

Винахід стосується способу безконтактного динамічного визначення профілю (P) твердого тіла (1, 1a), при якому щонайменше один створений лазерним пристроєм (2), розширений щонайменше до однієї лінійної світлової смуги (3) світловий промінь проєктують на рухому поверхню твердого тіла (1) і відбите від поверхні твердого тіла (1, 1a) світло (RL) фокусують у пристрої (5) відображення, оптична вісь якого розташована під постійним тріангуляційним кутом до напрямку проєкції лазерного пристрою (2) і на постійній базовій відстані (B) від лазерного пристрою (2), і з високою порівняно зі швидкістю (v) руху твердого тіла (1) частотою реєструють за допомогою поверхневого світлоприймача (6), після чого за сигналами, що подаються світлоприймачем (6), залежно від тріангуляційного кута і базової відстані (B) за допомогою тригонометричних відношень й у зв'язку з визначуваними відповідно до швидкості (v) руху твердого тіла (1, 1a) поправковими значеннями у пристрої обробки даних отримують виміряні значення профілю (P), які зберігають у пристрої обробки даних у вигляді профілограми (PG).