1) Initialisieren und Kalibrieren aller Sensoren und Aktoren

2) Demonstrationsablauf

2.1) IFP — Objektdetektion und Darstellung:

- Auffinden des Objektes
- Übersichtsbild
- Detektion der Löcher
- Grobkoordinaten des Objektes und der Löcher --> IPE

2.2) IPE — Vielparameteraufnahme zur Detailvermessung:

- Zoom auf 4 Löcher
- Genaue Vermessung eines Loches: 4 Aufnahmen mit unterschiedlicher

ITO — Richtungsbeleuchtung (<--> ITO) zur Schattenunterdrückung

- Randkonturkoordinaten und/oder unkorrigierte Bilder und das korrigierte Bild zur Darstellung --> IFP
- Zoom auf eine Zunge

2.3) IFP,ITO — 3D-Vermessung:

IFP — - 3D Bruchlinienvermessung; Koordinaten der Bruchkanten --> ITO

ITO — Vermessung des Zungenabstandes

ITO — - Aufnahme eines Referenzmodells eines Objektteils --> IFP

IFP — - Einfelderung zweier Teilaufnahmen: Matchen und gemeinsamen 3D-Darstellung

ITO — - Detektion von Toleranzabweichungen in z-Koordinaten (Dellendetektion)