

Изобретение касается способа бесконтактного динамического определения профиля (P) твердого тела (1, 1a), при котором по меньшей мере один созданный лазерным устройством (2), расширенный по меньшей мере до одной линейной световой полосы (3) световой луч проецируют на подвижную поверхность твердого тела (1) и отраженный от поверхности твердого тела (1, 1a) свет (RL) фокусируют в устройстве (5) отображения, оптическая ось которого расположена под постоянным триангуляционным углом к направлению проекции лазерного устройства (2) и на постоянном базовом расстоянии (B) от лазерного устройства (2), и с высокой сравнительно со скоростью (v) движения твердого тела (1) частотой регистрируют с помощью поверхностного светоприемника (6), после чего по сигналам, которые подаются светоприемником (6), в зависимости от триангуляционного угла и базового расстояния (B) с помощью тригонометрических отношений и в связи с определяемыми соответственно скорости (v) движения твердого тела (1, 1a) поправочными значениями в устройстве обработки данных получают измеренные значения профиля (P), которые сохраняют в устройстве обработки данных в виде профилограммы (PG).