

3d扫描原理 亭湖区3d扫描 文武三维

产品名称	3d扫描原理 亭湖区3d扫描 文武三维
公司名称	苏州文武三维科技有限公司
价格	面议
规格参数	
公司地址	江苏省苏州工业园区兴浦路333号4幢3楼A单元
联系电话	18914001422

产品详情

三维扫描技能为极速、准确三维重建提供了强有力的手法，亭湖区3d扫描，圆满解决了本工程的技能难题，为施工单位争取了时刻，特别关于景区文1物类的实体目标，因其为非接触式测量，所以不会对文1物构成任何的伤害；此外，3d扫描，对游客的旅游观赏也简直没什么影响。在今后相似的工程项目当中，应当活跃大力推广三维扫描技术的使用。苏州文武三维科技有限公司成立于2010年8月19日，地处美丽的苏州工业园区，是国内专业的以3D扫描仪，3D打印机，三维软件等的研发，销售，服务为主的科技型公司。

点激光测量技术：经过激光发射单点到物体外表，选用传感器在别的一侧观测，经过每一次的测量点反映物体的三维信息。其特点是精度较高，但测量速度慢，用于检查比较三坐标体系要快。

线激光扫描技术：经过激光发射一条光线（称为光刀）到物体外表，选用传感器在别的一侧观测变形的光刀，经过解调光刀变形复原物体的三维信息。比较点激光扫描技术，其扫描速度大大的进步了，但也要附加运动体系得到完整的三维物面子形表明。该测量方法相同具有精度较高的特征，代表体系有三维激光扫描仪，手持式扫描仪等。

面扫描技术：该类技术发展老练的主要是构造光扫描，选用发射体系发射面光（面激光或许条纹），3d扫描软件下载，选用传感器在其他一侧观测变形条纹，联系相位技能及计算机视觉技能解调变形条纹并复原物体的三维信息。该种技能近期得到极大的发展，能够敏捷的获取物体外表的面形信息，一起具有很高的测量精度，对测量环境低，应用于三维扫描具有很大的优势，代表体系有照相式三维扫描仪。

手持式三维扫描仪对逆向工程的应用

逆向工程(亦称反求工程)是在设计图纸不完整，甚至没有设计图纸或CAD模型的情况下，按现有实物模型(或称为零件原形)，利用各种数字化技术及CAD技术重新构造原形CAD模型的过程。

早期设计师在进行产品的造型设计时，所采用的方法主要是正向设计法;这是一个从概念设计起步到CAD建模、数控编程、数控加工的过程，产品造型设计的正向设计流程示意：概念设计 → CAD/CAM系统 → 制造系统 → 新产品。

但对于复杂的产品，3d扫描原理，正向设计方法也显示出了他的不足，设计过程难度系数大、周期较长、成本高、不利于产品的研制开发。如果有方法改正在正向设计过程中所产生的局部问题自然是两全其美的事，正是在这样的背景下自然发展并形成了逆向设计的方法。

手持式三维扫描仪逆向设计的流程：

产品样件 → 手持式三维扫描仪数据采集 → 数据处理CAD/CAE/CAM系统 → 模型重构 → 制造系统 → 新产品。