Gegenstand aufweist,
20 und/oder
das Fluggerät (20) zur definierten Ausrichtung,
insbesondere selbsttätig parallelen Ausrichtung zur
Lotrichtung, der Abtastvorrichtung (21,21a,21b,21c)
eine kardanische Aufhängung und/oder Ausrichtmittel zur
25 Ausrichtung der Abtastvorrichtung (21,21a,21b,21c)
aufweist, insbesondere wobei die
Abtastvorrichtung (21,21a,21b,21c) in zwei,
insbesondere in drei, Achsen schwenkbar ist,
und/oder
30 das Fluggerät (20) eine Eingabeeinheit, insbesondere
Tastatur, berührungssensitives Display,
Datenschnittstelle, zur Eingabe von Information
und/oder Steuerbefehlen, insbesondere von Objektdaten,

- und/oder eine Ausgabeeinheit, insbesondere Display, zur Ausgabe von Information, insbesondere der erzeugten Punktwolke,
- und/oder das Fluggerät (20) eine Fernbedienung zur Steuerung des Fluggeräts (20), insbesondere wobei die Fernbedienung ein Display zur Darstellung von Information und/oder der erzeugten Punktwolke aufweist, aufweist.
14. Verwendung eines unbemannten, steuerbaren, auto-mobilen Fluggeräts (20) zum Tragen einer auf dem Triangulationsprinzip basierenden optischen Abtastvorrichtung (21,21a,21b,21c) für ein Vermessungssystem (10) nach einem der Ansprüche 1 bis 6.
15. Computerprogrammprodukt, das auf einem maschinenlesbaren Träger gespeichert ist, oder Computer-Daten-Signal, verkörpert durch eine elektromagnetische Welle, mit Programmcode zur Durchführung des Verfahrens nach einem der Ansprüche 7 bis 11, insbesondere wenn das Programm in einer elektronischen Datenverarbeitungseinheit ausgeführt wird.

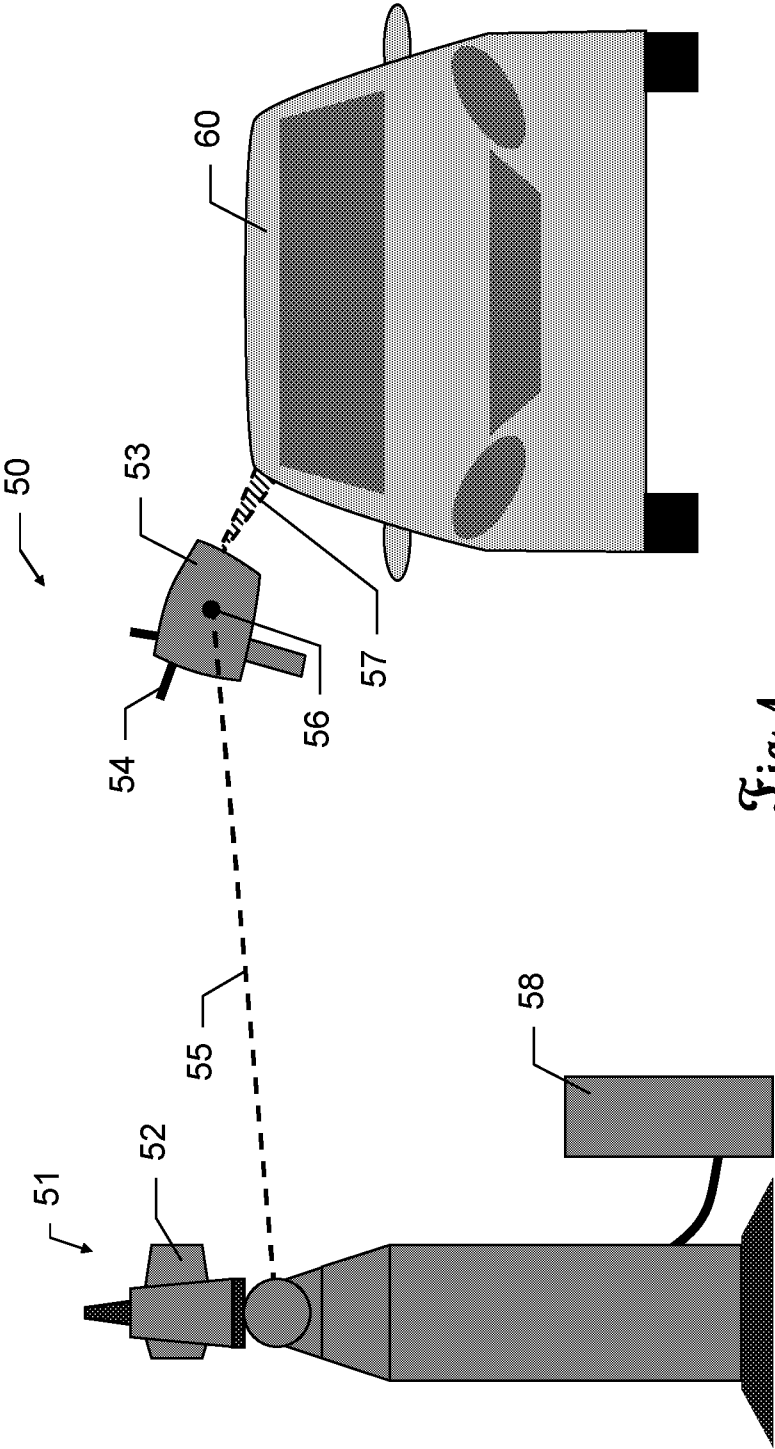


Fig. 1

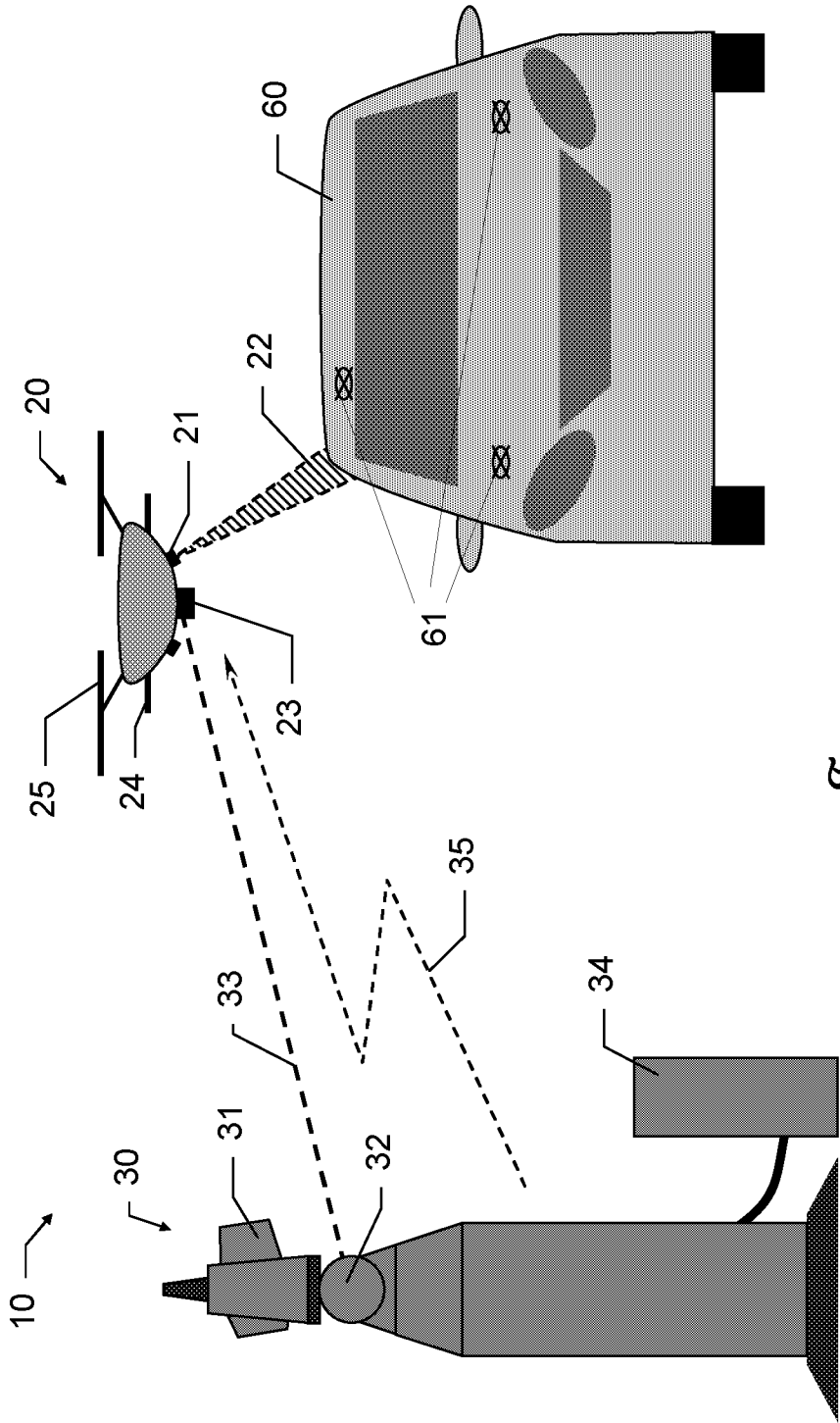


Fig. 2

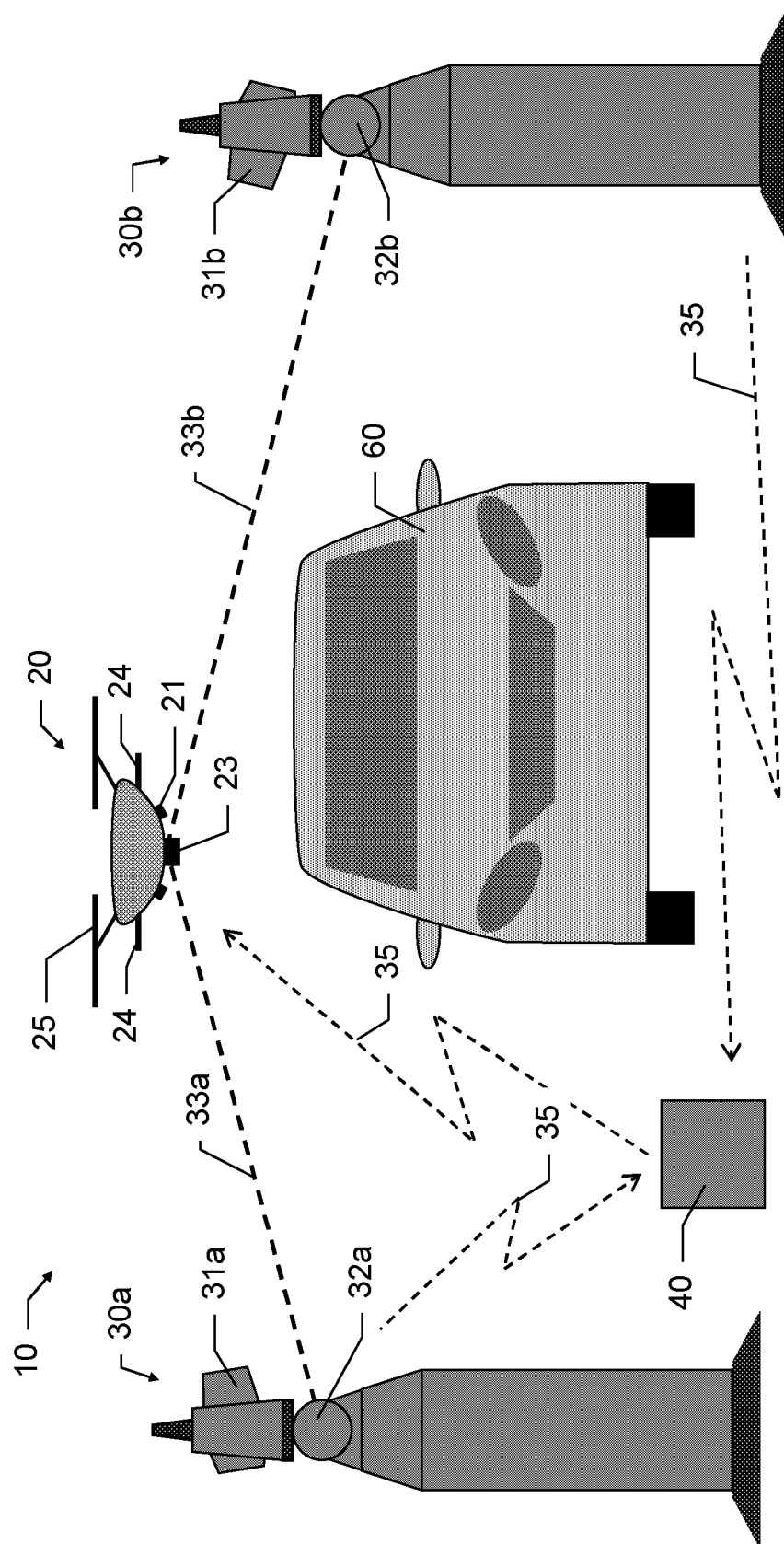


Fig. 3

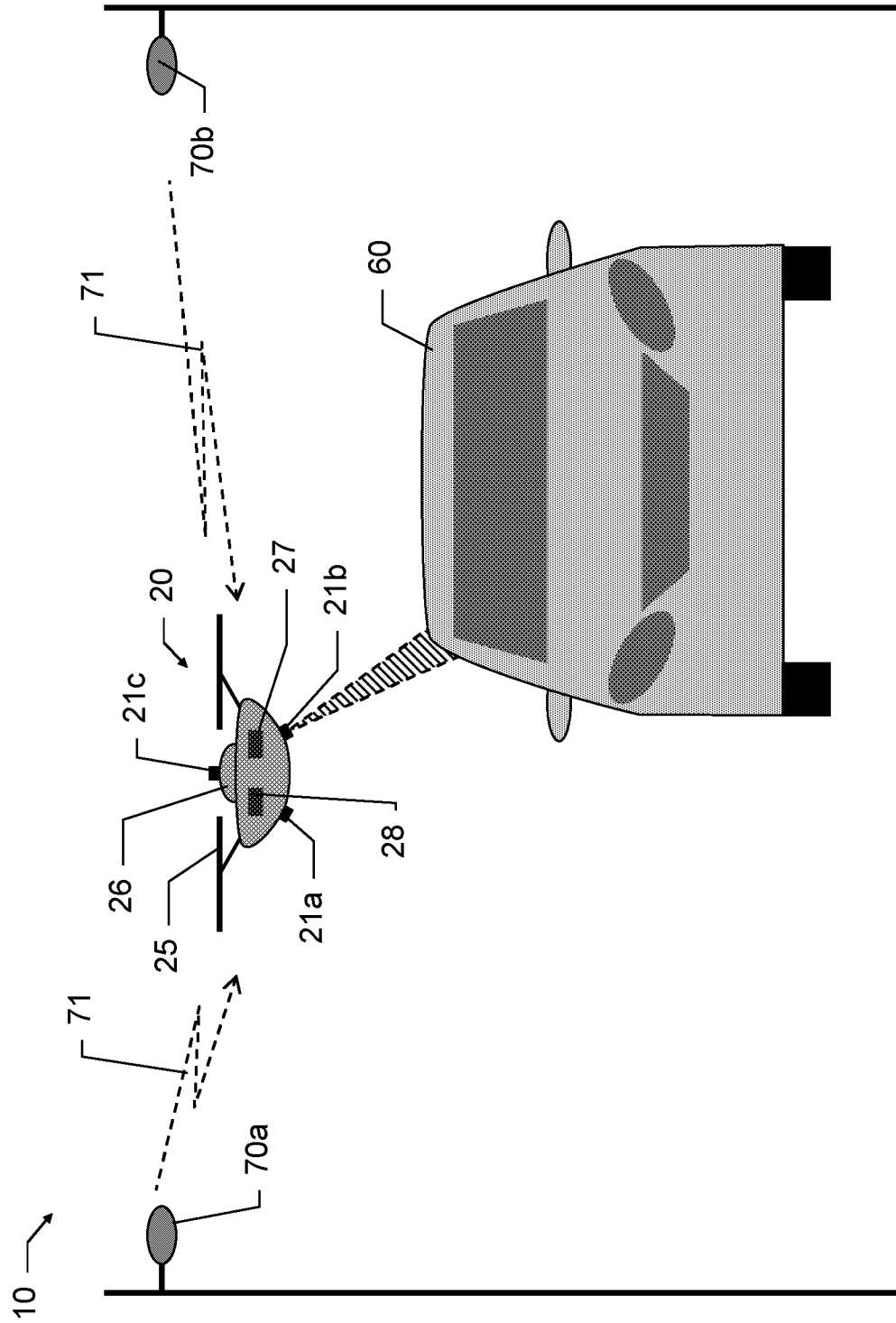


Fig. 4

5/5

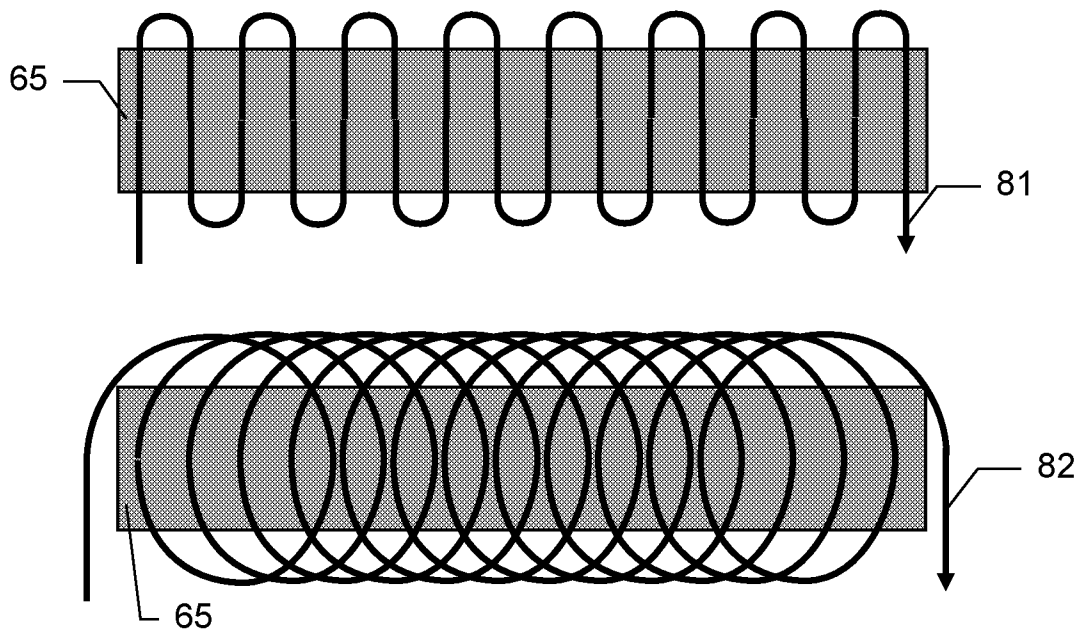


Fig. 5

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No
PCT/EP2012/056759

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER
INV. G01B21/04 B64C39/02
ADD.

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

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)
G01B B64C

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

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 46 781 A1 (STOTZ FEINMESSTECHNIK GMBH [DE]) 22 April 2004 (2004-04-22) paragraph [0018] paragraph [0018] - paragraph [0049] -----	1-15
A	EP 0 754 930 A2 (BAYERISCHE MOTOREN WERKE AG [DE]) 22 January 1997 (1997-01-22) the whole document -----	1-15
A	EP 2 023 077 A1 (LEICA GEOSYSTEMS AG [CH]) 11 February 2009 (2009-02-11) cited in the application paragraph [0027] - paragraph [0039]; figures 1-3 ----- -/-	1-15



Further documents are listed in the continuation of Box C.



See patent family annex.

* Special categories of cited documents :

"A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance

"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

8 May 2012

Date of mailing of the international search report

16/05/2012

Name and mailing address of the ISA/

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

Authorized officer

Beyfuß, Martin

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No
PCT/EP2012/056759

C(Continuation). DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT		
Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	DE 197 42 335 A1 (VER ENERGIEWERKE AG [DE]) 15 April 1999 (1999-04-15) column 2, line 12 - column 4, line 36; figures 1-6 -----	1-15
A	DE 196 33 686 A1 (FRAUNHOFER GES FORSCHUNG [DE]) 19 February 1998 (1998-02-19) cited in the application column 2, line 16 - column 2, line 44; figure 1 -----	1-15
A	DE 100 48 097 A1 (ZEISS CARL [DE]) 18 April 2002 (2002-04-18) paragraph [0025] - paragraph [0030]; figures 1,2 -----	1-15
E	WO 2012/049438 A1 (CRAMPTON STEPHEN JAMES [GB]) 19 April 2012 (2012-04-19) the whole document -----	1-5

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

Information on patent family members

International application No

PCT/EP2012/056759

Patent document cited in search report	Publication date	Patent family member(s)	Publication date
DE 10246781	A1	22-04-2004	AU 2003300454 A1 04-05-2004
			DE 10246781 A1 22-04-2004
			EP 1549907 A1 06-07-2005
			US 2006162175 A1 27-07-2006
			WO 2004033991 A1 22-04-2004
EP 0754930	A2	22-01-1997	DE 19526526 A1 23-01-1997
			EP 0754930 A2 22-01-1997
EP 2023077	A1	11-02-2009	CN 101363717 A 11-02-2009
			EP 2023077 A1 11-02-2009
			EP 2402710 A2 04-01-2012
DE 19742335	A1	15-04-1999	NONE
DE 19633686	A1	19-02-1998	NONE
DE 10048097	A1	18-04-2002	DE 10048097 A1 18-04-2002
			EP 1322905 A1 02-07-2003
			WO 0227264 A1 04-04-2002
WO 2012049438	A1	19-04-2012	NONE

A. KLASSIFIZIERUNG DES ANMELDUNGSGEGENSTANDES
 INV. G01B21/04 B64C39/02
 ADD.

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

B. RECHERCHIERTE GEBIETE

Recherchierter Mindestprüfstoff (Klassifikationssystem und Klassifikationssymbole)
 G01B B64C

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

C. ALS WESENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN

Kategorie*	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe der in Betracht kommenden Teile	Betr. Anspruch Nr.
X	DE 102 46 781 A1 (STOTZ FEINMESSTECHNIK GMBH [DE]) 22. April 2004 (2004-04-22) Absatz [0018] Absatz [0018] - Absatz [0049] -----	1-15
A	EP 0 754 930 A2 (BAYERISCHE MOTOREN WERKE AG [DE]) 22. Januar 1997 (1997-01-22) das ganze Dokument -----	1-15
A	EP 2 023 077 A1 (LEICA GEOSYSTEMS AG [CH]) 11. Februar 2009 (2009-02-11) in der Anmeldung erwähnt Absatz [0027] - Absatz [0039]; Abbildungen 1-3 ----- -/-	1-15

☒ 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" frühere Anmeldung oder Patent, die bzw. das jedoch erst am oder nach dem internationalen Anmeldedatum veröffentlicht worden ist

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

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

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

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

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

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

"&" Veröffentlichung, die Mitglied derselben Patentfamilie ist

Datum des Abschlusses der internationalen Recherche

8. Mai 2012

Absendedatum des internationalen Recherchenberichts

16/05/2012

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

Bevollmächtigter Bediensteter

Beyfuß, Martin

C. (Fortsetzung) ALS WESENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN		
Kategorie*	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe der in Betracht kommenden Teile	Betr. Anspruch Nr.
A	DE 197 42 335 A1 (VER ENERGIEWERKE AG [DE]) 15. April 1999 (1999-04-15) Spalte 2, Zeile 12 - Spalte 4, Zeile 36; Abbildungen 1-6 -----	1-15
A	DE 196 33 686 A1 (FRAUNHOFER GES FORSCHUNG [DE]) 19. Februar 1998 (1998-02-19) in der Anmeldung erwähnt Spalte 2, Zeile 16 - Spalte 2, Zeile 44; Abbildung 1 -----	1-15
A	DE 100 48 097 A1 (ZEISS CARL [DE]) 18. April 2002 (2002-04-18) Absatz [0025] - Absatz [0030]; Abbildungen 1,2 -----	1-15
E	WO 2012/049438 A1 (CRAMPTON STEPHEN JAMES [GB]) 19. April 2012 (2012-04-19) das ganze Dokument -----	1-5

INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Angaben zu Veröffentlichungen, die zur selben Patentfamilie gehören

Internationales Aktenzeichen

PCT/EP2012/056759

Im Recherchenbericht angeführtes Patentdokument	Datum der Veröffentlichung	Mitglied(er) der Patentfamilie	Datum der Veröffentlichung
DE 10246781	A1	22-04-2004	AU 2003300454 A1 04-05-2004
			DE 10246781 A1 22-04-2004
			EP 1549907 A1 06-07-2005
			US 2006162175 A1 27-07-2006
			WO 2004033991 A1 22-04-2004
EP 0754930	A2	22-01-1997	DE 19526526 A1 23-01-1997
			EP 0754930 A2 22-01-1997
EP 2023077	A1	11-02-2009	CN 101363717 A 11-02-2009
			EP 2023077 A1 11-02-2009
			EP 2402710 A2 04-01-2012
DE 19742335	A1	15-04-1999	KEINE
DE 19633686	A1	19-02-1998	KEINE
DE 10048097	A1	18-04-2002	DE 10048097 A1 18-04-2002
			EP 1322905 A1 02-07-2003
			WO 0227264 A1 04-04-2002
WO 2012049438	A1	19-04-2012	KEINE