

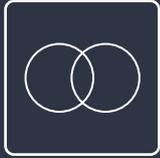


SHINING 3D®

# EinScan<sup>®</sup> HX

하이브리드 블루 레이저 & LED 광원  
핸드헬드 3D 스캐너





## 하이브리드 블루 레이저 & LED 라이트

듀얼 블루 LED 라이트와 블루 레이저가 혁신적으로 통합되어 광범위한 용도에 대한 제한 없이 스캔 성능을 향상시킵니다.

LED 라이트 스캔은 빠른 3D 스캔을 지원합니다.

주변 빛에 덜 민감한 레이저 스캔은 반사 및 어두운 색 표면에 향상된 성능을 제공합니다.

수년간의 3D 측정 경험과 시장 수요를 바탕으로 Shining 3D는 블루 LED 라이트와 블루 레이저를 EinScan HX 핸드헬드 3D 스캐너에 혁신적으로 통합하였습니다. 하이브리드 레이저와 LED 광원은 EinScan HX를 더 넓은 범위의 물체 크기와 호환되게 하여 사용자의 다양한 요구를 충족시킵니다. 높은 효율성과 신뢰할 수 있는 결과로 EinScan HX는 더 많은 어플리케이션에 적용할 수 있습니다.





## 고효율

쾌속 스캔 모드에서 EinScan HX의 처리 속도는 최대 1,200,000 포인트/초이며, 레이저 스캔 모드의 다중 블루 레이저라인은 역설계, CAD/CAM, 3D 프린팅 등의 작업이 필요한 대부분의 물체를 몇 분 만에 스캔할 수 있습니다.



0.04mm

### 신뢰가능한 결과

고해상도 및 정확도는 대부분의 산업용 적용분야에서 역설계 및 측정 요구들을 충족시킵니다.

최소 포인트 간격은 0.05mm 이며, 레이저 모드에서 정확도는 최대 0.04 mm 입니다.





### 핸드헬드 & 쉬운 작동

EinScan HX는 플러그 앤 플레이 방식으로 사용이 편리한 소프트웨어로 초보자나 3D 스캔에 대한 전문적인 경험이 있는 사용자도 쉽게 조작할 수 있습니다. EinScan HX의 휴대성과 다양한 활용성을 보다 효율적이고 편안한 스캔 경험을 위한 인체공학적 설계로 제작되었습니다.

설비  
EinScan HX

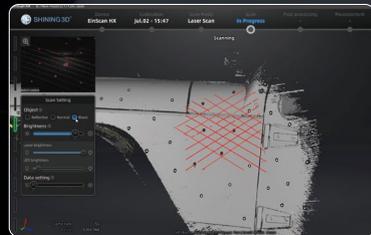
교정  
Jul.02-15:47

스캔 모드  
레이저 스캔

스캔  
프로세스 중

후처리  
-

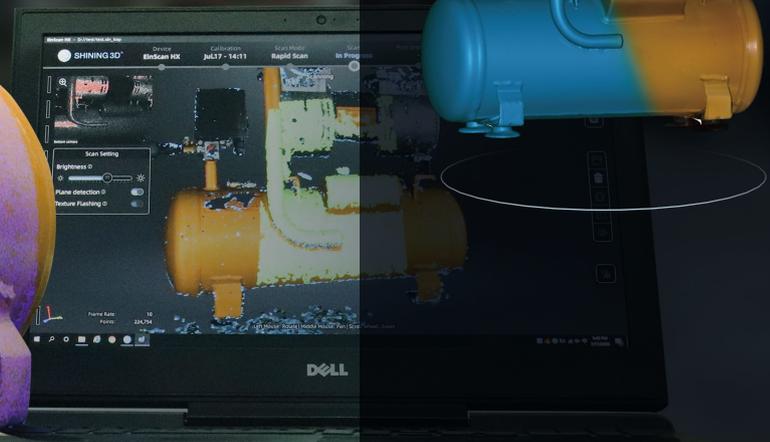
측정  
-





## 폴컬러

컬러 카메라가 장착되어, 폴 컬러 텍스처 캡처와 텍스처 추적이 가능합니다.



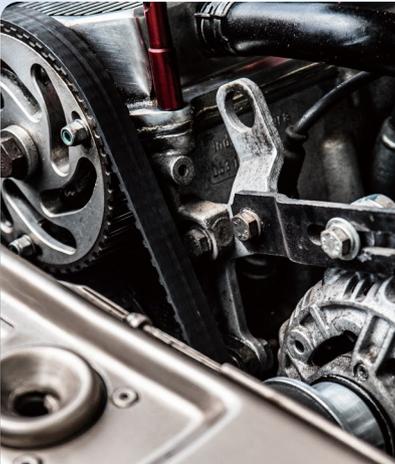
# 영역



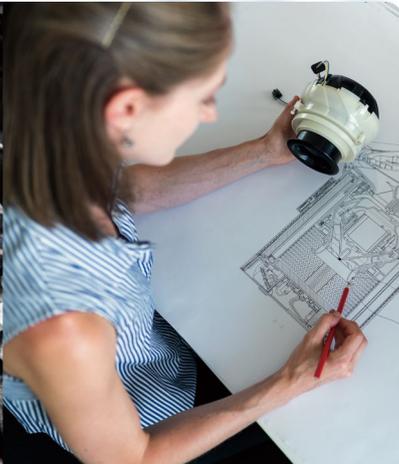
자동차



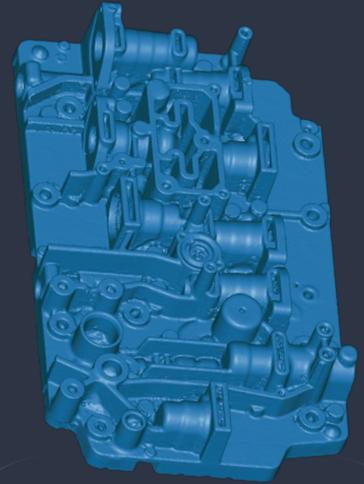
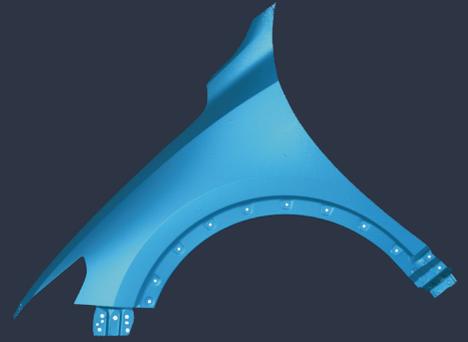
조선



기계 가공



교육 및 리서치



# 기술 사양

## EinScan HX



스캔 모드	패속 스캔	레이저 스캔
스캔 정확도	최대 0.05mm	최대 0.04mm
공간 측정 정확도*	0.05+0.1mm/m	0.04+0.06mm/m
스캔 속도	1,200,000 points/s 20FPS	480,000 points/s 55FPS
카메라 프레임률	55FPS	55FPS
정렬 모드	피쳐, 마커, 텍스처, 하이브리드 정렬	마커 정렬
작업 거리	470mm	470mm
필드 깊이	200mm-700mm	350mm-610mm
최대 FOV	420mm*440mm	380mm*400mm
포인트 거리	0.25mm - 3mm	0.05mm-3mm
광원	블루 LED	7 블루 레이저 크로스
안전	눈안전	1급 (눈안전)
내장 컬러 카메라	있음	
텍스처 스캔	가능	불가능
연결 표준	USB3.0	
출력 포맷	OBJ; STL; ASC; PLY; P3 ; 3MF	
사이즈	108mmx110mmx237mm	
중량	710g	
Operating Temperature Range	0-40°C	
Operating Humidity Range	10-90%	
인증	CE , FCC , ROHS , WEEE , KC	
추천 구성	OS : Win10 , 64 bit ; 그래픽 카드 : NVIDIA GTX1080 또는 이상 ; 비디오 메모리 : ≥4G ; 프로세서 : I7-8700 ; 메모리 : ≥32GB	

\* 공간 측정 정확도는 3D 데이터 정확도와 물체 크기 사이의 관계를 나타냅니다. 정확도는 100cm당 0.1mm(패속 스캔)/0.06mm(레이저 스캔)만큼 감소합니다. 결과는 마커 정렬에서 구체의 중심을 측정하여 얻습니다.