











APP下载



iPad(建议128G)

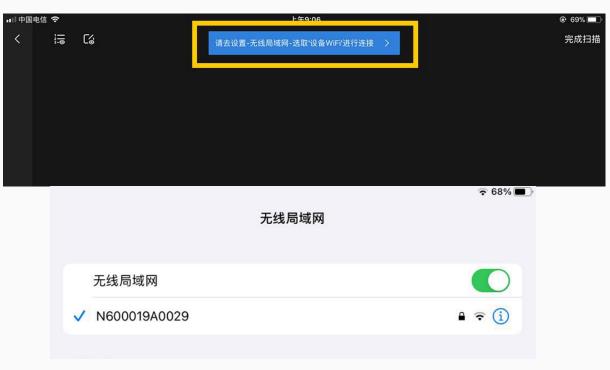


软件: 3DNest

登录和连接



输入用户名和密码进行登录

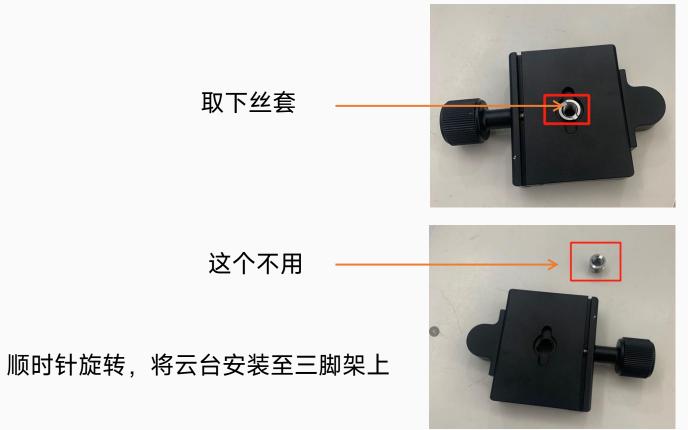


相机WiFi以 N 开头, 密码: 12345678

设备清单



云台安装





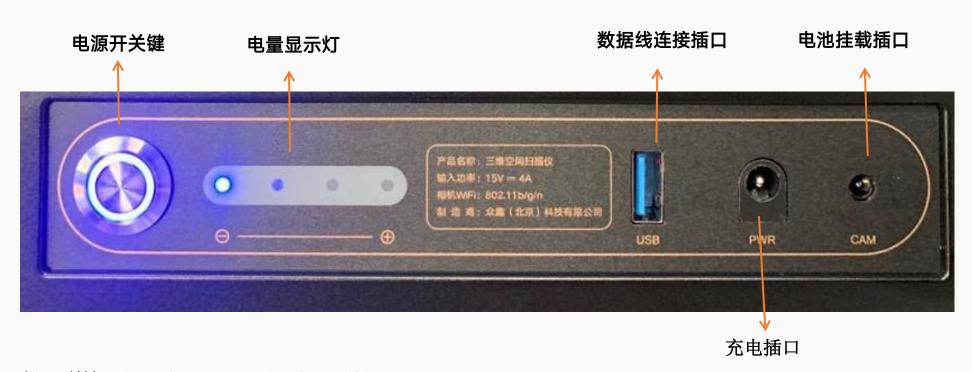
扫描仪安装





云台松紧拧动后,将扫 描仪滑动至云台中间, 再将云台拧紧即可(拍 摄时需注意查看水平气 泡)

按键和指示灯及插口功能



电源开关键:按一下查看电量,长按三秒开机/关机

电量显示灯:满电状态时4个灯全亮。每个灯代表25%的电量数据线连接插口:使用外接相机拍摄时需要链接使用

电池挂载插口:外接可用此插口进行供电使用

充电插口: 充电时长约为4个小时, 可连续拍摄6个小时

微单索尼a6000参数

微单——索尼 (SONY) α6000L APS-C 参数设置

参数设置清单

(*每次拍摄前请检查相机参数)

	(300 MM (3) 43 14 14 16 2 M/
1	调至【A档】,光圈优先
2	光圈值【F8】
3	焦距【无穷远】
4	ISO [400]
5	DRO/自动 HDR【DRO Lv5】
6	曝光补偿【0.0】
7	飞行模式【开启】
8	人脸捕捉【关闭】
9	纵横比【3:2】
10	创意风格【标准】
11	测光模式【多重】
12	长时曝光降噪【关】
13	高 ISO 降噪【标准】
14	无镜头时释放快门【允许】
15	USB 连接【电脑控制】

拍摄参数设置

1.镜头焦距: 8mm

2.镜头模式: MF档(手动对焦)

3.镜头对焦距离: (打开屏幕显示, 对焦到远处物体, 放大后转

动对焦环,边缘清晰即可)

4.相机模式: AV档(光圈优先)

5.镜头光圈: F10

6.ISO(感光度) : 400

7.HDR模式: 自动(效果选择: 自然)

8.照片风格: 精致细节3.4.4.1.1.0

9.白平衡: AWB(W) (根据现场光线调节)

10.测光方式:评价测光

11.高ISO感光度降噪: 打开

12.曝光补偿: 1/3档

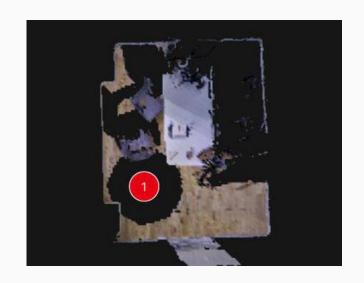
13.长宽比: 1: 1

扫描方式

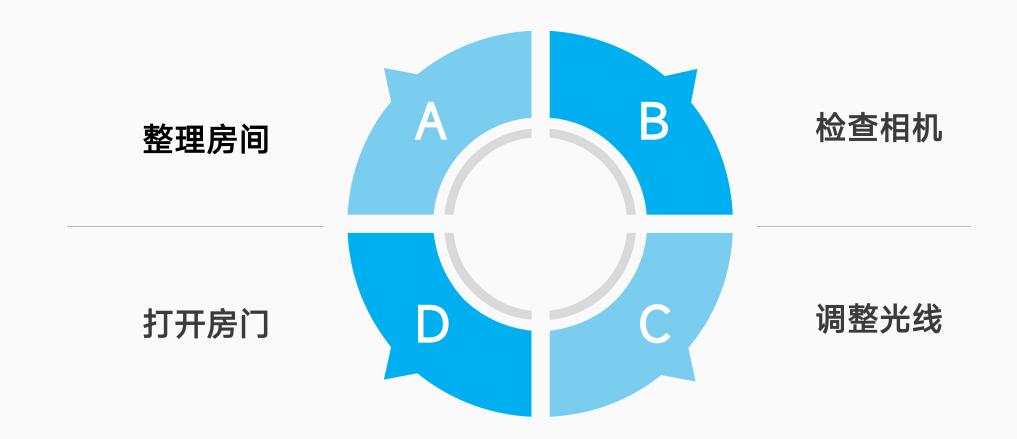


扫描即拼图游戏

一个点位即一块<mark>拼图</mark>,我们的任务 是把整个房间拼完整。



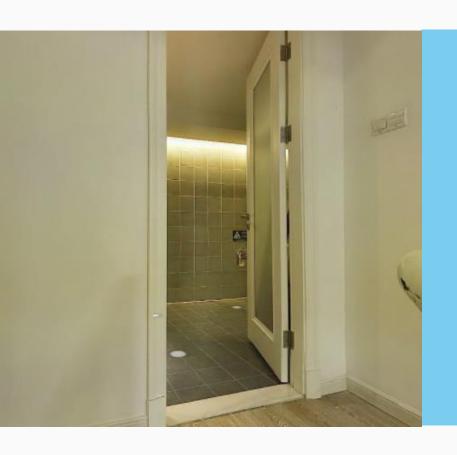
扫描前准备



扫描前检查



打开房间门



打开需要拍摄的空间 门并且关闭入户门。

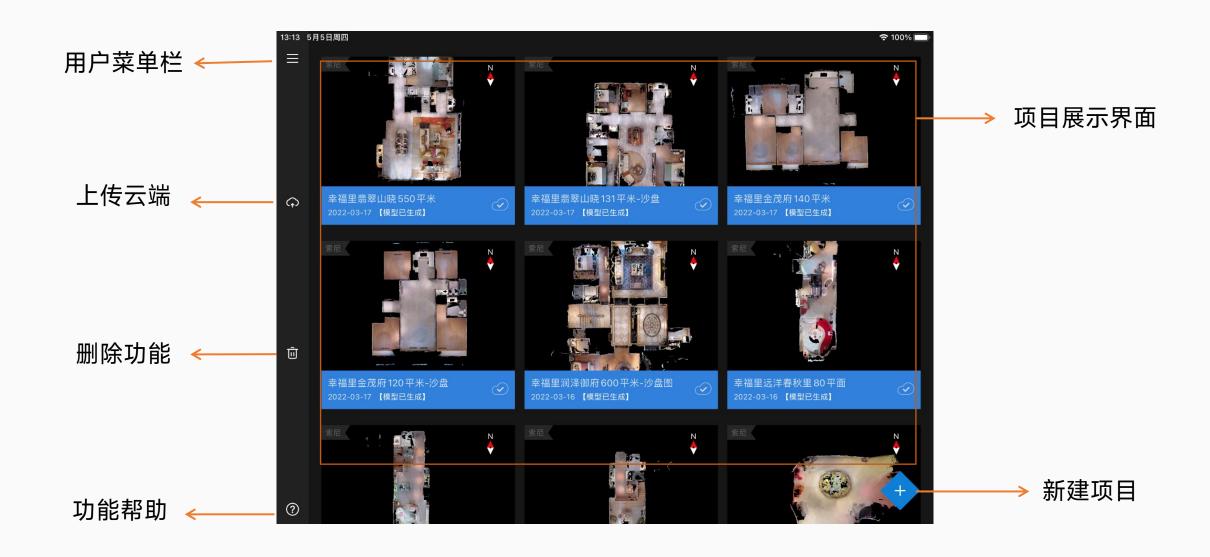


调整光线, 保证室内光线均匀



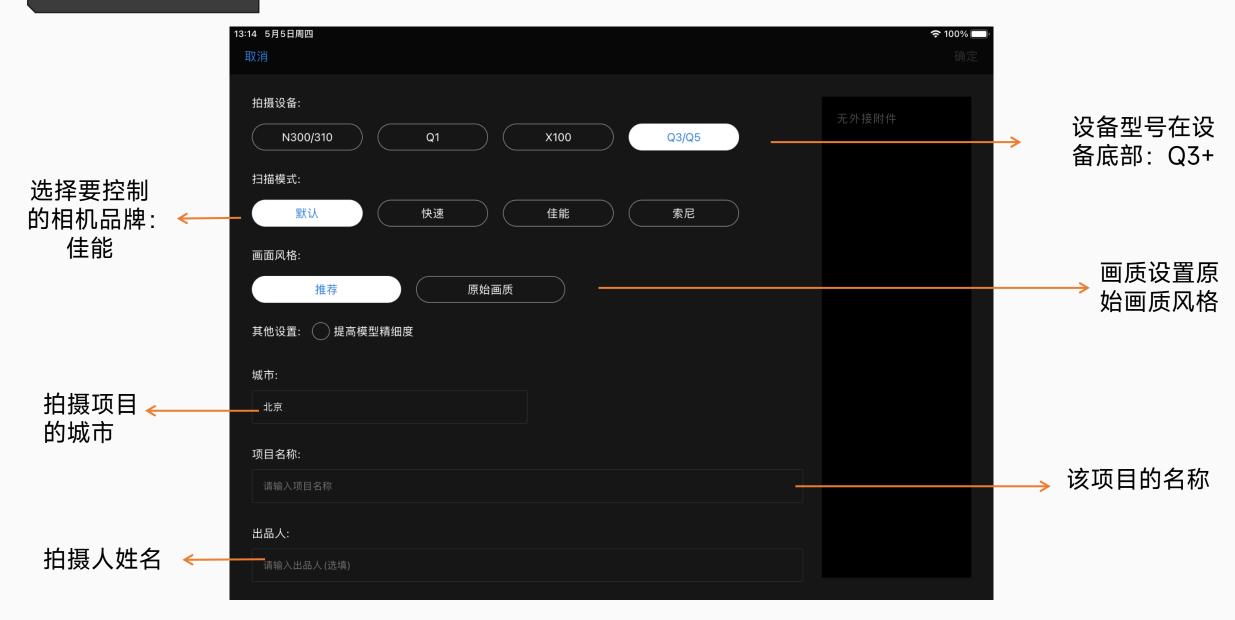


项目管理界面

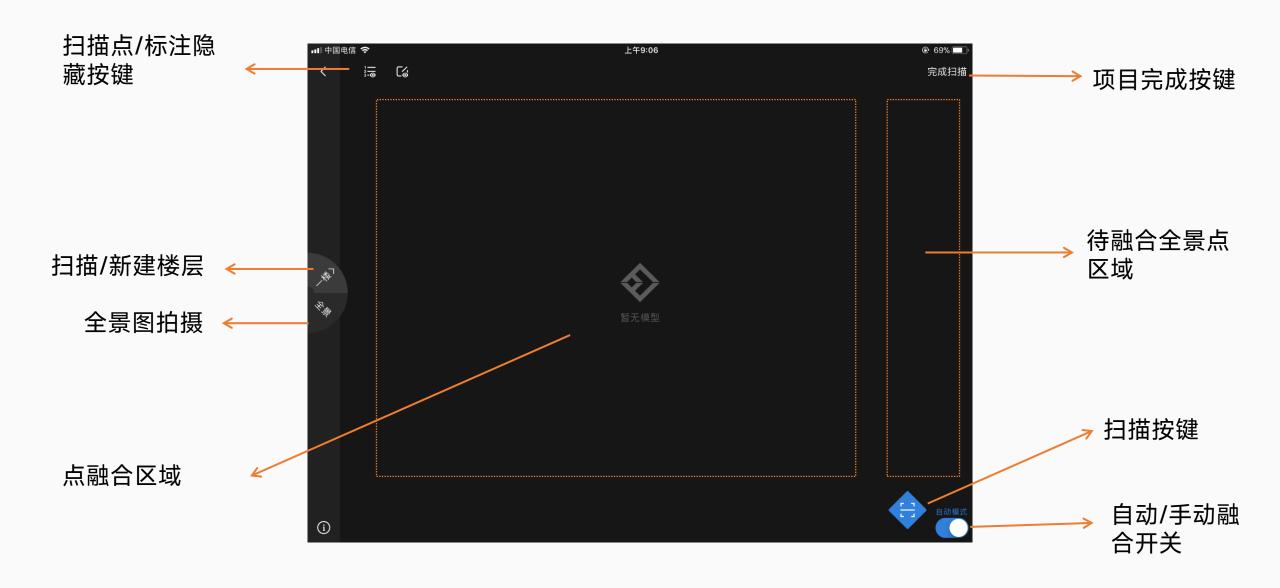


3D实景拍摄培训

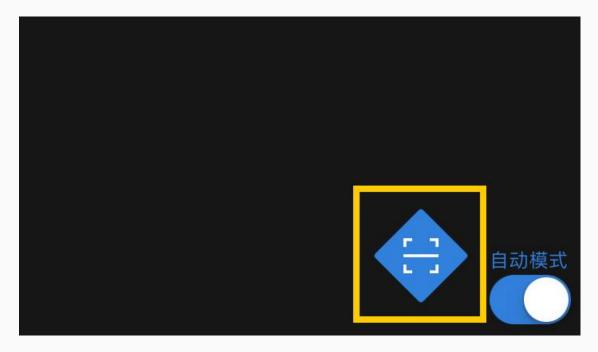
新建项目

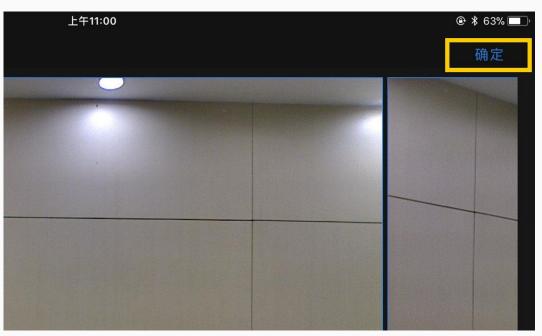


扫描界面



扫描操作





点击右下角【扫描】按钮, 3D相机自动旋转扫描。

听到扫描完成后数据传输到iPad,左右滑动查 看照片是否有误。点击右上角【确定】 C%

初始点融合

扫描完成【点位】显示在右侧待融合区, 点击右侧栏【点位】显示到屏幕中央。





- 第一个点位需要调整视图方向
- 【1】手指滑动,调整方向
- 【2】手指滑动,缩放
- 【3】点击,平移位置

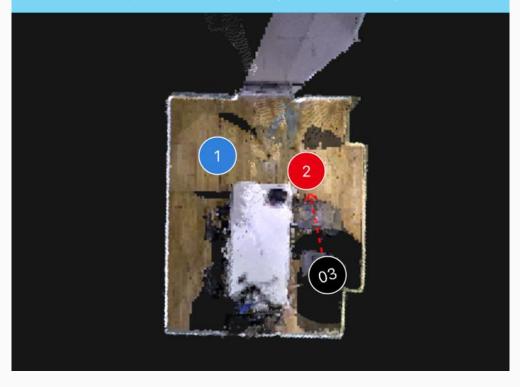
扫描中

3米原则 В 最近点原则 过门点原则 路径优先原则

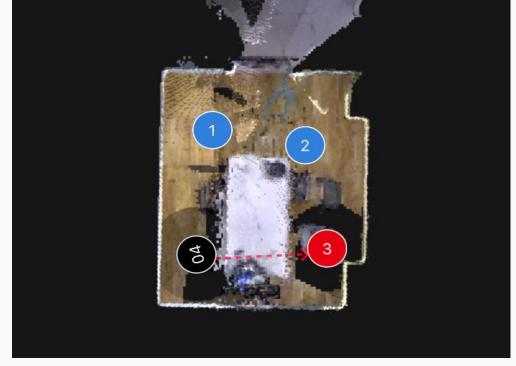
新建楼层及楼梯点 手动融合模式 G 扫描中注意事项 无法匹配时的常见问题 Н

3米原则

两个扫描点间距不超过3米 且点与点之间不可有遮挡







最近点原则

【蓝色】为已融合点

【红色】为待融合点最近点

【黑色】为待融合点

点位序号的颜色





不选择最近点无法融合





应选择2号点作为最近点融合12

黑色点需要连接到距离它最近的点。 但每一个**红色点**默认会连接刚融合 完成的点位。

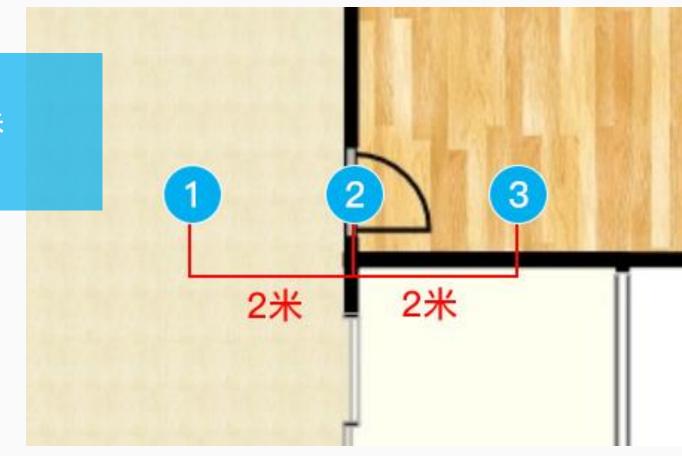
需要点击距离最近蓝色点切换连接,再双击确定融合。

过门点 重点来了!!!

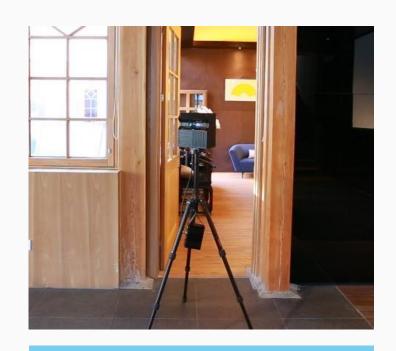
门外点1、门内点3与门中点间隔不超过2米

门中点极其重要,千万、万万不能省

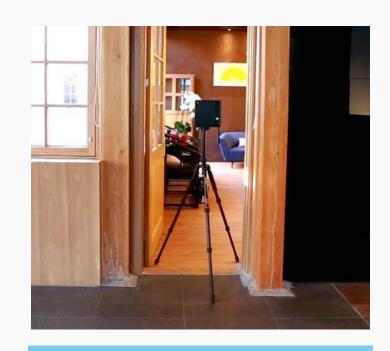
门正中拍一个门中点, 是截**实勘图最佳位置**亦是两房间的**过渡点**。



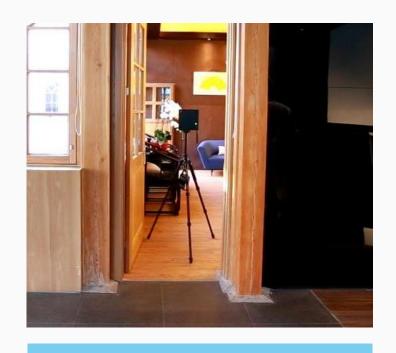
过门点拍摄



门前2米



门中间



门后2米

过门处窄,门两边的墙会挡住3D相机采集特征物体,扫描过门点,门两侧才有特征物体可拼接。

屏风、拐角、较窄弯道等位置也按过门点的方式扫描。

扫描路径的规划

按人的行进路径或通道,点位布在这个<mark>路径</mark>上



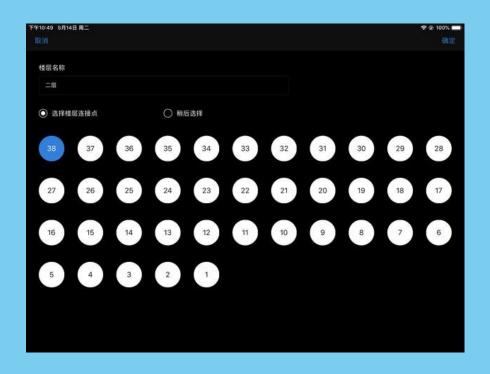
扫描路径的规划

完成图,这样分布点位可以使模型体验感提升。



新建楼层【选择楼层连接点】方式

如下图,选择好楼层的**连接点**,输入楼层名称, 点击右上角确定按钮。



(2) 刚才选择的楼层连接点已经出现在新建的楼层中,在该楼层以这个点为基础继续扫描

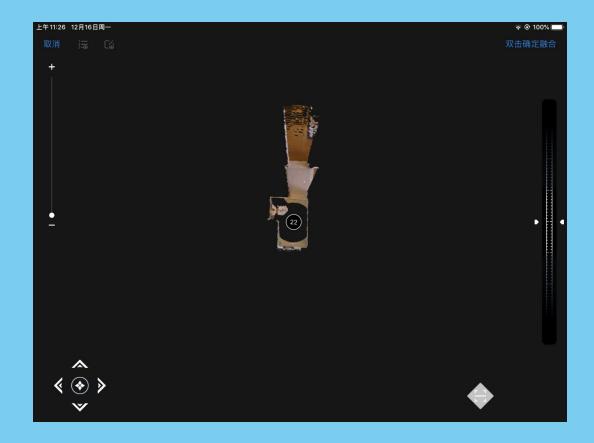


新建楼层【稍后选择】方式

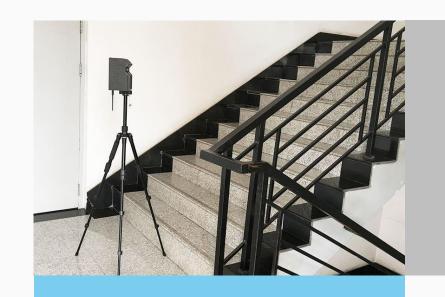
若【点22】为楼层连接点。长按【点22】,点击【复制到楼层】,再选择【二楼】



切换到二楼,二楼模型以【点22】 为起始点开始融合。



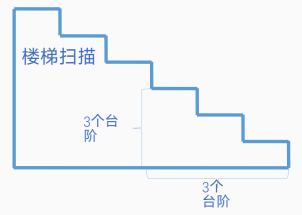
楼梯扫描



普通的楼梯,每**3个台阶**扫 描一个点位

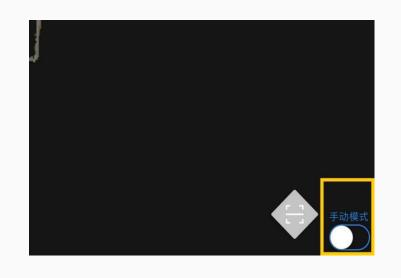


楼梯点需要调整脚架水平,正常融合即可。



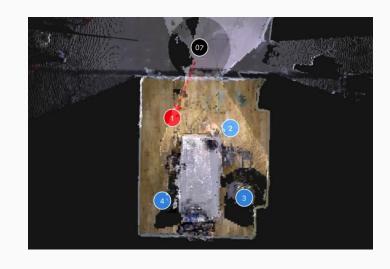
楼梯最后一个点,且可见二 楼平台时【新增楼层】,楼 梯归入一楼

手动模式



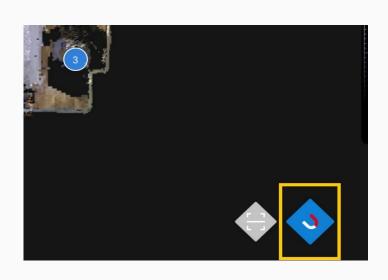
切换手动模式

点击右下角按钮,切换为【手动模式】



调整拼图块位置及方向

选择【最近点】,再点击右侧栏待融合的点位,手动旋转、移动到可拼接的位置。



吸附并融合

点击右下角【吸附】按钮 , 再双击确 定融合。

扫描中事项 避免黑洞

扫描点位要尽量覆盖到整个房间。

避免出现右图中大面积黑洞,

否则生成的3D模型中也会有这样的黑洞。



扫描中事项 窗户处扫描





阳光强烈时会致三维数据采集失败和照片曝光过度

阳台无窗帘 要避开阳光直射时段扫描

无法匹配时的常见问题

1

未扫描过门点

补扫门中点,并确认 门内外两点不超过2 米。 7

点位间距过远

两点之间增加一个扫描点位,并融合。

3

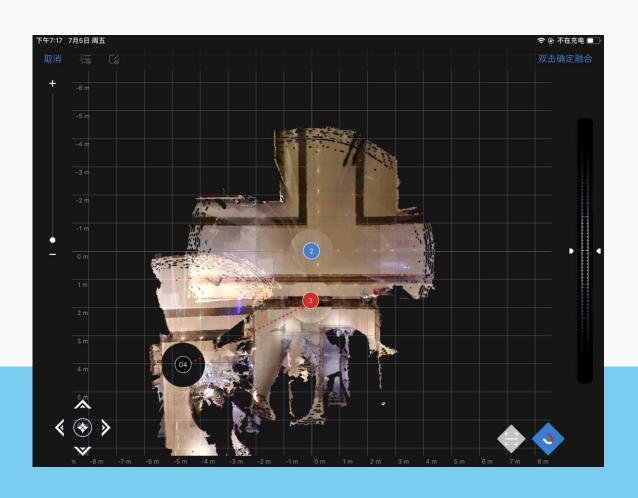
手 动 模 式 辅 助

洗手间等有镜子的场 景,需要通过手动融 合来辅助融合。 4

机器工作中碰撞

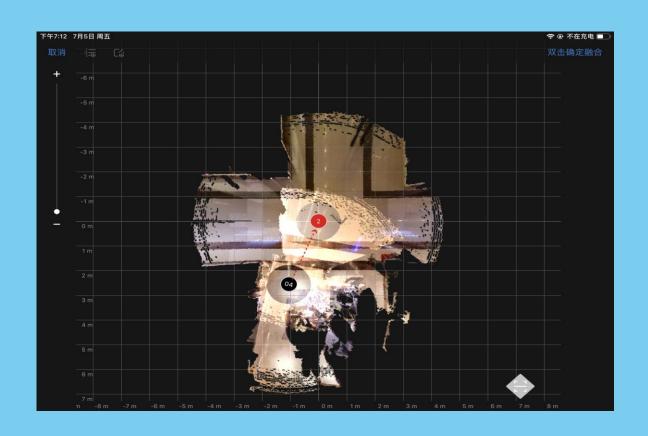
机器扫描过程中,轻 微抖动或者碰撞将为 导致该点无法融合, 需重扫该点。

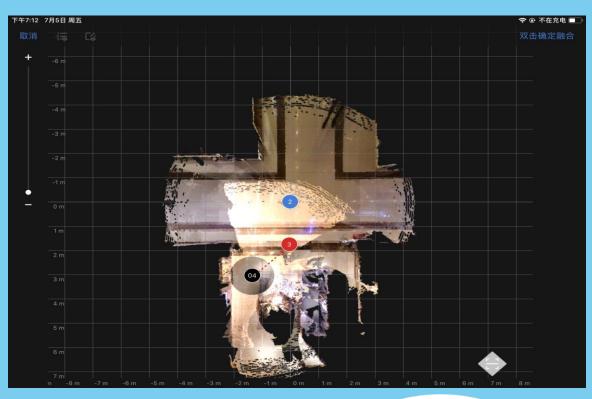
扫描中事项点位过远





融合错误的示例 未扫描过门点





融合错误的示例



扫描后



01 标注模型

02 调整模型方位

03 上传模型

标注模型





标注非常重要

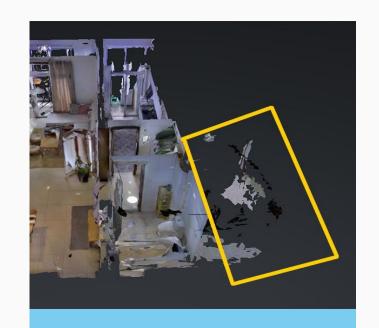
空间扫描完后,需要标注【裁剪部分】 【窗户】【镜子】【入户门】的位置

【裁剪模型】标注要裁剪掉的部分 【标注窗户】标记窗户位置 【标注镜子】标注镜子位置 【标注入户门】有且只有一个

标注时注意标注线【切除/保留】 【镜前/镜后】【窗前/窗后】朝向正 确。

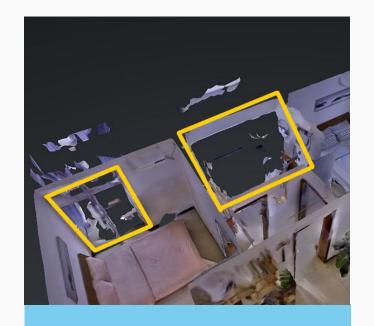


扫描后 注意: 扫描模型后必须标注,否则模型将无法生成



未标【裁剪模型】

模型将出现多余碎块



未标【标注窗户】

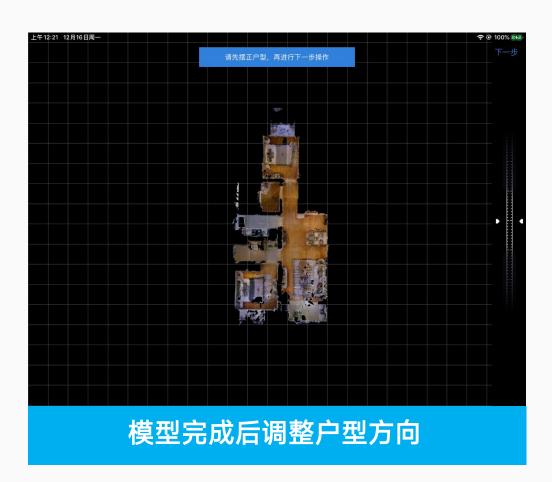
模型立面将出现破洞



未标【标注镜子】

模型将出现悬浮碎块

调整户型及指南针方向



上传项目



上传项目过程中,请勿将程序退到后台,上传完成后再关闭程序。

相机的保养



3D相机属精密仪器需正确使用并保养

- 设备不可摔,相机被摔后将导致设备无法拍摄, 或拍摄数据不可用。
- 2. 设备轻拿轻放。
- 3. 镜头有灰尘时,请用拭镜纸清洁。





微信扫描二维码 获取更多指导视频