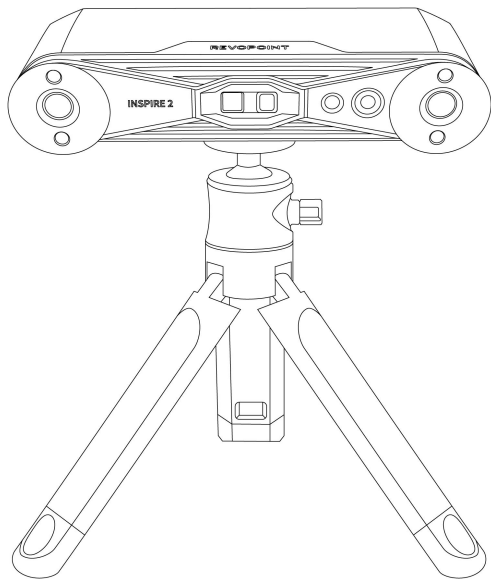


INSPIRE 2 三维扫描仪

快速操作指南

V1.1



REVOPPOINT

感谢您选择知象光电 Revopoint 三维扫描仪。本指南旨在帮您迅速了解此款扫描仪的基本信息及扫描流程，开启全新扫描体验。

正式使用前请前往官网 www.revopoint3d.com.cn 选择“服务与支持”菜单并点击“下载中心”页面下载 **Revo Metro** 的 Windows/Mac 版以及 **Revo Scan** 的 Android 版，或在苹果应用商店搜索 **Revo Scan** 下载安装 iOS 版。

在“下载中心”页面下方获取最新的《INSPIRE 2 快速操作指南》。

在“视频中心”页面及哔哩哔哩官方账号“知象光电 Revopoint”获取视频教程。

在“知象文档库”获取更多产品及使用详情。

此内容会持续更新，具体内容请以最新版本为准。



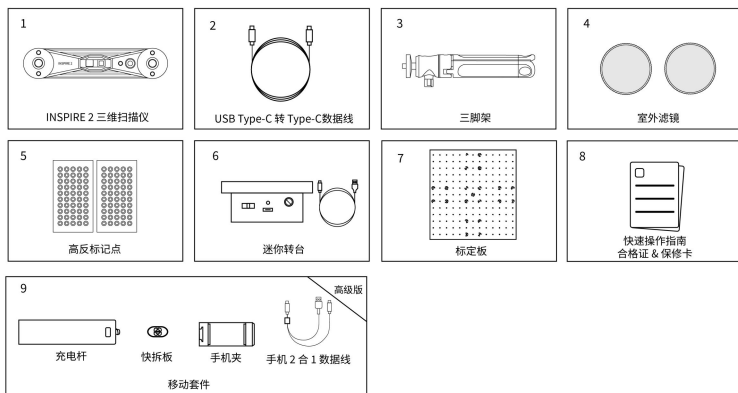
请勿使扫描仪接触水或其他液体，且使用时请避免磕碰或撞击。

本产品的适宜工作环境温度范围为 0°C 至 30°C，请在符合要求的工作环境下正确操作。

目 录

[ZH-CN] 快速操作指南	1
[ZH-TW] 快速操作指南	11
[JA] クイックスタートガイド	21
[KO] 빠른 시작 가이드	31
产品参数	40

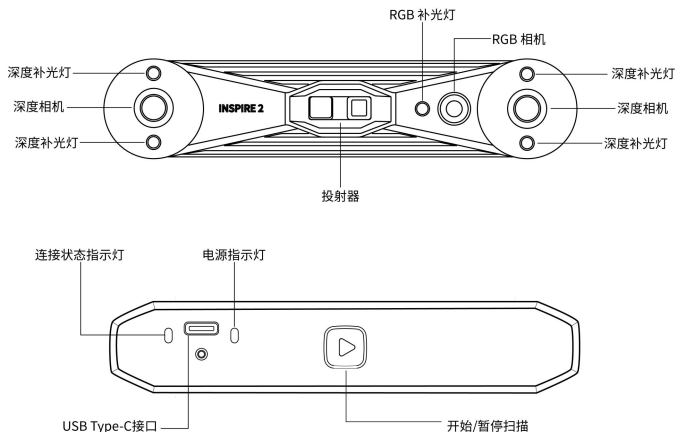
装箱清单



*仅供参考

注：通过 Wi-Fi 连接电脑或使用手机扫描时，需要使用移动套件。标准版装箱不包含移动套件，移动套件可在 Revopoint 京东、天猫、抖音官方商城内单独购买。

产品外观



软件下载及系统要求

首次扫描前请下载安装官方软件，具体下载路径及软件要求见下表。

软件名称	Revo Metro	Revo Scan（手机端）
下载路径	www.revopoint3d.com.cn 的“服务与支持-下载中心”	手机应用商店
支持扫描模式	全场扫描/平行多线扫描	全场扫描
系统要求	Windows: Win 10/11 (64 位) 内存: ≥ 16 GB 处理器: Intel i7 第 13 代/AMD Ryzen 7 5800 显卡: NVIDIA GeForce RTX 3060 (8GB)及以上	Android 系统版本: Android 9.0 及以上 内存: ≥ 8 GB 存储容量: ≥ 128 GB
	macOS: macOS 11.0 及以上 内存: ≥ 16 GB 处理器: M1 Pro/Max/Ultra	iPhone: iPhone X 之后的型号 系统版本: iOS 14.0 及以上 内存: > 4 GB 存储空间: ≥ 64 GB iPad: 第 10 代 iPad 及之后的型号

注：如果您不确定 CPU 的具体配置，请确保 CPU 核心数 ≥ 8 ，线程数 ≥ 16 ，且基础频率 ≥ 2.4 GHz。连接扫描仪时电脑 USB 接口须为 3.0 及以上。

仅激光线扫描模式下，需要使用独立显卡加速。AMD 和 MAC 的 GPU 暂不支持加速。

扫描仪支持的连接方式

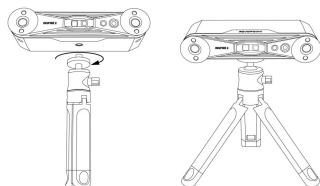
连接方式 \ 适配系统	电脑端		手机端	
	Windows	macOS	Android	iOS
USB 连接	✓	✓	✓	×
Wi-Fi 连接	✓	✓	✓	✓

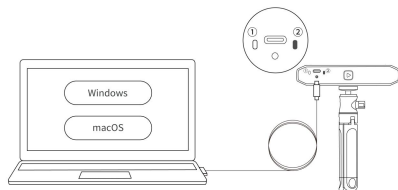
使用电脑扫描

方法一：USB 连接电脑扫描

步骤 1：将 INSPIRE 2 固定在三脚架顶部。

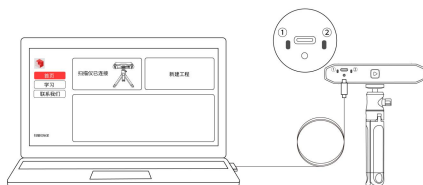
注：三脚架高度可以调节，调节时需均匀拉伸各节脚管至锁定位置，避免高度不均导致三脚架不稳。





步骤 2：使用 USB Type-C 转 Type-C 数据线连接扫描仪与电脑，等待指示灯②转为绿灯常亮，即为供电成功。

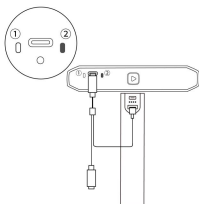
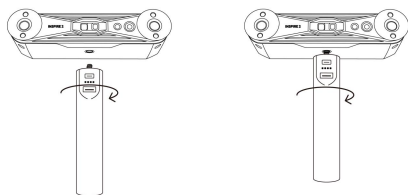
步骤 3：打开 Revo Metro 软件，待界面显示“扫描仪已连接”且指示灯①蓝色常亮，即可开始扫描。



方法二：Wi-Fi 连接电脑扫描

步骤 1：组装扫描仪与充电杆。

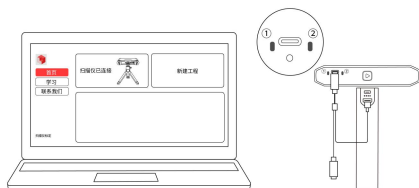
注：请勿将扫描仪直接连接电脑供电，否则会默认为 USB 模式。



步骤 2：使用手机 2 合 1 数据线连接扫描仪与充电杆，等待指示灯②转为绿灯常亮，即为供电成功。

步骤 3：在电脑 Wi-Fi 列表中找到名为“INSPIRE2-REVO-XXXXXXX”的网络并连接（无需密码）。



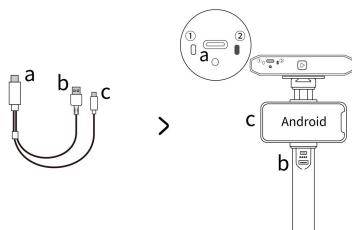
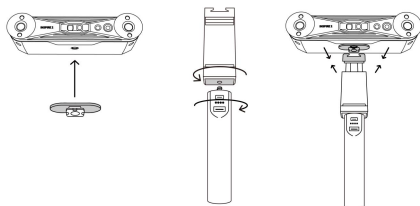


步骤 4: 打开 Revo Metro 软件，待界面显示“扫描仪已连接”且指示灯①蓝色常亮，即可开始扫描。

使用手机扫描

方法一：USB 连接 Android 手机扫描

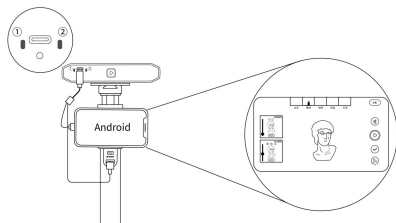
步骤 1: 组装扫描仪、快拆板、手机夹与充电杆。



步骤 2: 将手机安装至手机夹，将手机 2 合 1 数据线连接至对应字母端口，等待指示灯②转为绿灯常亮，即为供电成功。

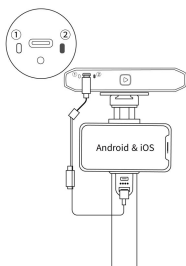
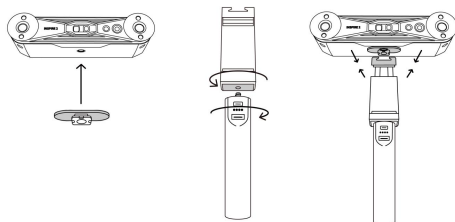
注: 手机 2 合 1 数据线仅适用于 Android 手机端连接。

步骤 3: 打开 Revo Scan 软件，待指示灯①蓝色常亮且手机界面跳转至扫描预览界面，即可开始扫描。



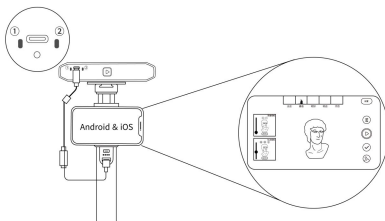
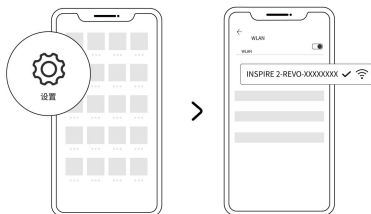
方法二：Wi-Fi 连接 Android 或 iOS 手机扫描

步骤 1： 组装扫描仪、快拆板、手机夹与充电杆。



步骤 2： 将手机安装至手机夹，使用手机 2 合 1 数据线连接扫描仪与充电杆，等待指示灯②转为绿灯常亮，即为供电成功。

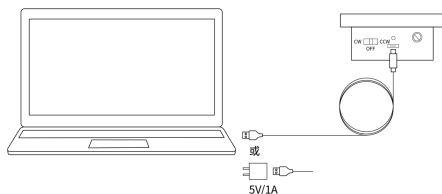
步骤 3： 在手机 Wi-Fi 列表中找到名为“INSPIRE2-REVO-XXXXXXX”的网络并连接（无需密码）。



步骤 4： 打开 Revo Scan 软件，待指示灯①蓝色常亮且手机界面跳转至扫描预览界面，即可开始扫描。

迷你转台连接

步骤 1: 使用转台电源线将迷你转台连接至电脑或 5V/1A 的第三方电源适配器。等待指示灯转为绿灯常亮，即为供电成功。



步骤 2: 将扫描物体放置在转台上。向左（转台顺时针旋转）/ 向右（转台逆时针旋转）拨动开关，可调节转台旋转方向。转动旋钮调节转台转速。

扫描模式介绍

全场扫描模式：扫描速度快，适用于普通物体的快速点云建模。电脑端及手机端均支持该扫描模式。

平行多线扫描模式：适用于精细扫描的场景，无需喷粉即可轻松应对高亮度金属表面和黑色物体的扫描。该扫描模式支持电脑端操作，可通过 Revo Mirror 软件投屏至手机，实现便捷的预览和操控。

Revo Mirror 软件投屏操作步骤：

- ① 前往 Revopoint 官网，“服务与支持” > “下载中心” 下载安装 Revo Mirror 电脑端和手机端软件。
- ② 将移动套件（手机夹、充电杆、快拆板）安装固定于扫描仪上，使用手机 2 合 1 数据线连接充电杆与扫描仪，进行供电。
- ③ 确保电脑及手机均连接至名为 “INSPIRE2-REVO-XXXXXXX” 的网络，在电脑上打开 Revo Metro，等待扫描仪连接成功进入扫描页面，点击投屏按钮。
- ④ 点击手机端 Revo Mirror 上识别到的待投屏设备。
- ⑤ 根据提示在 PC 端输入 PIN 码完成首次配对，点击“进入投屏模式”即可通过手机控制扫描。

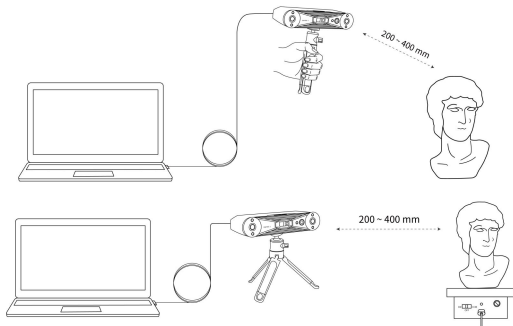
扫描前须知

- 产品采用 Class1 激光投射器，请避免近距离直视光源！详情请参阅 Class1 激光标准文件。
- 请在整洁环境下扫描，保证扫描仪视野内无其他物体。如需获取彩色模型，请确保光线充足均匀。
- 选择标记点扫描时，请将标记点无规律地粘贴在物体表面，确保扫描过程中单帧画幅内至少可以捕捉到 5 个标记点。为获得理想精度，标记点请粘贴在局部平面上，避免在曲面上粘贴标记点。
- 扫描仪标定或使用平行多线模式扫描前，需热机十分钟以确保最佳精度。

扫描场景

室内扫描

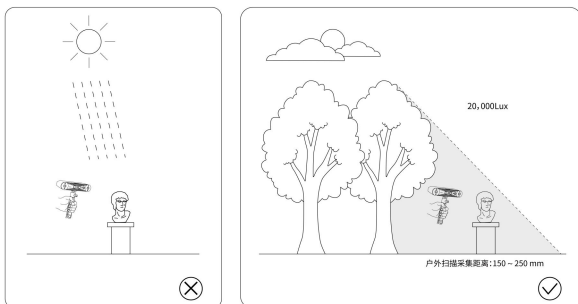
扫描时请将扫描仪对准待扫描物体，持稳扫描仪匀速缓慢移动或将扫描仪安装在三脚架上，放置于稳定平面上，放置于待扫描物体的间距约为 **200~400 mm**，最佳距离以软件界面距离直方图的指示为准。



室外扫描

- 在扫描设定中的“扫描对象”设置选择“户外物体”。进行室外扫描前，需将两片室外滤镜分别旋拧至扫描仪左右深度相机前。
- 室外扫描时，避开阳光直射，减少反光干扰。
- 避免雨天或大风天气扫描，以免设备进水损坏，或因物体表面潮湿影响数据精度。

扫描时请将扫描仪对准待扫描物体，持稳扫描仪匀速缓慢移动。扫描仪与待扫描物体的最佳距离以软件界面距离直方图的指示为准。

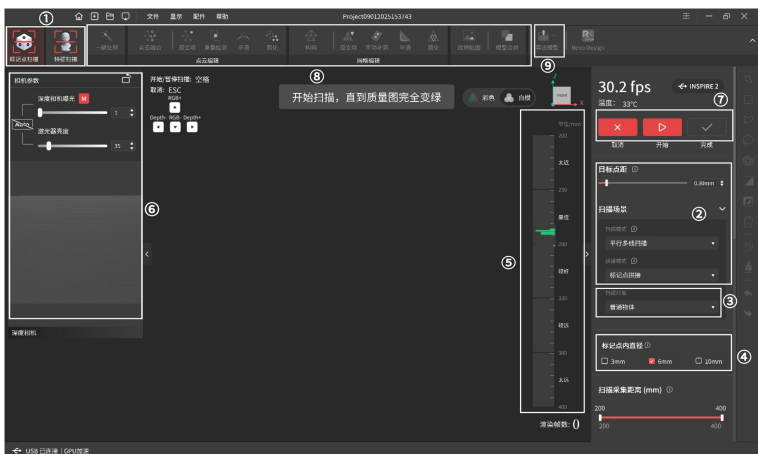


注：配套软件支持用户对三维扫描仪进行重新标定以获得最佳精度，详见软件首页“扫描仪标定”功能。因扫描仪出厂时已经过专业标定，进入标定程序后，可先使用软件对扫描仪精度进行检测。如检测不合格，可按照页面提示进行标定。

首次扫描

方式一：电脑端 Revo Metro 软件设置及扫描

扫描仪连接成功后，点击首页“新建工程”，按照以下步骤进行设置并开始扫描：



※ 使用时请参考软件实际页面。

- ① 选择标记点扫描或特征扫描（展示界面为标记点扫描）。
- ② 在“扫描模式”中选择平行多线扫描或全场扫描模式。在平行多线扫描模式下，扫描前可以预先设置目标点距。

注：目标点距越大，扫描速度越快；目标点距越小，模型越精细，但扫描速度相对较慢。

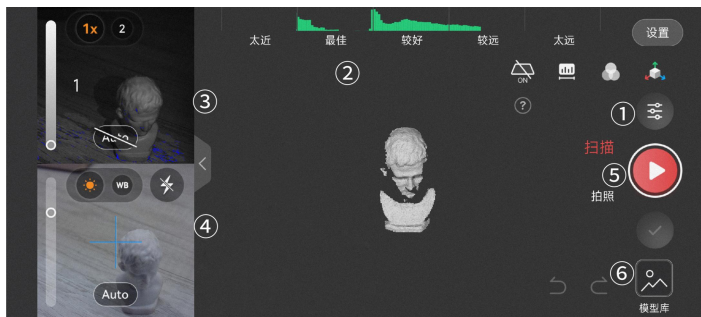
- ③ 根据需求选择扫描对象。
- ④ 勾选当前所贴标记点的内直径，帮助提升扫描精度。

注：仅支持识别 Revopoint 标配的标记点尺寸。

- ⑤ 调节扫描仪与物体的间距，直至软件界面距离直方图内的绿色光条指示“最佳”或“较好”。
- ⑥ 点击 Auto 按钮，自动调节深度相机曝光，或再次点击关闭自动曝光，拖动滑动条手动调节，使深度相机预览窗口中物体表面的红色或蓝色尽可能少，灰色为最佳。
- ⑦ 点击  按钮开始扫描。扫描过程中，请将扫描仪对准待扫描物体，持稳扫描仪并匀速缓慢移动，最佳距离以软件界面距离直方图的指示为准。扫描过程中可随时点击  按钮暂停检查模型效果，若模型仍有缺失，可点击  按钮继续扫描。待模型扫描完整后，点击  结束扫描。
- ⑧ 扫描完成后，可以点击“一键处理”自动完成模型处理，若需更精细的模型，也可依次手动完成点云融合、构网及其他可选操作。点云融合时，建议使用系统推荐点距，如点距太小会导致计算时间过长。模型编辑具体操作详见软件学习页面中的《用户指南》。
- ⑨ 处理完成后可根据需求导出 PLY、OBJ 或 STL 等格式模型。

注：全场扫描模式支持彩色扫描。如需获取彩色模型，请在该模式下开启彩色扫描。

方式二：手机端 Revo Scan 软件设置及扫描



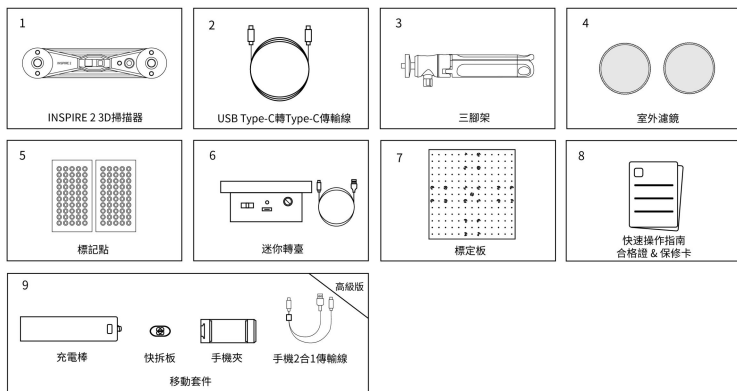
- ① 点击  图标，根据需求选择扫描精度、拼接方式及扫描对象。如需获得彩色模型，请

开启彩色扫描。

- ② 调节扫描仪与物体的间距，直至软件界面距离直方图内的绿色光条指示“最佳”或“较好”。
- ③ 点击 Auto 按钮，自动调节深度相机曝光，或再次点击关闭自动曝光，拖动滑动条手动调节，使深度相机预览窗口中物体表面的红色或蓝色尽可能少。
- ④ 彩色扫描模式下，可点击 Auto 按钮，开启 RGB 相机自动曝光功能。关闭自动曝光时，可拖动滑动条手动调节曝光，直至 RGB 相机预览窗口中的物体色彩明晰。
- ⑤ 点击  按钮开始扫描。尽量不要重复扫描同一区域。
- ⑥ 待模型扫描完整后，点击  按钮完成扫描，再点击右下角模型库进入模型处理界面，对模型进行处理。
- ⑦ 若需更细节的处理，可将工程分享至电脑端 Revo Metro 进一步处理。

注：Android 和 iOS 端软件将持续更新，请以实际界面为准。

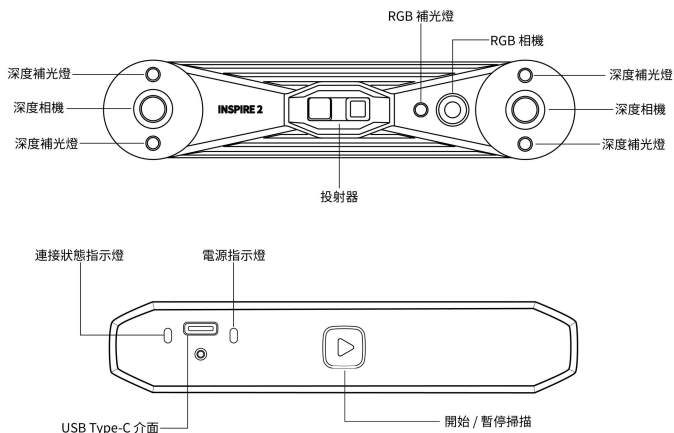
裝箱清單



*僅供參考

注：通過 Wi-Fi 連接電腦或使用手機掃描時，需要使用移動套件。標準版裝箱不包含移動套件，移動套件可在 Revopoint 官方商城內單獨購買。

產品外觀



軟體下載及系統要求

首次掃描前請下載安裝官方軟體，具體下載路徑及軟體要求見下表。

軟體名稱	Revo Metro	Revo Scan (手機端)
下載路徑	global.revopoint3d.com Support-Download	蘋果應用商店或穀歌應用商店
支持掃描模式	全場掃描/平行多線掃描	全場掃描
系統要求	Windows : Win 10/11 (64 位) 記憶體：≥16 GB 處理器：Intel i7 第 13 代/AMD Ryzen 7 5800 顯卡：NVIDIA GeForce RTX 3060 (8GB)及以上	Android 系統版本：Android 9.0 及以上 記憶體：≥8 GB 存儲容量：≥128 GB
	macOS : macOS 11.0 及以上 記憶體：≥16 GB 處理器：M1 Pro/Max/Ultra	iPhone：iPhone X 之後的型號 系統版本：iOS 14.0 及以上 記憶體：>4 GB 存儲空間：≥64 GB iPad：第 10 代 iPad 及之後的型號

注：如果您不確定 CPU 的具體配置，請確保 CPU 核心數 ≥ 8，線程數 ≥ 16，且基礎頻率 ≥ 2.4GHz。連接掃描器時電腦 USB 介面必須為 3.0 及以上。

僅雷射線掃描模式下，需要使用獨立顯卡加速。AMD 和 MAC 的 GPU 暫不支持加速。

掃描器支持的連接方式

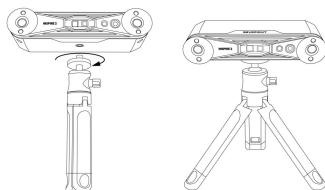
適配系統 連接方式	電腦端		手機端	
	Windows	macOS	Android	iOS
USB 連接	✓	✓	✓	×
Wi-Fi 連接	✓	✓	✓	✓

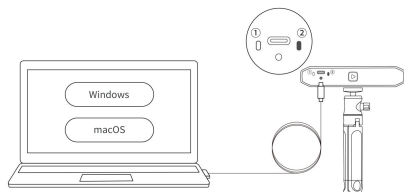
使用電腦掃描

方法一：USB 連接電腦掃描

步驟 1：將 INSPIRE 2 固定在三腳架頂部。

注：三腳架高度可以調節，調節時需均勻拉伸各節腳管至鎖定位置，避免高度不均導致三腳架不穩。





步驟 2：使用 USB Type-C 轉 Type-C 傳輸線連接掃描器與電腦，指示燈②常亮為綠色即表示供電成功。

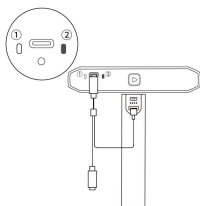
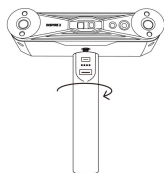
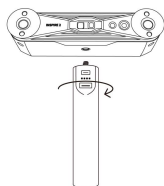
步驟 3：打開 Revo Metro 軟體，待介面顯示“掃描器已連接”且指示燈①藍色常亮，即可開始掃描。



方法二：Wi-Fi 連接電腦掃描

步驟 1：組裝掃描器與充電棒。

注：請勿將掃描器直接連接電腦供電，否則會默認為 USB 模式。



步驟 2：使用手機 2 合 1 傳輸線連接掃描器與充電棒，指示燈②常亮為綠色即表示供電成功。

步驟 3：在電腦 Wi-Fi 列表中找到名為“INSPIRE2-REVO-XXXXXXX”的網路並連接（無需密碼）。



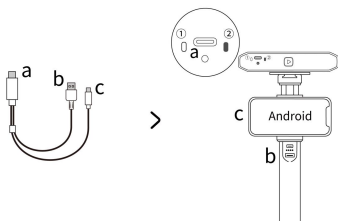
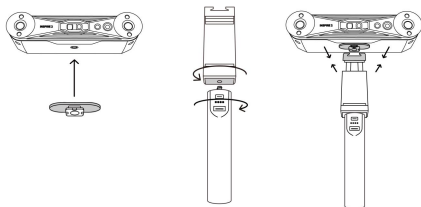


步驟 4：打開 Revo Metro 軟體，待介面顯示“掃描器已連接”且指示燈①藍色常亮，即可開始掃描。

使用手機掃描

方法一：USB 連接 Android 手機掃描

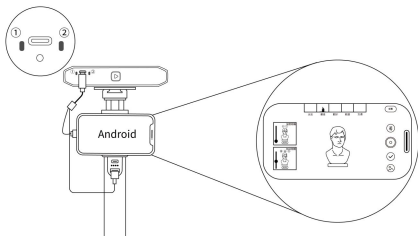
步驟 1：組裝掃描器、快拆板、手機夾與充電棒。



步驟 2：將手機安裝至手機夾，將手機 2 合 1 傳輸線連接至對應字母端口，指示燈②常亮為綠色即表示供電成功。

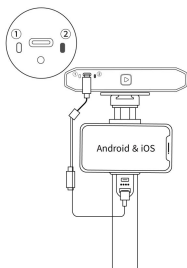
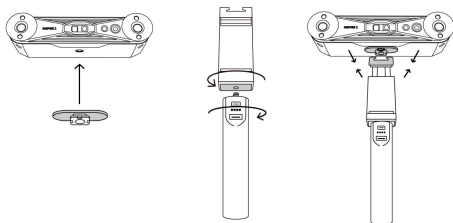
注：手機 2 合 1 傳輸線僅適用於 Android 手機端連接。

步驟 3：打開 Revo Scan 軟體，待指示燈①藍色常亮且手機介面跳轉至掃描預覽介面，即可開始掃描。



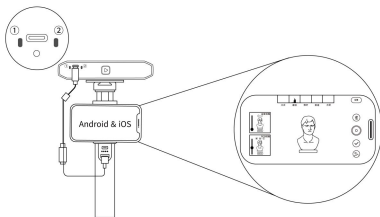
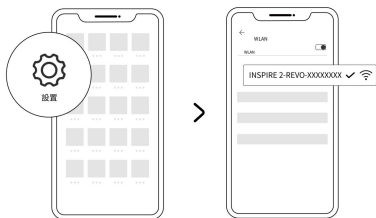
方法二：Wi-Fi 連接 Android 或 iOS 手機掃描

步驟 1：組裝掃描器、快拆板、
手機夾與充電棒。



步驟 2：將手機安裝至手機夾，使用手機 2 合 1 傳輸線
連接掃描器與充電棒，指示燈②常亮為綠色即表示供
電成功。

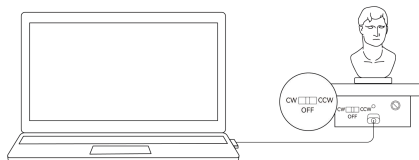
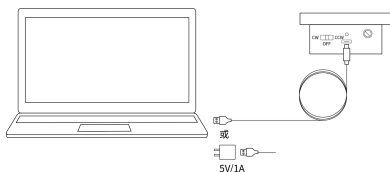
步驟 3：在手機 Wi-Fi 列表中找到名為
“INSPIRE2-REVO-XXXXXXX” 的
網路並連接（無需密碼）。



步驟 4：打開 Revo Scan 軟體，待指示
燈①藍色常亮且手機介面跳轉至掃描預
覽介面，即可開始掃描。

迷你轉臺連接

步驟 1：使用轉臺電源線將迷你轉臺連接至電腦或 5V/1A 的第三方電源適配器。等待指示燈轉為綠燈常亮，即為供電成功。



步驟 2：將掃描物體放置在轉臺上。向左（轉臺順時針旋轉）/向右（轉臺逆時針旋轉）撥動開關，可調節轉臺旋轉方向。轉動旋鈕調節轉臺轉速。

掃描模式介紹

全場掃描模式：掃描速度快，適用於普通物體的快速點雲建模。電腦端及手機端均支持該掃描模式。

平行多線掃描模式：適用於精細掃描的場景，無需噴粉即可輕鬆應對高亮度金屬表面和黑色物體的掃描。該掃描模式支持電腦端操作，可通過 Revo Mirror 軟體投屏至手機，實現便捷的預覽和操控。

Revo Mirror 軟體投屏操作步驟：

- ① 前往 Revopoint 官網，“Support” > “Download” 下載安裝 Revo Mirror 電腦端和手機端軟體。
- ② 將移動套件（手機夾、充電棒、快拆板）安裝固定於掃描器上，使用手機 2 合 1 傳輸線連接充電棒與掃描器，進行供電。
- ③ 確保電腦及手機同時連接至名為 “INSPIRE2-REVO - XXXXXXXX” 的網路，打開 Revo Metro，等待掃描器連接成功進入掃描頁面，點擊鏡像投射。
- ④ 點擊手機端 Revo Mirror 上識別到的待投屏設備。
- ⑤ 根據提示在 PC 端輸入 PIN 碼完成首次配對，點擊“進入鏡像投射模式”即可通過手機控制掃描。

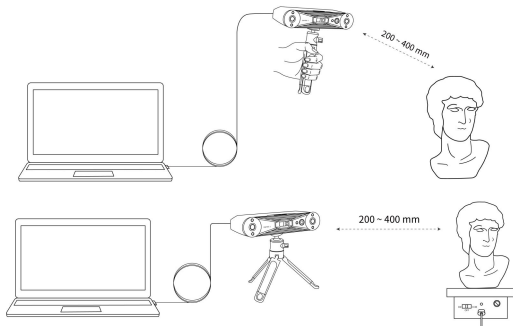
掃描前須知

- 產品採用 Class1 雷射投射器，請避免近距離直視光源！詳情請參閱 Class1 雷射標準文件。
- 請在整潔環境下掃描，保證掃描器視野內無其他物體。如需獲取彩色模型，請確保光線充足均勻。
- 選擇標記點掃描時，請將標記點無規律地粘貼在物體表面，確保掃描過程中單幀畫幅內至少可以捕捉到 5 個標記點。為獲得理想精度，標記點請粘貼在局部平面上，避免在曲面上粘貼標記點。
- 在進行掃描器校準或使用平行多線掃描模式前，需預熱十分鐘以確保最佳精度。

掃描場景

室內掃描

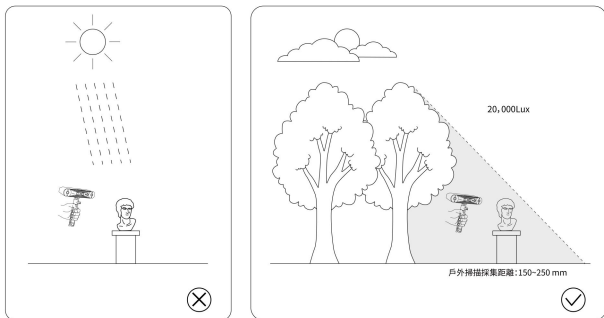
掃描時請將掃描器對準待掃描物體，持穩掃描器勻速緩慢移動或將掃描器安裝在三腳架上，放置於穩定平面。掃描器與待掃描物體的間距約為 **200~400 mm**，最佳距離以軟體介面距離直方圖的指示為準。



室外掃描

- 在掃描設定中的“掃描對象”設置選擇“戶外物體”。進行室外掃描前，需將兩片室外濾鏡分別旋擰至掃描器左右深度相機前。
- 室外掃描時，避開陽光直射，減少反光干擾。
- 避免雨天或大風天氣掃描，以免設備進水損壞，或因物體表面潮濕影響數據精度。

掃描時請將掃描器對準待掃描物體，持穩掃描器勻速緩慢移動。掃描器與待掃描物體的最佳距離以軟體介面距離直方圖的指示為準。

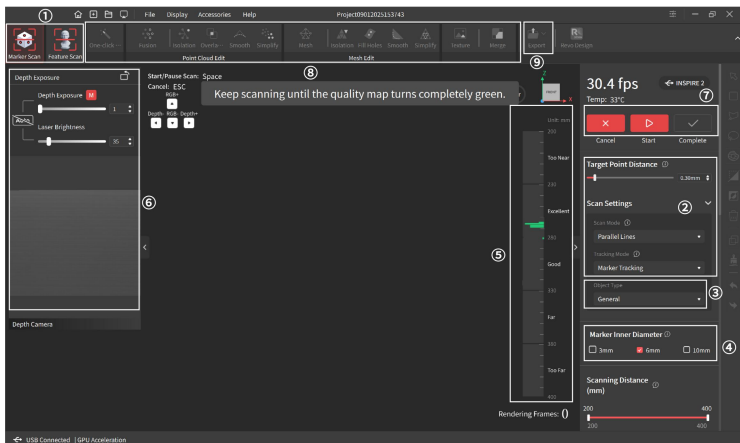


注：配套軟體支持用戶對三維掃描器進行重新標定以獲得最佳精度，詳見軟體首頁“掃描器標定”功能。因掃描器出廠時已經過專業標定，進入標定程式後，可先使用軟體對掃描器精度進行檢測。如檢測不合格，可按照頁面提示進行標定。

首次掃描

方式一：電腦端 Revo Metro 軟體設置及掃描

掃描器連接成功後，點擊首頁“新建工程”，按照以下步驟進行設置並開始掃描：



※ 使用時請參考軟體實際頁面。

- ① 選擇標記點掃描或特徵掃描（展示介面為標記點掃描）。
- ② 在“掃描模式”中選擇平行多線掃描或全場掃描模式。在平行多線掃描模式下，掃描前可以預先設置目標點距。

注：目標點距越大，掃描速度越快；目標點距越小，模型越精細，但掃描速度相對較慢。

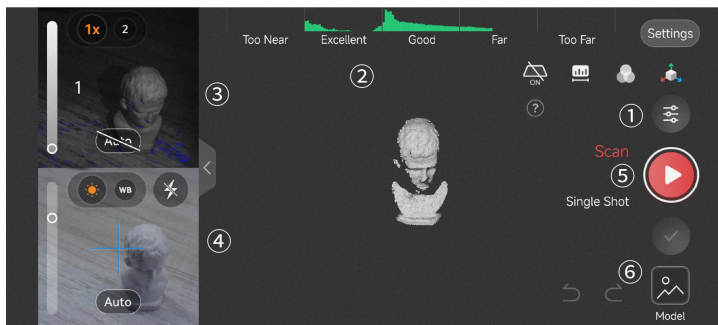
- ③ 根據需求選擇掃描對象。
- ④ 勾選當前所貼標記點的內直徑，幫助提升掃描精度。

注：僅支持識別 Revopoint 標配的標記點尺寸。

- ⑤ 調節掃描器與物體的間距，直至軟體介面距離直方圖內的綠色光條指示“最佳”或“較好”。
- ⑥ 點擊 Auto 按鈕，自動調節深度相機曝光，或再次點擊關閉自動曝光，拖動滑動條手動調節，使深度相機預覽窗口中物體表面的紅色或藍色盡可能少，灰色為最佳。
- ⑦ 點擊  按鈕開始掃描。掃描過程中，請將掃描器對準待掃描物體，持穩掃描器並勻速緩慢移動，最佳距離以軟體介面距離直方圖的指示為準。掃描過程中可隨時點擊  按鈕暫停檢查模型效果，若模型仍有缺失，可點擊  按鈕繼續掃描。待模型掃描完整後，點擊  結束掃描。
- ⑧ 掃描完成後，可以點擊“一鍵處理”自動完成模型處理，若需更精細的模型，也可依次手動完成點雲融合、構網及其他可選操作。點雲融合時，建議使用系統推薦點距，如點距太小會導致計算時間過長。模型編輯具體操作詳見軟體學習頁面中的《用戶手冊》。
- ⑨ 處理完成後可根據需求導出 PLY、OBJ 或 STL 等格式模型。

注：全場掃描模式支持彩色掃描。如需獲取彩色模型，請在該模式下開啟彩色掃描。

方式二：手機端 Revo Scan 軟體設置及掃描



- ① 點擊  圖示，根據需求選擇掃描精度、拼接方式及掃描對象。如需獲得彩色模型，請開啟彩色掃描。
- ② 調節掃描器與物體的間距，直至軟體介面距離直方圖內的綠色光條指示“最佳”或“較好”。
- ③ 點擊 Auto 按鈕，自動調節深度相機曝光，或再次點擊關閉自動曝光，拖動滑動條手動調節，使深度相機預覽窗口中物體表面的紅色或藍色盡可能少。
- ④ 彩色掃描模式下，可點擊 Auto 按鈕，開啟 RGB 相機自動曝光功能。關閉自動曝光時，可拖動滑動條手動調節曝光，直至 RGB 相機預覽窗口中的物體色彩明晰。
- ⑤ 點擊  按鈕開始掃描。儘量不要重複掃描同一區域。
- ⑥ 待模型掃描完整後，點擊  按鈕完成掃描，再點擊右下角模型庫進入模型處理介面，對模型進行處理。
- ⑦ 若需更細節的處理，可將工程分享至電腦端 Revo Metro 進一步處理。

注：Android 和 iOS 端軟體將持續更新，請以實際介面為準。

警示語

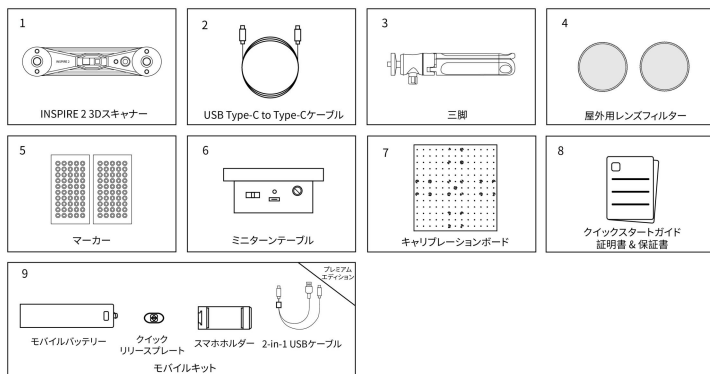
1) 根據低功率射頻器材技術規範:

取得審驗證明之低功率射頻器材，非經核准，公司、商號或使用者均不得擅自變更頻率、加大功率或變更原設計之特性及功能。低功率射頻器材之使用不得影響飛航安全及干擾合法通信；

經發現有干擾現象時，應立即停用，並改善至無干擾時方得繼續使用。前述合法通信，指依電信管理法規定作業之無線電通信。低功率射頻器材須忍受合法通信或工業、科學及醫療用電波輻射性電機設備之干擾。

2) 根據低功率射頻電機技術規範: 4.7.9.1 應避免影響附近雷達系統之操作。4.7.9.2 高增益指向性天線只得應用於固定式點對點系統。

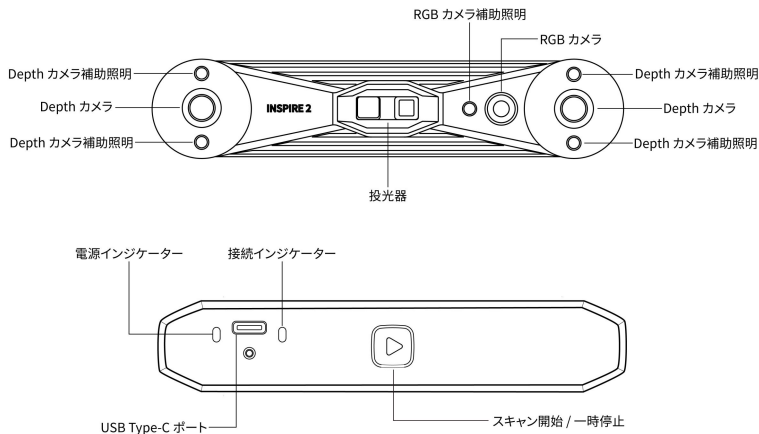
パッケージ内容



※ ご参考までに

ご注意：PCとWi-Fiで接続する場合、またはスマートフォンでのスキャンにはモバイルキットの使用を推奨します。スタンダードエディションにはモバイルキットは含まれていません。Revopoint 公式オンラインストアでご購入いただけます。

製品概要



システム要件

初めて使用する前に、公式ソフトウェアをダウンロード・インストールしてください。ダウンロード場所および要件は以下の通りです。

ソフトウェア	Revo Metro	Revo Scan (スマートフォン)
ダウンロード場所	www.revopoint3d.jp 「サポーターダウンロード」	Apple App ストア または Google Play ストア
対応スキャンモード	フルフィールド / 平行ライン	フルフィールド
システム要件	Windows : Win10/11 (64 ビット) RAM : ≥16 GB CPU : Intel i7 13th Gen または AMD Ryzen 7 5800 GPU : NVIDIA GeForce RTX 3060 (8 GB) またはそれ以上	Android : Android 9.0 またはそれ以降 RAM : ≥8 GB ストレージ : ≥128 GB
	macOS : macOS 11.0 またはそれ以降 RAM : ≥16 GB CPU : M1 Pro/Max/Ultra	iPhone : iPhone X 以降 iOS 14.0 またはそれ以降 RAM : >4 GB ストレージ : ≥64 GB iPad : 第 10 世代またはそれ以降

ご注意: CPU 構成が不明な場合は、CPU コア数≥8、スレッド数≥16、ベース周波数≥2.4GHzを満たすことをご確認ください。
PC の USB ポートは USB 3.0 以上であることを確認してください。レーザーラインスキャンモード時のみ、ディスクリート GPU によるアクセラレーションが必要です。AMD および Mac の GPU はアクセラレーションをサポートしていません。

接続モード

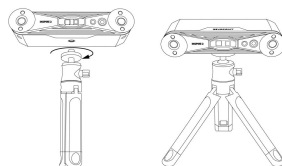
システム モード	PC		スマートフォン	
	Windows	macOS	Android	iOS
USB	○	○	○	×
Wi-Fi	○	○	○	○

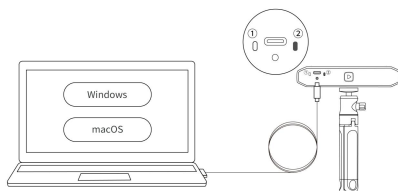
PC でスキャンする

USB ケーブル経由で INSPIRE 2 を PC に接続する

ステップ 1: 三脚をスキャナーに取り付けます。

ご注意: 三脚の高さを調整するとき、不安定さを避けるため、各脚を均等に伸ばしてロック位置で固定してください。





ステップ 2 : USB Type-C to Type-C ケーブルを使用してスキャナーを PC に接続します。電源が入ると、スキャナー背面のインジケーター②が緑色に点灯します。

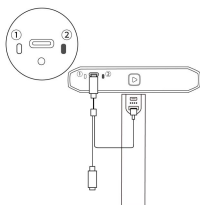
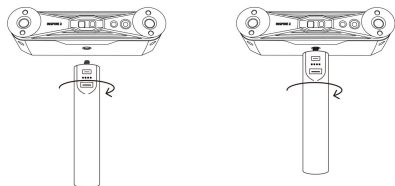
ステップ 3 : Revo Metro を開き、ソフトウェアに「スキャナー接続済み」と表示され、スキャナーのインジケーター①が青く点灯したら準備完了です。



Wi-Fi 経由で INSPIRE 2 を PC に接続する

ステップ 1 : モバイルバッテリーをスキャナーに取り付けます。

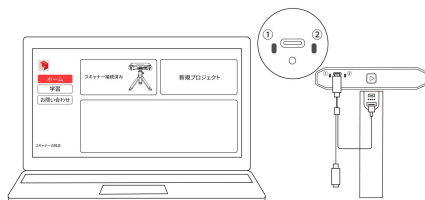
ご注意 : スキャナーを PC で給電すると、USB モードに自動的に切り替わってしまいます。



ステップ 2 : 2-in-1 USB ケーブルを使用して、スキャナーとモバイルバッテリーを接続します。電源が入ると、スキャナーのインジケーター②が緑色に点灯します。

ステップ 3 : PC の Wi-Fi 設定で「INSPIRE2-REVO-XXXXXXX」というネットワークを検索し、接続します（パスワード不要）。



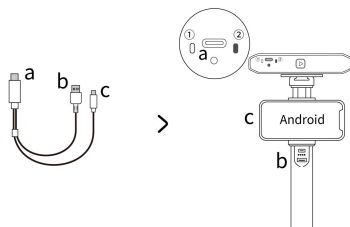
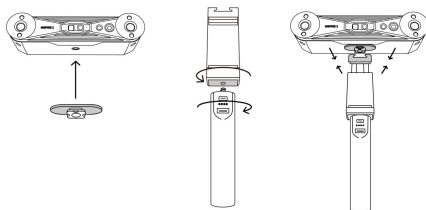


ステップ 4: Revo Metro を開き、ソフトウェアに「スキャナー接続済み」と表示され、スキャナーのインジケータ—①が青く点灯したら準備完了です。

スマートフォンでスキャンする

USB ケーブル経由で INSPIRE 2 と Android スマートフォンを接続する

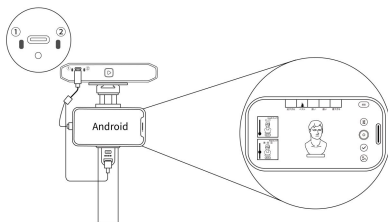
ステップ 1: クイックリリースプレート、スマホホルダー、モバイルバッテリーを順番に取り付けます。



ステップ 2: スマートフォンをスマホホルダーに取り付け、左の図に示したように、2-in-1 USB ケーブルを各ポートに接続します。電源が入ると、スキャナーのインジケータ—②が緑色に点灯します。

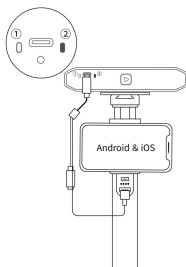
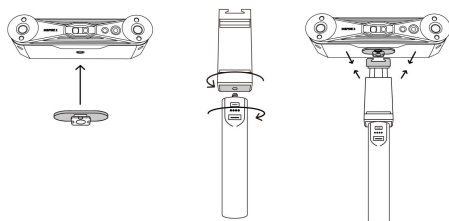
ご注意: 2-in-1 USB ケーブルは、スキャナーと Android スマートフォンの接続にのみ使用できます。

ステップ 3: Revo Scan を開き、アプリにスキャンのプレビュー画面が表示され、スキャナーのインジケータ—①が青く点灯したら準備完了です。



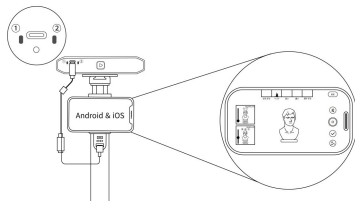
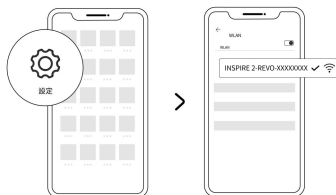
Wi-Fi 経由でINSPIRE 2 とAndroid またはiOS スマートフォンを接続する

ステップ 1: クイックリリースプレート、スマホホルダー、モバイルバッテリーをスキャナーに順番に取り付けます。



ステップ 2: スマートフォンをスマホホルダーに取り付け、2-in-1 USB ケーブルを使用してスキャナーをモバイルバッテリーに接続します。電源が入ると、スキャナーのインジケータ②が緑色に点灯します。

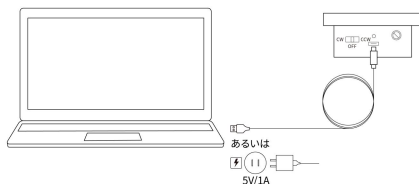
ステップ 3: スマートフォンの Wi-Fi 設定で「INSPIRE2-REVO-XXXXXXX」というネットワークを検索し、接続します（パスワード不要）。



ステップ 4: Revo Scan を開き、アプリにスキャンのプレビュー画面が表示され、スキャナーのインジケータ①が青く点灯したら準備完了です。

ミニターンテーブルのセットアップ

ステップ 1: ターンテーブルの電源ケーブルで、PC または 5V/1A の電源アダプターに接続します。電源が入ると、インジケーターが緑色に点灯します。



ステップ 2: 対象物をターンテーブルに載せます。スイッチで回転方向を切り替え、ダイヤルで速度を調整します。

スキャンモードの紹介

フルフィールド: 一般的な対象物の点群を迅速に取得できるモードです。このモードは PC・スマートフォンの両方で利用できます。

平行ライン: 高精度スキャン向けのモードです。反射する金属や黒色の対象物でもスプレー不要で対応可能です。PC で利用でき、Revo Mirror を介してスマートフォンに画面ミラーリングしてプレビュー・操作もできます。

Revo Mirror のミラーリング手順:

- ① 公式サイト「サポート - ダウンロード」から PC 版・スマートフォン版の Revo Mirror をダウンロードしてインストールします。
- ② モバイルキット（スマホホルダー、モバイルバッテリー、クイックリリースプレート）をスキャナーに取り付け、2-in-1 USB ケーブルでモバイルバッテリーとスキャナーを接続します。
- ③ PC とスマートフォンの両方を「INSPIRE2-REVO-XXXXXXX」というネットワークに接続します。Revo Metro を開き、スキャナー接続後にスキャン画面へ入り、ミラーリングボタンをクリックします。
- ④ スマートフォンで Revo Mirror が検出したミラーリング対象デバイスをタップします。
- ⑤ 画面の指示に従い、PC 側で PIN コードを入力して初回ペアリングを完了させた後、「ミラーリングを開始」をクリックしてスマートフォンからスキャン操作を制御できます。

スキャン前の注意事項

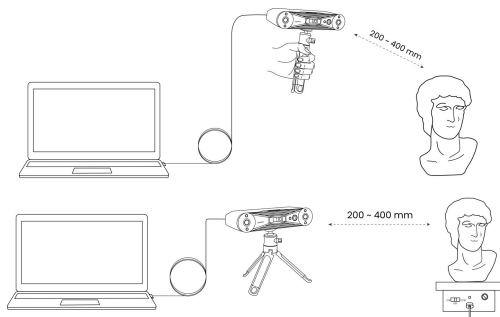
▶ 本製品はクラス 1 レーザープロジェクターを使用しています。至近距離でレーザーを直接見ないでください。詳細はクラス 1 の安全基準をご参照ください。

- 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ていることを確認してください。カラーモデルが必要な場合は、対象物が均一に照明されていることを確認してください。
- マーカーを用いたスキャンでは、マーカーを対象物表面に不規則に貼り付け、1 フレーム内で少なくとも 5 個をキャプチャできるようにしてください。精度向上のため、できるだけ平坦な面に配置し、曲面は避けてください。
- スキャナーの校正または平行ラインモードでスキャンを行う前に、最適な精度を確保するため、10 分間のウォームアップが必要です。

スキャンシーン

屋内スキャン

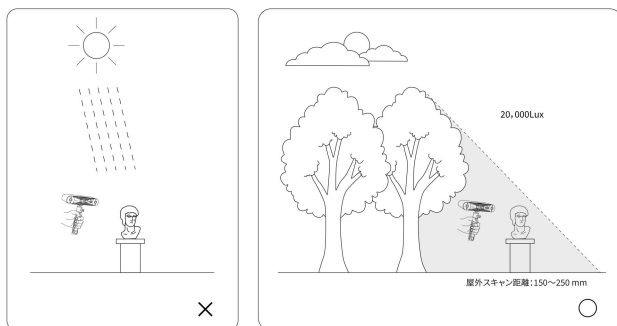
スキャナーを対象物に向け、しっかりと保持してゆっくり均一に移動するか、安定した面に設置した三脚に固定してスキャンします。スキャナーと対象物の距離は約 **200~400 mm** が目安です。ソフトウェアのスキャン距離バーを参照して最適距離を維持してください。



屋外スキャン

- 「スキャン対象物」で「屋外オブジェクト」を選択します。屋外スキャンの前に、左右の Depth カメラ前面に屋外用レンズフィルターを取り付けます。
- 屋外スキャンでは直射日光を避け、反射面による干渉を最小限にしてください。
- 雨天や強風時のスキャンは避けてください。水濡れによる損傷や濡れた表面によるデータ精度低下の恐れがあります。

スキャン中は対象物に向け、安定してゆっくり移動します。距離はソフトウェアのスキャン距離バーが示す最適範囲を維持してください。

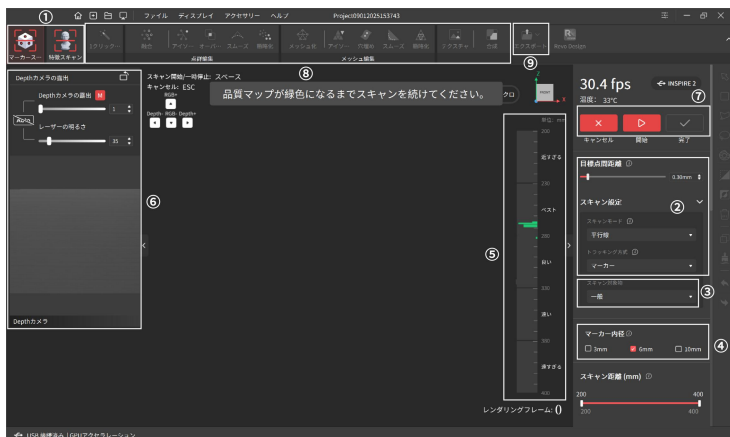


ご注意：ソフトウェアでは、最高の精度を得るために3Dスキャナーの再校正が可能です。ホームページの「スキャナー校正」機能をご参照ください。スキャナーは工場出荷時に校正済みです。校正プログラムに入る前に精度チェックを実施し、失敗した場合は画面の指示に従って再校正してください。

初めてのスキャン

Revo Metro (PC) での初回スキャン

スキャナー接続後、Revo Metro のホームページで「新規プロジェクト」をクリックし、以下の手順で設定・スキャンを開始します。



※Revo Metro の実際のインターフェースをご参照ください。

- ① 「マーカースキャン」または「特徴スキャン」のスキャン方式を選択します（表示例は「マーカースキャン」）。
- ② スキャンモードで「平行ライン」または「フルフィールド」を選択します。平行ラインスキャンモードでは、スキャン前に「目標点間距離」を設定できます。

ご注意：目標点間距離を大きくすると、スキャン速度が速くなります。小さくすると、モデルの細部までより細かく表現できますが、その分スキャンにかかる時間が長くなります。

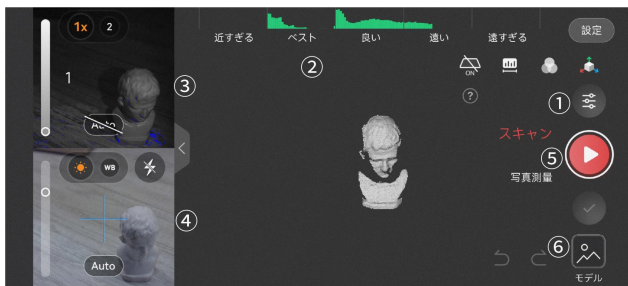
- ③ 要件に応じて「スキャン対象物」を選択します。
- ④ スキャン精度を高めるために使用するマーカー内円の直径を選択してください。

ご注意：Revopoint 標準マーカースイズのみサポートします。

- ⑤ スキャン距離バーが「ベスト」または「良い」を示すまで、スキャナーと対象物との距離を調整します。
- ⑥ Auto ボタンをクリックすると Depth カメラの露出は「自動」に切り替えられます。もう一度クリックして、露出をオフにすると、スライダーをドラッグして、Depth カメラプレビューウィンドウのオブジェクトに青と赤の部分ができるだけ少なくなり、オブジェクト全体がグレーになるまで調整します。
- ⑦  ボタンをクリックしてスキャンを開始します。スキャン中はスキャナーを安定させ、ゆっくり均一に動かし、距離インジケータバーを参照し、適切な距離を確保してください。 ボタンをクリックすると、スキャンを一時停止してモデルを確認することができます。スキャンが不完全な場合は  ボタンをクリックしてスキャンを続行することができます。スキャンが完成した場合は  ボタンをクリックしてスキャンを終了します。
- ⑧ 「1 クリック編集」をクリックすると、モデルが自動的に処理されます。より詳細なモデルが必要な場合は、点群の融合、メッシュ化など、他のツールを使って手動でモデルを編集します。点群フュージョン処理を手動で行う場合は、システムが推奨する点間距離を使用することを推奨します。点間距離を小さく設定すると、計算時間が長くなります。詳しくは ソフトウェアの学習ページにあるユーザーマニュアルをご参照ください。
- ⑨ 後処理が完了したら、PLY/OBJ/STL などの形式でエクスポートします。

ご注意：フルフィールドモードはカラースキャンに対応しています。カラースキャンをオンにするとカラーモデルを取得できます。

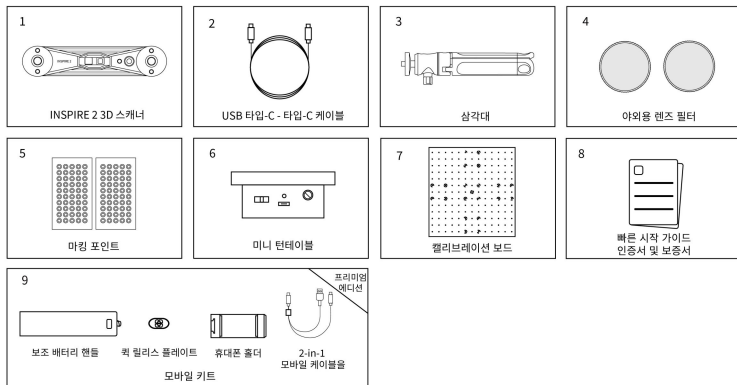
Revo Scan（スマートフォン）での初回スキャン



- ①  アイコンをタップして、必要に応じて精度、トラッキング方式、スキャン対象物を選択します。カラーモデルが必要な場合はカラースキャンをオンにします。
- ② スキャン距離バーが「ベスト」または「良い」を示すまで、スキャナーと対象物との距離を調整します。
- ③ Auto ボタンをタップすると Depth カメラの露出は「自動」に切り替えられます。もう一度タップして、露出をオフにすると、Depth カメラのプレビューウィンドウに表示される対象物の表面に青色や赤色ができるだけ少なくなるように、スライダーをドラッグして露出を調整します。
- ④ カラースキャンを行う場合は、RGB カメラの露出を調整する必要があります。Auto ボタンをクリックすると露出は「自動」に切り替えられます。もう一度クリックして、露出をオフにすると、RGB カメラのプレビューウィンドウに表示される対象物の色が鮮明でシャープになるように、スライダーをドラッグして露出を調整する必要があります。
- ⑤  ボタンをタップしてスキャンを開始します。同じエリアを繰り返しスキャンしないようにしてください。
- ⑥ スキャンを完了するには  ボタンをタップし、スキャンが完了したら右下の「モデル」ボタンをタップして後処理ウィンドウに入り、モデルを編集します。
- ⑦ プロジェクトを PC 上の Revo Metro に共有すると、より多くの編集機能を利用できます。

ご注意：Android および iOS 版の Revo Scan は継続的に更新されています。実際の画面を参照してください。

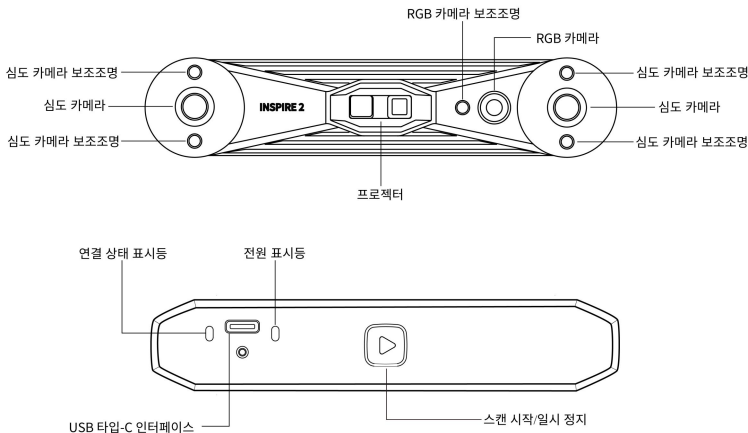
포장 목록



※ 참고용

참고: PC와 Wi-Fi로 연결하거나 스마트폰으로 스캔할 때는 모바일 키트 사용을 권장합니다. 스탠드 에디션에는 모바일 키트가 포함되지 않으며, Revopoint 온라인 스토어에서 별도 구매할 수 있습니다.

제품 프로필



시스템 요구 사항

첫 스캔 전에 공식 소프트웨어를 다운로드하여 설치하십시오. 다운로드 위치와 요구 사양은 아래를 참고하십시오.

소프트웨어	Revo Metro	Revo Scan (모바일)
다운로드 위치	global.revopoint3d.com 의 "Support - Download"	Apple App Store 또는 Google Play Store
지원 스캔 모드	전체 필드 / 평행선	전체 필드
권장 사양	Windows: Win10/11 (64 - bit) RAM: ≥16 GB CPU: Intel i7 13 세대 또는 AMD Ryzen 7 5800 GPU: NVIDIA GeForce RTX 3060 (8GB) 또는 이상	Android 시스템 버전: Android 9.0 또는 이상 RAM: ≥8 GB 스토리지: ≥128 GB
	macOS: macOS 11.0 또는 이상 RAM: ≥16 GB CPU: M1 Pro/Max/Ultra	iPhone: iPhone X 이후 모델 시스템 버전: iOS 14.0 또는 이상 RAM: >4 GB 스토리지: ≥64 GB iPad: 10 세대 iPad 또는 이후 모델

참고: CPU 구성이 확실하지 않은 경우, 코어 8 개 이상, 스레드 16 개 이상, 기본 클럭 2.4GHz 이상을 권장합니다. PC 의 USB 포트는 반드시 USB 3.0 이상이어야 합니다. 레이저 라인 스캔 모드에서만 독립 그래픽 카드 가속이 필요합니다. AMD 및 Mac 의 GPU 는 현재 가속을 지원하지 않습니다.

연결 모드

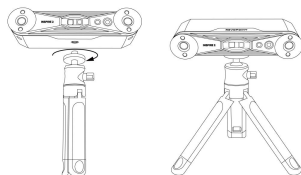
시스템 모드	PC		휴대폰	
	Windows	macOS	Android	iOS
USB	✓	✓	✓	×
Wi-Fi	✓	✓	✓	✓

PC 로 스캔하기

I. USB 케이블로 INSPIRE 2 를 PC 에 연결

1 단계: 삼각대를 스캐너에 연결합니다.

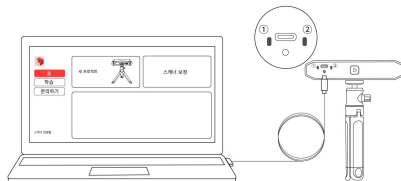
참고: 삼각대의 다리를 균일하게 펼쳐 잠금 위치에서 고정하여 불안정해지지 않도록 하십시오.





2 단계: USB 타입-C - 타입-C 케이블을 사용하여 스캐너를 PC에 연결합니다. 스캐너의 표시등 ②가 녹색으로 켜지면 전원이 공급되는 것입니다.

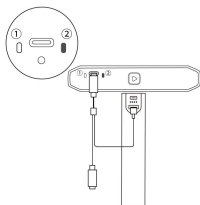
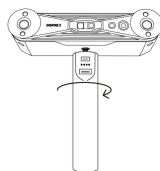
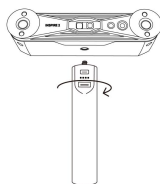
3 단계: Revo Metro를 열고 소프트웨어에 스캐너 연결됨이 표시되고 스캐너의 표시등 ①이 파란색으로 고정되면 준비가 완료된 것입니다.



II. Wi-Fi로 INSPIRE 2를 PC에 연결

1 단계: 스캐너를 보조 배터리 핸들에 나사로 고정합니다.

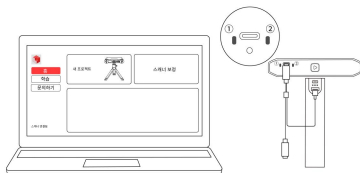
참고: 스캐너를 PC에 직접 연결하여 전원을 공급하지 마십시오. 그러면 USB 모드로 동작합니다.



2 단계: 2-in-1 모바일 케이블로 스캐너와 보조 배터리 핸들을 연결합니다. 표시등 ②가 녹색 고정 점등이면 전원이 인가된 상태입니다.

3 단계: PC의 Wi-Fi 설정에서 **INSPIRE2-REVO-XXXXXXX** 네트워크를 검색하여 연결합니다(비밀번호 없음).



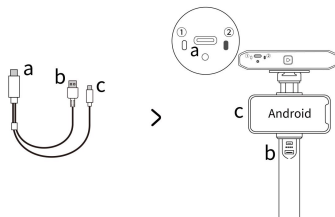
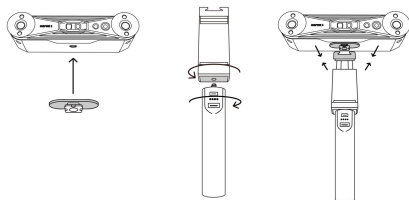


4 단계: Revo Metro 를 열고 소프트웨어에 스캐너 연결됨이 표시되고 스캐너의 표시등 ① 이 파란색으로 고정되면 준비가 완료된 것입니다.

전화기로 스캔하기

I. USB 케이블로 INSPIRE 2 를 Android 폰에 연결

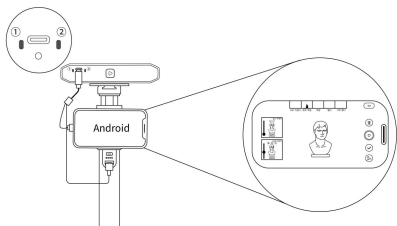
1 단계: 퀵 릴리스 플레이트, 휴대폰 홀더, 보조 배터리 핸들을 스캐너에 부착합니다.



2 단계: 휴대폰을 휴대폰 홀더에 넣고 2-in-1 모바일 케이블을 사용하여 표시된 포트에 연결합니다. 스캐너의 표시등 ②가 녹색으로 켜지면 전원이 공급되는 것입니다.

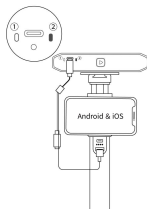
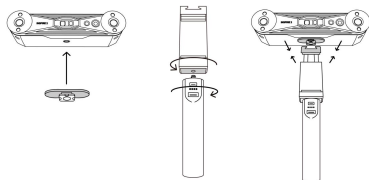
참고: 2-in-1 모바일 케이블은 Android 폰 연결에만 사용할 수 있습니다.

3 단계 : Revo Scan 을 열면 스캐너의 표시등 ①이 파란색으로 고정되고 장치에 스캔 미리보기 창이 표시되면 준비가 완료된 것입니다.



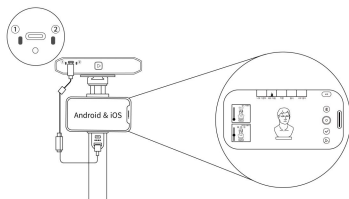
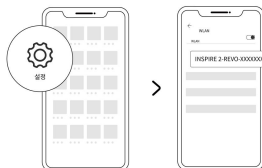
II. Wi-Fi 로 INSPIRE 2 를 Android 또는 iOS 폰에 연결

1 단계: 퀵 릴리스 플레이트, 휴대폰 홀더, 보조 배터리 핸들을 스캐너에 부착합니다.



2 단계: 2-in-1 모바일 케이블로 스캐너와 보조 배터리 핸들을 연결합니다. 표시등 ②가 녹색 고정 점등이면 전원이 인가된 상태입니다.

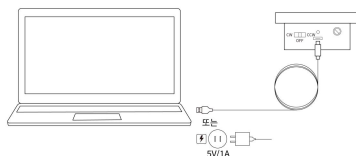
3 단계: 스마트폰의 Wi-Fi 설정에서 **INSPIRE2-REVO-XXXXXXX** 네트워크를 검색하여 연결합니다(비밀번호 없음).



4 단계: Revo Scan 을 실행합니다. 표시등 ①이 파란색 고정 점등이고, 폰에 스캔 미리보기 화면이 표시되면 준비 완료입니다.

I 미니 턴테이블 설정

1 단계: 턴테이블 전원 케이블로 PC 또는 5V/1A 서드파티 어댑터에 연결합니다. 표시등 ①이 녹색 고정 점등이면 전원이 인가된 상태입니다.





2 단계: 물체를 턴테이블 위에 올립니다. 스위치를 눌러 회전 방향을 바꾸고, 다이얼을 돌려 속도를 설정합니다.

스캔 모드 소개

전체 필드: 일반 물체의 포인트 클라우드를 빠르게 취득하는 고속 스캔 모드입니다. PC 및 모바일 앱에서 지원됩니다.

평행선: 정밀 스캔에 최적화된 모드로, 반사 금속 및 검정색 물체를 스프레이 코팅 없이 처리할 수 있습니다. PC에서 지원되며, Revo Mirror를 통해 스마트폰으로 미리링하여 미리보기/제어가 가능합니다.

Revo Mirror 화면 미리링 단계 :

- ① Revopoint 공식 웹사이트의 "Support - Download" 메뉴에서 PC와 모바일용 Revo Mirror를 다운로드하여 설치합니다.
- ② 모바일 키트(폰 홀더, 보조 배터리 핸들, 퀵 릴리즈 플레이트)를 스캐너에 장착합니다. 2-in-1 모바일 케이블로 보조 배터리 핸들과 스캐너를 연결합니다.
- ③ PC와 폰이 모두 "INSPIRE2-REVO-XXXXXXX" 네트워크에 연결되어 있는지 확인합니다. Revo Metro를 실행하고 스캐너 연결 후 스캔 페이지로 진입한 다음, 미리링 버튼을 클릭합니다.
- ④ 휴대폰의 Revo Mirror에서 감지된 미리링 대상 기기를 탭하세요.
- ⑤ 안내에 따라 PC에서 PIN 코드를 입력해 최초 페어링을 완료한 뒤, "화면 미리 모드로 돌아가기"를 탭하면 휴대폰으로 스캔을 제어할 수 있습니다.

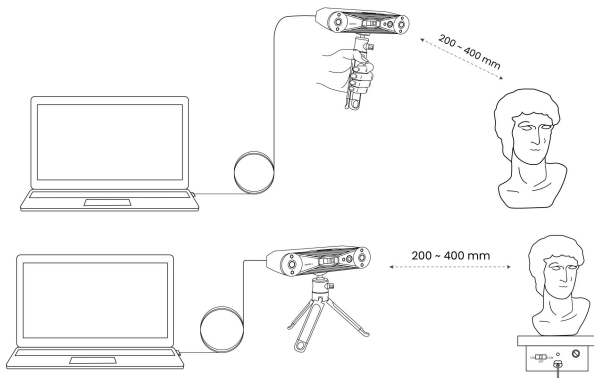
스캔 전 읽어보기

- 본 제품은 Class 1 레이저 프로젝터를 사용하므로, 광원을 가까이에서 직시하지 마십시오! 자세한 내용은 Class 1 레이저 표준 문서를 참조하십시오.
- 색상 모델이 필요한 경우, 깊이 카메라 미리보기 창에 스캔 대상만 보이도록 하고, 대상을 균일하게 조명하십시오.
- 마커 스캔 시, 마커는 표면에 불규칙하게 부착하고 한 프레임에 최소 5개 이상이 포착되도록 하십시오. 최고 정확도를 위해 가능한 평평한 면에 부착하고 곡면은 피하십시오.
- 스캐너 보정 또는 평행선 모드로 스캔하기 전에 최적의 정확도를 보장하기 위해 10분간 예열이 필요합니다.

스캔 시나리오

실내 스캔

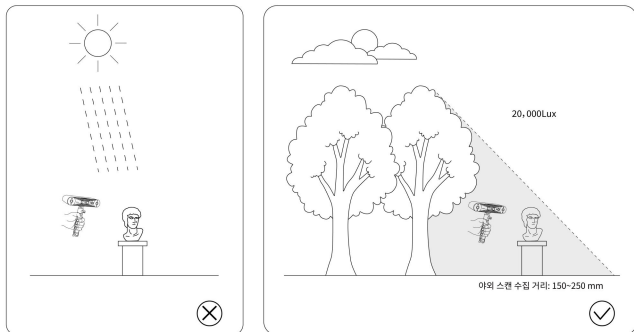
스캔 시 스캐너를 대상에 향하게 하고, 흔들림 없이 천천히 고르게 이동하십시오. 또는 안정적인 면 위 삼각대에 고정하십시오. 스캐너와 대상 간 거리는 약 **200~400 mm** 를 유지하십시오. 소프트웨어의 거리 표시 바를 참고하여 최적 거리를 유지하십시오.



실외 스캔

- “객체 유형” 에서 “야외 물체”를 선택하십시오. 실외 스캔 전, 왼쪽/오른쪽 깊이 카메라 전면엔 야외용 렌즈 필터 2 개를 부착하십시오.
- 직사광선을 피하여 반사에 의한 간섭을 최소화하십시오.
- 비가 오거나 바람이 강한 날에는 스캔을 피하십시오. 물 유입으로 인한 손상 또는 젖은 표면으로 인한 정확도 저하를 방지합니다.

스캔 중에는 스캐너를 대상에 향하게 하고, 흔들림 없이 천천히 고르게 이동하십시오. 소프트웨어의 거리 표시 바가 안내하는 최적 거리를 유지하십시오.

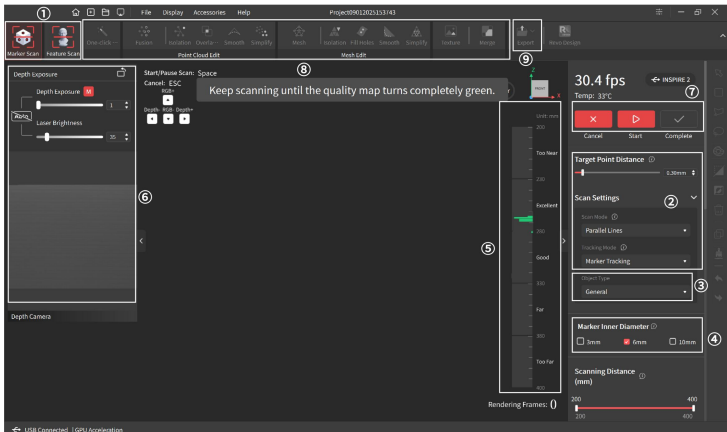


참고: 소프트웨어에는 최적 정확도를 위한 스캐너 재보정 기능이 있습니다. 홈 화면의 “스캐너 보정” 기능을 참고하십시오. 본 스캐너는 출고 시 전문적으로 보정되어 있으며, 먼저 보정 점검을 수행하십시오. 점검 실패 시, 화면 안내에 따라 재보정하십시오.

첫 스캔

I. Revo Metro(PC)로 첫 스캔

스캐너 연결 후, 홈 화면에서 “새 프로젝트”를 클릭하고 아래 단계에 따라 설정 및 스캔을 시작하십시오. (인터페이스 예시는 Revo Metro 기준입니다.)



※ Revo Metro의 인터페이스를 참조하십시오.

- ① 마커 스캔 또는 특징 스캔을 선택합니다(예시 화면은 마커 스캔).
- ② 스캔 설정에서 평행선 또는 전체 필드를 선택합니다. 평행선 모드에서는 스캔 전에 목표 포인트 간격을 미리 설정하십시오.

참고: 목표 포인트 간격이 클수록 스캔 속도는 빨라지고, 간격이 작을수록 더 많은 디테일을 얻지만 속도는 느려집니다.

- ③ 필요에 따라 객체 유형을 선택합니다.
- ④ 사용 중인 마커의 내경을 선택하여 스캔 정확도를 높입니다..

참고: Revopoint 표준 마커 크기만 지원됩니다.

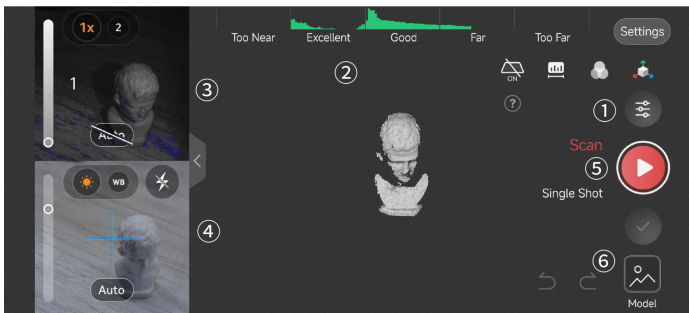
- ⑤ 스캐너를 대상에 가까이 혹은 멀리 이동하여 거리 표시 바가 **매우 적합** 또는 **적합**이 되도록 맞춥니다.
- ⑥ Auto 버튼을 클릭하여 깊이 카메라 노출을 자동 설정하거나, 해제하고 슬라이더를 조절해 파란/빨간 영역을 최소화하고 대상 전체가 회색으로 보이도록 조정합니다.
- ⑦ ▶ 버튼을 클릭하여 스캔을 시작합니다. 스캐닝은 물건을 스캐너에 조준하고 스캐닝될 물체를

천천히 이동시켜서 촬영합니다. Revo Metro 의 3D 스캐닝 인스펙터에서는 거리 표시줄이 참조하여 적절한 거리를 확인합니다. 스캔 중 언제든지  버튼을 클릭하여 스캐닝 중지하고 파일을 확인 후 수정할 수 있습니다. 모델이 불완전한 경우  버튼을 클릭하여 스캐닝 계속합니다. 모델이 완성되면  버튼을 클릭하여 스캔을 완료합니다.

- ⑧ **원클릭 처리** 클릭하여 자동 처리하거나, 포인트 클라우드 융합, 메시설정 등 도구를 이용해 상세 편집을 진행합니다. 수동 융합 시, 시스템이 권장하는 포인트 간격 사용을 권장합니다. 최소 간격으로 설정하면 계산 시간이 길어집니다. 자세한 내용은 학습 페이지의 사용 설명서 참고하십시오.
- ⑨ 후처리 완료 후, OBJ, STL 등의 형식으로 모델을 내보냅니다.

참고: 전체 필드 스캔 모드는 컬러 스캔을 지원합니다. 컬러 모델이 필요하면 이 모드에서 컬러 스캔을 활성화하십시오.

II. Revo Scan(모바일)으로 첫 스캔



- ①  아이콘을 탭하여 정확도, 추적 모드, 개체 유형을 선택합니다. 컬러 모델이 필요한 경우 컬러 스캐닝을 토글합니다.
- ② 스캔 거리 표시줄에 매우 적합 또는 적합이 표시될 때까지 스캐너를 물체에서 더 가까이 또는 더 멀리 이동합니다.
- ③ 데스 카메라의 노출이 자동으로 설정되도록 Auto 버튼을 누르거나, 데스 카메라 미리보기 창에서 오브젝트의 파란색과 빨간색 영역이 최대한 줄어들 때까지 슬라이더를 드래그하여 노출을 끄고 노출을 변경할 수 있습니다.
- ④ 컬러 스캔을 할 때는 RGB 카메라의 노출도 조정해야 합니다. 노출이 자동으로 설정되도록 Auto 버튼을 누르거나, 노출을 끄고 RGB 미리 보기 창에서 물체의 색상이 선명하고 뚜렷해질 때까지 슬라이더를 드래그하여 노출을 조정할 수 있습니다.
- ⑤  버튼을 탭하여 스캔을 시작합니다. 같은 영역을 반복해서 스캔하지 마세요.
- ⑥  버튼을 눌러 스캔을 완료하고 오른쪽 하단의 모델 버튼을 눌러 스캔이 완료되면 후처리 창으로 들어가 모델을 편집합니다.
- ⑦ 더 많은 편집 옵션을 위해 프로젝트를 PC의 Revo Metro에 공유할 수 있습니다.

참고: Android 및 iOS 기기의 Revo Scan은 지속적으로 업데이트되므로 실제 인터페이스를 참조하세요.

产品参数

产品名称	INSPIRE 2
扫描方式	手持、桌面
技术原理	双目红外微结构光、红外多线激光
扫描对象	中、小型物体
单帧重复精度	0.03 mm
单帧精度	0.05 mm
体积精度	0.05 mm + 0.1 mm × L (m) , L 为物体长度 (注: 标记点模式下)
最小点距	0.1 mm
工作距离 (室内)	200 - 400 mm
工作距离 (室外)	150 - 250 mm
单帧扫描范围 (室内最近)	130 × 129 mm at 200 mm
单帧扫描范围 (室内最远)	293 × 257 mm at 400 mm
视野角度, H × V	43 × 35°
推荐最小扫描尺寸	20 × 20 × 20 mm
最大扫描尺寸	2 × 2 × 2 m
最高扫描帧率	全场结构光扫描: 18 fps 多线激光扫描: 90 fps (GPU), 40 fps (CPU)
RGB 相机分辨率	1280 × 800
是否支持彩色扫描	是
拼接方式	特征拼接、标记点拼接、全局标记点拼接
是否支持室外扫描	是
光源	一级红外光
深度补光灯	4 个
RGB 补光灯	1 个
内置芯片计算功能	进行深度数据计算

产品参数

按钮	1
输出文件格式	PLY、OBJ、STL、ASC、3MF、GLTF、FBX
输出数据是否兼容 3D 打印	✓
Wi-Fi	6
蓝牙	4.1
接口类型	USB Type-C
电源	DC 5V, 1A
扫描仪机身重量	190 g
尺寸(长 × 宽 × 高)	53 × 27 × 132 mm
特殊物体扫描	扫描透明、镜面物体时，请使用喷粉/显影剂。
是否支持扫描仪标定	是
支持配件	电动大转台，双轴转台，充电杆，移动套件二代

*以上内容仅供参考，产品实际参数请以官网最新界面为准。

关注我们:

海外社媒:



国内社媒:



联系我们:



国内用户请致电

400-168-1992

(工作日 9:00 - 18:00)