

SenseTM 3D スキャニングアプリケーション Intel® RealSense[™]用 3D カメラ

自分の世界を 3D にキャプチャー



専用説明書

目次

1 ほじめに	3
著作権	3
2 SENSE ソフトウェア設定	3
最小要件	3
Sense ソフトウェアのインストール	3
3 SENSE によるスキャニングのヒント	4
位置決め	4
動き	4
全般事項	4
4 スキャニングの方法	5
[スキャン] メニューバー	5
スキャニングの設定	5
物体の選択	6
スキャニング手順	6
物体のスキャニング	6
人物のスキャニング	6
スキャニングの編集	7
クロップ	7
トリム	7
消去	8
ソリッド化	8
色	8
 スキャニングの終了	9
保存	9
エクスポート	9
アップロード	9
共有	9
プリント	9
ヘルプメニュー	9



Intel[®] RealSense[™] 3D カメラ用の Sense[™] 3D スキャニングアプリケーションを使用いただきまして、ありがとうございます。スキャ ニングは、写真撮影の一種と考えることができます。物理的な物体をスキャニングすることによって、デジタルモデルを作成すること ができます。ただし、従来の写真とは異なり、イメージを 3D プリンターに送信することによって、デジタルモデルを物理的な世界に 戻すために使用することができます。

スキャンデータをアップロードすれば、Cubify.com クラウドサービスを利用してプリントしてもらうことができます。Cube® 3D プリン ターをお持ちなら、アプリケーションソフトウェアでモデルを開いて、自分でプリントすることもできます。

著作権

©2015 3D Systems, Inc. 無断転載を禁ず。本マニュアルの内容は情報目的のみで提供されるもので、通知なしで変更される可能性が あり、3D Systems, Inc. によるコミットメントされるものではありません。この文書の著作権は、3D Systems Inc にあり、その占有 情報が含まれます。Cubify、3D Systems、および、3D Systems のロゴは、3D Systems, Inc の登録商標、Sense はその商標です。 RealSense はアメリカ合衆国および他の国々における Intel Corporation の商標です。Cubify.com Web サイトをご利用いただくことに より、利用規約およびプライバシーポリシーに同意いただいたものとします。本マニュアルに記載される名前、場所、および/または 事象は、いかなる方法でも個人、グループまたは団体に関連することを意図していません。本マニュアルに記載されている名前、場 所、および/または事象が、生存または死亡している個人、場所、事象、または任意のグループまたは団体の名前、場所、および/また は事象に類似している場合は、単に偶発的であり意図的ではありません。

2 SENSE ソフトウェア設定

最小要件

RealSense ソフトウェアをインストールするには、ご使用のコンピューターが次の最小要件を満たしている必要があります:

- 第4世代の i3、i5、i7 またはそれ以降の Intel Core[™] プロセッサー
- 150MB のハードディスク空き容量
- 4GBのRAM
- Intel RealSense 準拠 3D カメラ、Sense 用の USB3.0 空きポート 1 個
- ・ Windows 8.1 または Windows 10

SENSE ソフトウェアのインストール

<u>http://cubify.com/products/realsense</u>に移動し、説明に従ってソフトウェアのダウンロードとインストールを完了してください。

ご使用のソフトウェアを Cubify アカウントとリンクさせることをお勧めします。このことは、インストールの際にプロンプトが表示 される時、または、アプリケーション実行時のどちらかに行うことができます。

🖉 注:Cubify アカウントをお持ちでない場合は、サインアップをクリックし、必要な情報を入力してください。

Sense ソフトウェアをインストールすると、デスクトップにショートカットが作られます。このショートカットを使用して、アプリ ケーションを開いてください。 SENSE によるスキャニングのヒント

良質な写真を確実にする多くの実践方法は、スキャニングにも当てはまります。以下のヒントを応用して、スキャニング体験を満喫し てください:

照明

- ・ さまざまな照明条件が、スキャニングの品質に影響を及ぼす可能性があります。Intel RealSense 3D スキャニングアプリケーション 用 Sense は、室内用に設計されていて、直射日光下では最適な使用はできません。
- 被写体は、できる限り影ができない方法で配置してください。影を少なくするために、追加の照明を使用することが必要になる場合があります。
- スキャニングする被写体全体に、等しい強度で光を当てれば、最良の結果が得られます。照明が不足する部分は、スキャニング中 に暗く表示される場合があり、照明が過剰な部分は、不正確な色が表示される場合があります。
- 暗がりの中でスキャニングすると、スキャナーは形状をキャプチャーしますが、色はキャプチャーしません。

位置決め

- ・ 被写体は、周囲 360° に空間距離がとれるように位置決めしてください。
- プレビューモードで、スキャニングする物体全体が、画面上の緑の枠内に表示されることを確認してください。このことにより、 スキャニング時に、物体全体が確実にキャプチャーされるようになります。
- スキャナーを、被写体に最適は距離範囲に維持してください。約 0.5~2.0m(20 インチ~6.5 フィート)です。

動き

- 物体を複数回走査することができます。一回走査した後、スキャニングされたデータに隙間がある場合は、スキャニングを続けて 隙間を埋めてください。
- スキャニングの間に 3D ビューが真っ白になったら、それは、スキャニングされる物体がスキャナーに近すぎるからです。ビュー を矯正するには、物体を、少なくとも定義された最小距離(0.5m(20 インチ))以上となるように移動させてください。

全般事項

 小型の物体または区別できる特徴のない物体(通常のコーヒーマグなど)をスキャンする前に、任意のアイテムをオブジェクトの 周囲に配置します。これにより、より多くのロックオン対象が提供されるため、スキャナーの継続的なトラッキングが支援され ます。 スキャニングの方法

この項では、スキャニング、編集、モデルの共有に関連する詳細を、すべてお知らせします。



スキャニングの設定



スキャニングの設定を変更して出力を適切に変更します:

- 解像度 取り込むスキャンデータの密度を決定します。解像度が高いとより密度の高いスキャンが得られますが、キャプチャー速度は遅くなります。
- ターゲットリング 画面上のターゲットリングの表示を切り替えます。スキャニングされている物体の中心をスキャナーがポイントし続けるようにするのに役立ちます。
- 物体認識 スキャニング中の物体を自動的に認識し、強調表示しようとします。スキャンデータは認識した物体以外のすべてを 取り除くように自動的にクロップします。
- ワイヤーフレーム表示 ワイヤーフレーム表示のオン/オフを切り替えます。

物体選択

アプリケーションは、スキャニングを最適化するため、いくつかの物体選択オプションを提供します。



小型の物体:最大 16 インチ(40cm)までのサイズ

中型の物体:最大 40 インチ(100cm)までのサイズ

大型の物体:最大 80 インチ(200cm)までのサイズ(R200(リアフェイシングカメラ)のみで使用可能)

頭部:人体の頭と肩

身体:人体全身(R200(リアフェイシングカメラ)のみで使用可能)

スキャニング手順

物体のスキャニング

- 1. 必ず物体に 360° からアクセスできること、および、室内が適正に照明されていることを確認してください。最適なスキャニング 環境のガイドラインは、ページの「SENSE によるスキャニングのヒント」4 の項を参照してください。
- 2. スキャンするオブジェクトのサイズを選択します。上記の、物体選択の説明を参照してください。
- 3. 物体の選択に従って、物体から適切な位置に立ちます。
- 4. 物体が画面の枠内に適切に収まったら左側の [スキャン] アイコンをクリックします。
- 5. 画面上の映像を見ながら、物体の周囲でスキャナーをゆっくり、途切れなく移動させます。
- スキャニングを一時停止させるには、「停止」ボタンをクリックします。
 スキャニングを再開するには、「続行」ボタンを押します。
 やり直すには「再スタート」ボタンを押します。
- 7. スキャニング結果に満足できたら、 [終了] ボタンを押します。

人物のスキャニング

- 1. 必ず被写体に 360° からアクセスできること、および、室内が適正に照明されていることを確認してください。最適なスキャニング 環境のガイドラインは、ページの「SENSE によるスキャニングのヒント」4のセクションを参照してください。
- 2. 頭部または身体オプションのいずれかを選択します。
- 3. 選択に従って、被写体から適切な位置に立ちます。
- 4. 被写体が画面の枠内に適切に収まったら左側の[スキャン]アイコンをクリックします。
- 画面でイメージを表示しながら、被写体の周囲でスキャナーをゆっくりと途切れなく移動します。
- スキャニングを一時停止させるには、「停止」ボタンをクリックします。
 スキャニングを再開するには、「続行」ボタンを押します。
 やり直すには「再スタート」ボタンを押します。
- 7. スキャニング結果に満足できたら、 [終了] ボタンを押します。

スキャニングの編集

スキャニングが完了したら、または、以前にスキャニングしたファイルを開いたら、いくつかのツールを使用してスキャニングを 編集することができます:

画面上部のツールバーは、現在のスキャンデータを編集する際に次のオプションを可能にします:



クロップ



スキャニングをクロップする場合には、カーソルを使用して、スキャニングを残したい部分の周囲にクロッピングウィンドウを 合わせます。 【適用】をクリックして、スキャニングの削除したい部分を消去します。クロッピングの間にエラーが発生したら、 単に【**元に戻す**】をクリックすれば、スキャニングは元の状態に戻ります。

モデルの外側をクリックし、マウスまたはビュー操作ジェスチャーを使用して回転、パン、ズームを行うことができます。

モデルの回りでクリック してビューを調整します

トリム



不要な部分を除去するには、 [**トリム**] ツールをクリックし、緑のコントロールバーにあるハンドルを使用して、物体をトリムする 位置にラインを位置決めします。ツールは必ず、2 つの部分の内小さい方を削除します。終了したら [適用] をクリックします。



[**消去**] ツールを使用して、スキャニングの不要な部分を削除します。マウスボタンをクリックして保持し、カーソルを消去するエリアに合わせ、マウスボタンを離します。不要な部分が削除されます。

モデルの外側をクリックし、マウスまたはビュー操作ジェスチャーを使用して回転、パン、ズームを行うことができます。

ソリッド化

[ソリッド化] ツールは、すべての穴を埋め、モデルを閉じてソリッドモデルとすることによって、スキャニングをプリント可能にします。モデルのボトム平面を自動的に検知し、平らな面に変換します。

色



モデルの**明るさ**および**コントラスト**は、 [色] ツールを選択すると表示されるスライダーを使用して調整することができます。調整した後、プレビューを見ることができます。 [適用] を押して設定を保持します。

スキャニングの終了

モデルのスキャニングと編集が終了したら、画面右側の<mark>[終了</mark>]ボタンをクリックしします。モデルのためにいくつかのオプション が表示されます:



保存

スキャンデータをご使用のコンピューターに保存するには、 [保存]をクリックします。プロンプトが表示され、ファイル名を入力す るよう促されます。モデルは OBJ フォーマットでデフォルトフォルダーに保存され、ファイルビューに表示されます。これらのファ イルのデフォルトの場所は次の通りです:C:\Users\[USERNAME]\Documents\3D Systems\Sense for Intel(R) RealSense

エクスポート

モデルは次のフォーマットでエクスポートすることができます:WRL、STL、PLY、または、OBJ。

アップロード

アップロードして、モデルを Cubify.com で共有すること、および/または、プリントして貰うことができます。プロンプトが表示され、Cubify.com にログインするよう促されます。ログインしたら、モデルの名前と任意の説明を入力することができます。ダイアロ グボックスで【アップロード】をクリックし、モデルを自分にアカウントに投稿してください。

共有

インタラクティブな 3D モデルを Facebook で共有することができます。これを行うためには、Facebook と Sketchfab の両方のアカ ウントを持っている必要があります。Sketchfab アカウントは、いくつかの一般的ソーシャルネットワーキングサイトからの資格情報 を使用して、非常に素早く取得することができます。

プリント

ご使用のコンピューターに接続された 3D Systems Cube 3D プリンターがあれば、プリンターのクライアントソフトウェアが自動的に 開きます。そこから、アプリケーションを使用して、モデルをプリントすることができます。

ヘルプメニュー

[ヘルプ] メニューには以下のオプションがあります:

- Sense について Intel RealSense スキャニングアプリケーション用 Sense に関する情報を表示します。
- 言語-任意の言語を選択します。この変更を有効にするために、アプリケーションを再起動する必要があります。
- **ユーザーガイド** Intel RealSense 用 Sense の PDF 版ユーザーガイドを表示します。
- 謝辞 著作権および寄稿者に関する情報を表示します。
- **アップロードの確認** ご使用のソフトウェアの最新版があるかどうかを調べます。



3D Systems, Inc.

333 Three D Systems Circle | Rock Hill, SC 29730 | **USA** www.Cubify.com | www.3dsystems.com ©2015 3D Systems, Inc. 無断転載を禁ず。 PN: 391283 Rev. B