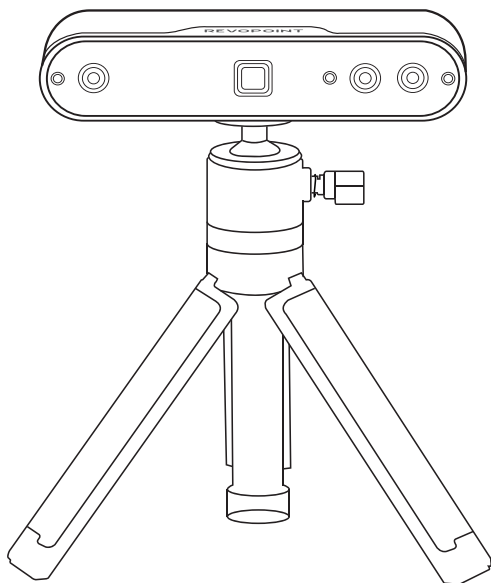


# INSPIRE 3Dスキャナー

クイックスタートガイド V1.0



**REVOPOINT**

# 目次

INSPIREについて	02
パッケージ内容	02
ソフトウェアのダウンロード	03
スキャナーの接続	03
USB経由でパソコンと接続	03
Wi-Fi 経由でスマートフォンと接続	05
モニターテーブルの接続	07
スキャンの準備	08
Revo Scan 5について	09
スキャンワークフロー	09
後処理	12
モデルのエクスポート	12
オンラインサポート	13

## INSPIREについて

赤外線補助照明

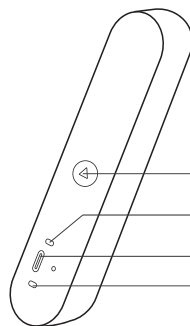
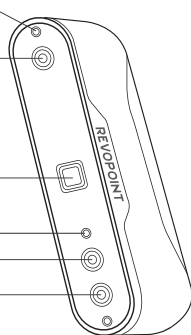
Depthカメラ

投光器

LED補助照明

RGBカメラ

Depthカメラ



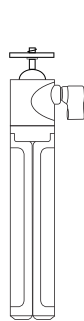
開始/停止ボタン

電源インジケータ

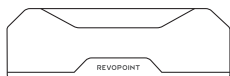
Type-C ポート

接続インジケータ

## パッケージ内容



三脚



INSPIRE 3Dスキャナー



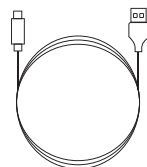
Type-C変換アダプター



ミニターンテーブル



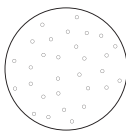
ターンテーブル用  
USBケーブル



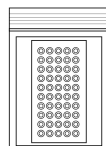
USB Type-Cケーブル



キャリブレーションボード



マーカーパッド

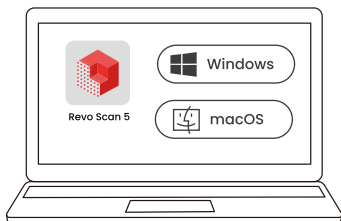


マーカー、  
マジックマット



サンプル彫像

## ソフトウェアのダウンロード



ダウンロードセンター

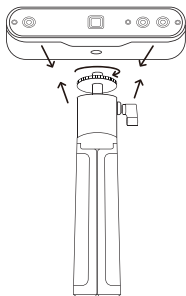
[www.revopoint3d.com/download/](http://www.revopoint3d.com/download/)



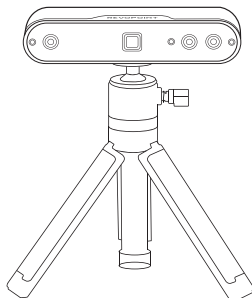
## スキャナーの接続

USB経由でパソコンと接続

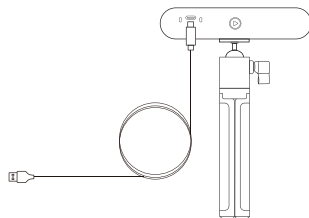
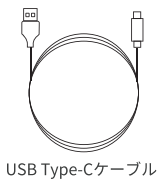
1



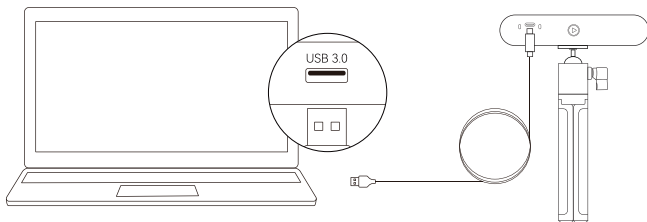
2



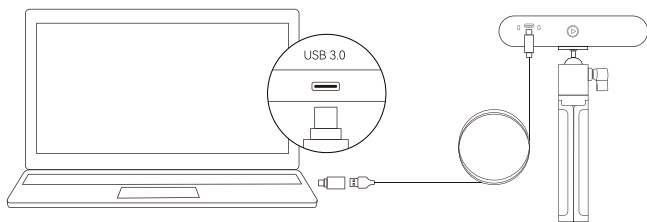
### 3



### 4

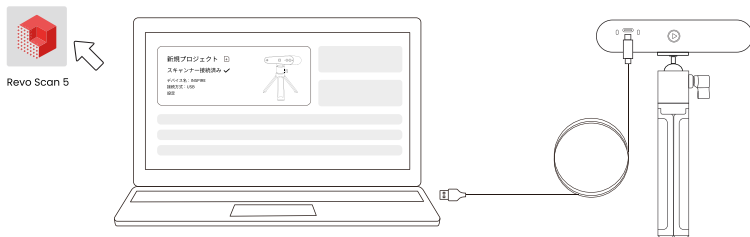


またはType-C変換アダプターを使用



- INSPIREをUSB 3.0以上のポートに接続してください（USB 2.0では十分な動作電力を供給できません）。そのUSB 3.0ポートが破損または摩耗しておらず、出力が最小電力要件（5V/1A）を満たしていることを確認してください。
- パソコンにType-Aポートがない場合、Type-C変換アダプターを使用してください。
- スキャナーが起動されると、電源インジケーターが緑に点灯します。

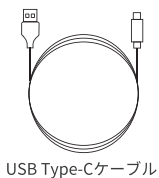
## 5



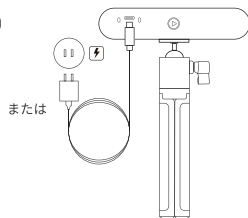
- ・ Revo Scan 5を起動して、スキャナーが接続されているかを確認します。
- Wi-Fi経由でINSPIREをパソコンとの接続について、Revopointの公式ウェブサイトに関連するユーザーマニュアルを参照してください。

## Wi-Fi 経由でスマートフォンと接続

## 1



## 2



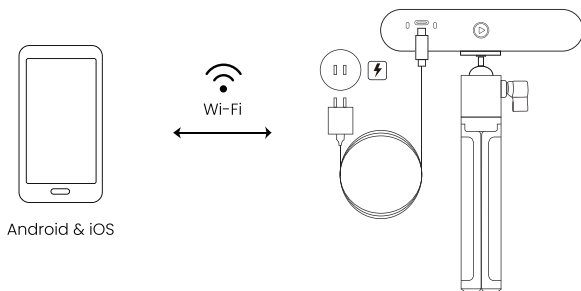
- ・ Wi-Fi接続の場合、スキャナーはモバイルバッテリーやコンセントに接続する必要があります。USBモードと認識される可能性があるため、パソコンに接続しないでください。
- ・ モバイルバッテリーは別売りです。ご自分のモバイルバッテリー（5V/1A規格）を使用するか、コンセントで給電することもできます。
- ・ スキャナーが起動されると、電源インジケータは緑に点灯します。

### 3

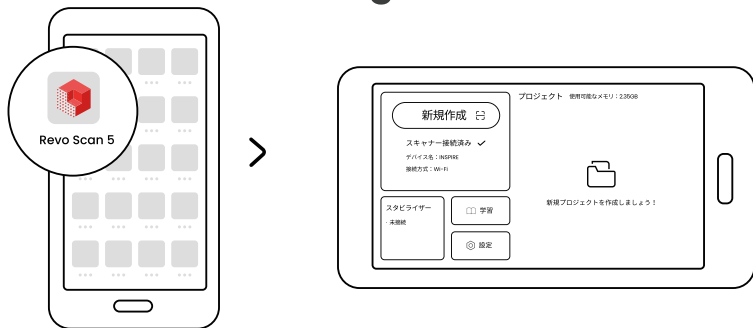


- スマートフォンのWi-Fi設定を開き、ネットワーク一覧にて「INSPIRE-REVO-XXXXXXX」のWi-Fi名を検索し接続します（パスワード不要）。
- スキャナーが接続されるまで数秒間待ちます。

### 4

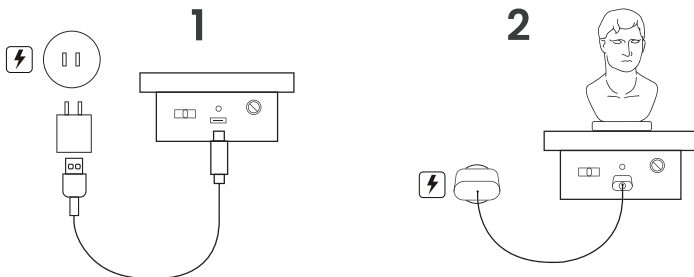


## 5



- Wi-Fi接続は、AndroidとiOSスマートフォンの両方に対応しています。
- USB経由でINSPIREをスマートフォンとの接続について、Revopointの公式ウェブサイトに関連するユーザーマニュアルを参照してください。

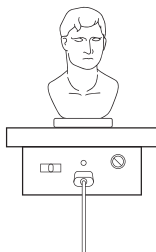
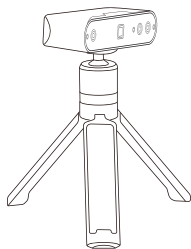
## モニターテーブルの接続



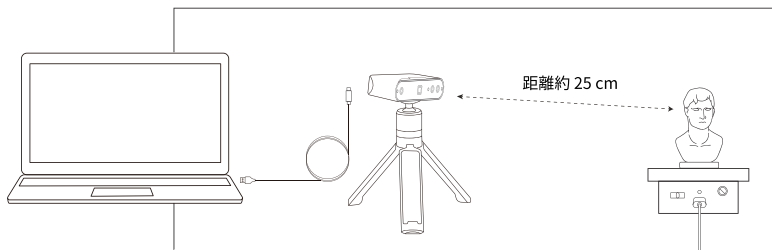
- ACアダプターは付属していません。
- モニターテーブルに電源を入れると、インジケーターが緑に点灯します。そしてスイッチを左/右にスライドして回転方向を調整し、つまみを回して回転速度を調整します。



### 3



## スキヤンの準備



- ターンテーブルに電源を入れ、回転速度を最大まで調整します。
- サンプル彫像をターンテーブルの上に置きます。
- スキャナーを三脚に取り付け、パソコンに接続します。スキャナーを対象物に直接向き、それより少し高く調整します。
- 対象物から約25 cmの距離でスキャナーを置き、本体を少し下向きにします。
- マジックマットまたは黒ビニール袋を背景にします。
- 対象物が影に覆われていない、照明は全体的に明るくて均一であることを確認します。

# Revo Scan 5について

## スキャンワークフロー



**新規:** 「新規スキャン」 ボタンをクリックして、スキャンの設定を調整します。

**開始:** 「開始」 ボタンをクリックして、スキャンを開始します。

**停止:** 「停止」 ボタンをクリックしてスキャンを一時停止し、取得したデータをチェックします。

**完了:** 「完了」 ボタンをクリックしてスキャンを終了します。

**キャンセル:** 「キャンセル」 ボタンをクリックしてスキャンを中止し、取得したデータが消去されます。

### 1. 新規スキャン

スキャンのプレビュー画面にて設定を調整します。

#### ① スキャン設定

##### 精度

**標準精度:** 後処理に時間がかかりますが、対象物のディテールを多く保持することができます。

**高速 (18 fps):** 最大18 fpsのフレームレートで対象物を素早くスキャンすることができます。

##### トラッキング方式

**特徴トラッキング:** サンプル彫像のような詳細で明確な特徴を持つ対象物のスキャンに適しています。

**マーカートラッキング:** バスケケットボールやボウルなど、簡単な形状特徴を持つ対象物のスキャンに適しています。

##### スキャン対象物

**一般対象物:** 特徴のあるほとんどの対象物のスキャンに適しています。

**黒い対象物:** 暗い表面や、表面に明確な色のコントラストを持つ対象物のスキャンに適しています。

**顔:** 人の顔のスキャンに適しています。

**人体:** 人の頭部から足まで、全身のスキャンに適しています。

##### カラースキャン

**オン:** スキャナーは対象物の色と形状情報を取得します。モデルの処理時に「テクスチャマッピング」を適用することができます。

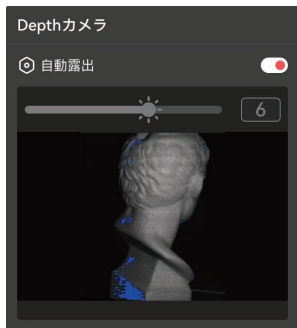
**オフ:** スキャナーは対象物の形状情報のみを取得します。モデルの処理時に「テクスチャマッピング」を適用することができません。

## ② 距離調整



スキャナーまたは対象物を動かして、それらの間の距離を調整します。距離バーに緑が表示される場合、スキャン距離は最適な範囲であることを示します。

## ③ Depthカメラの露出設定



- Depthカメラのプレビューウィンドウにスキャン対象物のみが表示されるようにします。必要な場合、マジックマットまたは黒ビニール袋を背景として敷いてください。
- スライダーをドラッグして露出を調整します。
- 対象物の表面に赤色が多く表示されると「露出過多」で、青色が多く表示されると「露出不足」を示します。



適正露出



露出不足

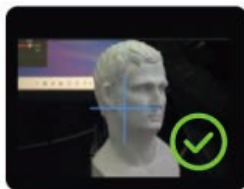


露出過多

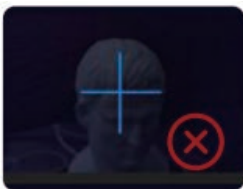
## ④ RGBカメラの露出設定



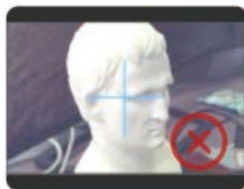
- RGBカメラの露出調整は、カラースキャンにとって非常に重要な作業です。
- 青色の十字を参照として、対象物が画面の真ん中に表示されるようにします。
- 必要に応じて「LED補助照明」をオン/オフにします。
- スライダーをドラッグして露出を調整します。  
以下の例を参照してください：



適正露出



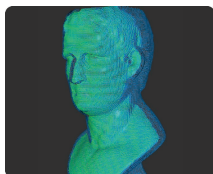
露出不足



露出過多

## 2. 開始

すべての設定が完了後、スキャンを開始します。



- 青色は、スキャンされたエリアを示し、緑色は、スキャンされているエリアを示します。
- 手持ちスキャンの場合、「トラッキングミス」を防止するため、対象物の周りにスキャナーを安定したスピードで移動してください。

## スキャンエラー



「トラッキングミス」が発生した場合、スキャナーを既にスキャンした明確な特徴のあるエリアに合わせてください。トラッキングが回復するまで数秒間かかることがあります。画面に表示された赤色が緑色に変化したらスキャナーを移動し、スキャンを再開してください。

スキャン中、モデルの調整を行いたい場合、開始 /停止  ボタンをクリックしてください。

スキャン開始後、スキャンをやり直したい場合、キャンセル  ボタンをクリックしてください。

## 3. 完了

全てのデータを取得した後、スキャンを完了します。

モデルをエクスポートするには、点群データを融合する必要があります。

## 後処理

Rawデータ

未処理かつフィルターがかかれていないデータポイントを指します。Rawデータはエクスポートすることができません。



点群

Depthカメラによって取得したデータの集合を完全な点群データに融合させます。PLY、OBJ形式でエクスポートすることができます。



メッシュ

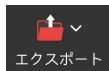
点群データを3Dモデルに変換させます。PLY、OBJ、STL形式でエクスポートすることができます。



テクスチャ

メッシュモデルにテクスチャや色情報を適用させます。PLY、OBJ形式でエクスポートすることができます。

## モデルのエクスポート



点群モデル、メッシュモデル、またはテクスチャモデルをエクスポートすることができます。

## オンラインサポート

いつでもご連絡をお待ちしております。



Revopoint  
技術サポートに  
お問い合わせ



Revopoint  
カスタマーサポートに  
お問い合わせ

---

最新情報はSNSで！

公式アカウントのフォローをお願いいたします。



本書の内容は変更される可能性があります。

COPYRIGHT © 2023 REVOPOINT 3D ALL RIGHTS RESERVED.