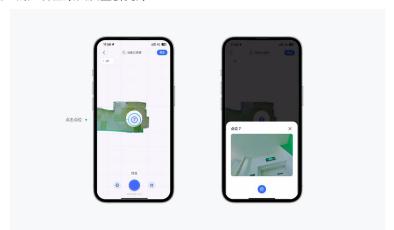
全景相机 采集教程

设备连接成功后,将全景相机及三脚架放置在第一点位,点击〈底部蓝色按钮〉,全景相机即可自动开始采集。

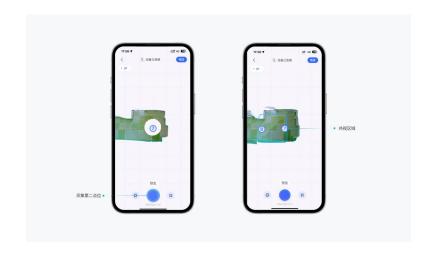
全景相机的采集方式与其自身设计有关,可能会出现放置后即刻采集或转动采集的情况。在设备采集过程中用户应避开全景相机镜头扫描范围,避免影响点位拼接与最终 VR 产物效果,采集完成后手机会有提示音提醒。



第一点位采集完成后,画布中会自动生成点云图,点击点位序号即可查看全景图。此时查看的全景图为预 览效果,经过处理的产物全景图质量会更好。

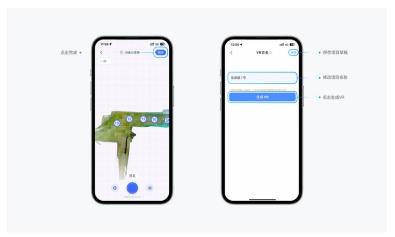


移动三脚架及设备至下一点位,点击〈底部蓝色按钮〉,继续采集,第二点位采集完成后,会生成该点位的点云图,系统会根据两个点位的位置及物体形状和颜色特征进行自动拼接。



共视区域: 共视区域是指两个点位都能够拍摄到的区域,即重叠区域,是自动拼接功能的主要依据,共视区域越大拼接的越精细。按照前述采集过程规范重复以上操作,直至空间采集完成。空间采集完成后,点击采集页面右上角<完成>,输入项目名称,开始上传文件,上传完成后等待云端处理,即可自动生成 VR。上传文件时可能会使用到移动网络,用户可以保存项目后续在有 Wi-Fi 的环境进行上传处理。

项目保存:空间采集完成后,点击采集页面右上角〈完成〉,输入项目名称,点击右上角〈保存〉,即可保存项目草稿。



点击项目右下角<更多>按钮,将空间设置为活跃空间;点击<分享>按钮,即可以链接的形式将 VR 分享到其他社交平台。

