



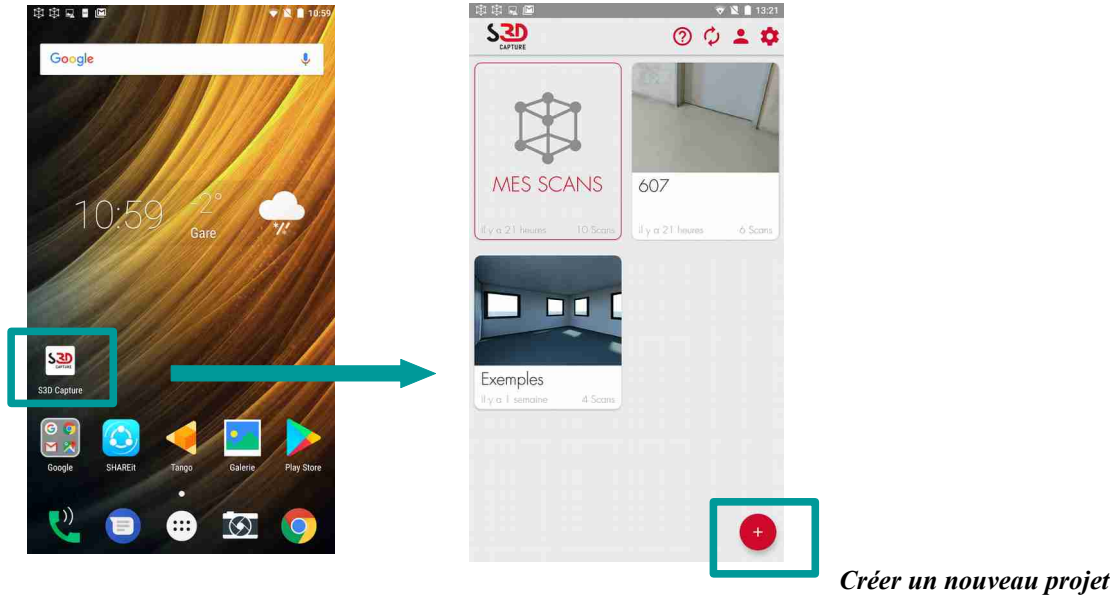
Guide de prise en main rapide S3D CAPTURE



0 Matériel et logiciel

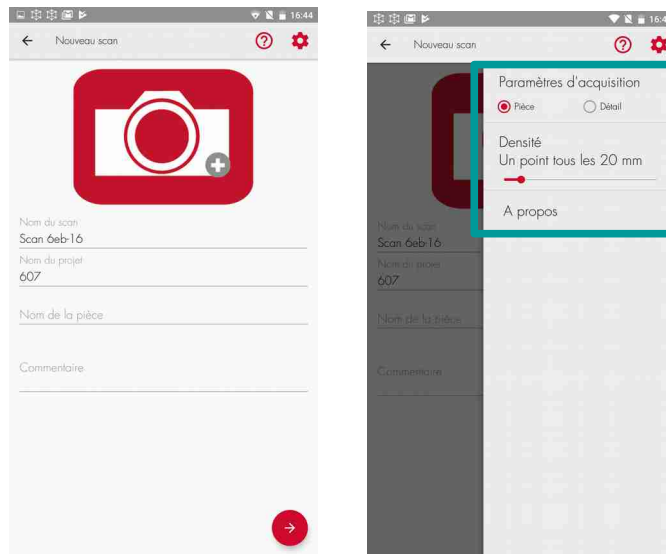
- Un smartphone avec capteur 3d intégré (ex : Lenovo Phab 2 Pro)
- une licence S3D Capture (payant)

1 Lancer l'application S3D Capture depuis le smartphone



2 Paramétrer un projet

Il est possible de paramétrer le titre du projet, le nom de la pièce scannée, d'ajouter un commentaire et une photographie d'illustration (facultatif)



Réglages des paramètres d'acquisition :
- "pièce" (1pt/20mm)
- "détail" (1pt/10mm).
- Ou réglage manuel de 1pt/10mm à 1pt/100mm.

NB : avec une résolution d'1pt/20mm, il est possible de scanner une surface de 80-100m² au maximum pour un usage optimisé

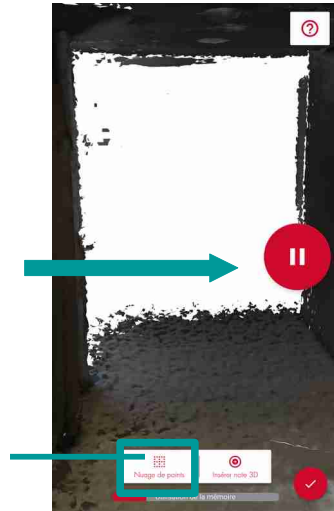
3 Scanner

Le scan a une portée comprise entre 1 et 5 m, pour une **captation optimale : 1,5 à 2 m** d'un objet. Il se réalise par balayage vertical d'une zone.



Il est possible de mettre l'application en **pause**. Cela permet de se déplacer dans l'espace sans scanner une seconde fois un objet (ce qui évite les fichiers lourds en sortie)

on peut basculer en mode "**nuage de points**" ou "**maillage**" (polygones) au cours du scan.



Une **barre de progression** indique la taille du fichier

Le traitement peut être long (c'est l'application qui génère les polygones en plus du nuage de points)

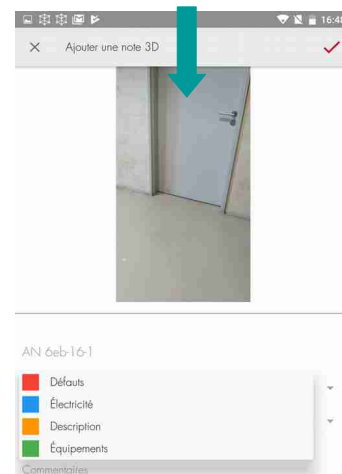
! Eviter la capture de trop grandes surfaces : risques de plantage et d'impossibilité de conversion du nuage de points en maillage polygonal

4 Annotation 3d (une fois le scan réalisé)

Il est également possible d'insérer une **note 3d** (par ex.: une remarque, une réparation à faire, etc.)

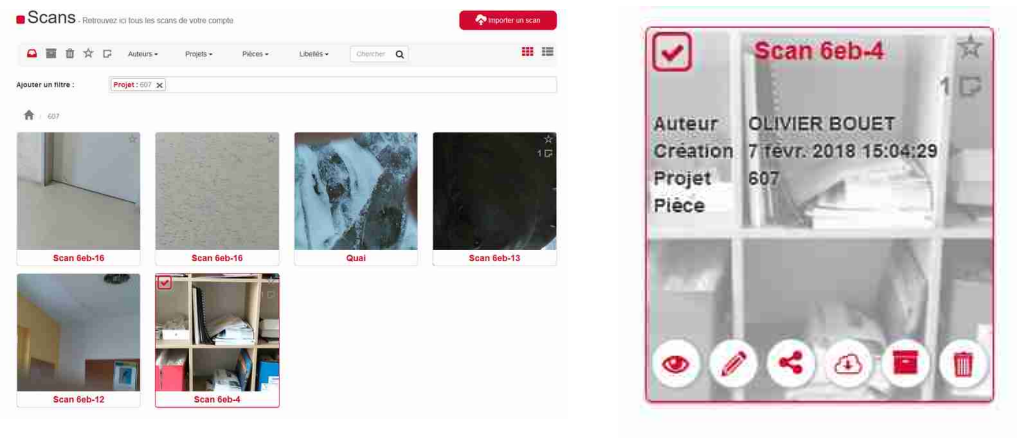


Pour insérer une note 3d (par ex.: une remarque, une réparation à faire, etc.)



5 Télécharger les fichiers sur le site <http://www.s3d.io/> > espace client

- On accède alors aux projets qui ont été uploadés depuis le téléphone
- Il est possible de les visualiser et de les éditer (modifier noms, ajouter des notes 3d, etc.)



- Après avoir sélectionné un projet, il est possible de le **télécharger**
- Plusieurs formats sont disponibles (* = CloudCompare)
 - nuage de points : **.las*** ; **.laz*** ; .txt ; .xyz ; .ptx ; .pts
 - maillage : **.ply*** ; .dae ; **.obj*** ; .stl

