PIX4Dcatch 2.9 Lista de características

			Funcionalidades	Ventajas
CAPTURA	GENERAL	PANTALLA DE CAPTURA	Captura automáticamente imágenes y guárdalas con su geolocalización precisa	Comienza a capturar de inmediato—no se requieren conocimientos avanzados de fotogrametría—simplemente presiona el botón de captura y camina alrededor de tu área de interés. PIX4Dcatch grabará automáticamente las imágenes y generará una nube de puntos una vez que se guarde la captura. La vista previa en y la malla dinámica en tiempo real te brindarán orientación, ayudándote a garantizar una captura completa y precisa. Personaliza tu experiencia con configuraciones avanzadas para obtener resultados óptimos.
			Pausar y reanudar la captura	
			Guardar o deshechar la captura	
			Vista previa durante la captura	
			Mostrar la malla durante la captura	
			Informe de calidad al final de la captura	
	AJUSTES	AJUSTES DE CAPTURA	Personalizar la superposición de imágenes o la posición del dispositivo	
			Mensajes de advertencia con sonido	
			Autoenfoque	
			Omitir imágenes de baja calidad	
		VISTA	Mostrar la superposición de imágenes durante la captura	
			Mostrar vistas de la cámara	
			Mostrar puntos característicos	
		MALLA	Mostrar la malla de reconstrucción	
			Guardar la malla (formato OBJ)	
			Cambiar el tipo y el color de la malla	
			Cambiar el color de la malla y de los objetos de la cámara	
		OTROS	Guardar vídeo	
PROYECTOS	PANEL DE PROYECTOS		Lista de proyectos	Explora una interfaz visual donde puede gestionar fácilmente todos tus proyectos, ya sean capturados o procesados en PIX4Dcloud. Visualiza tus proyectos en un visor 3D dinámico, con diversas etiquetas para RTK, GPS, GCPs o MTPs, y obten los niveles de precisión RTK de cada captura. Mejora la precisión absoluta agregando GCPs manualmente dentro de tus proyectos. Utiliza potentes herramientas de gestión de proyectos para buscar, filtrar, seleccionar múltiples elementos y modificar proyectos o imágenes según sea necesario
			Filtrar proyectos por estado	
			Buscar proyectos	
			Seleccionar y eliminar varios proyectos	
			Actualizar el panel de proyectos deslizando hacia abajo	
	VISTA DEL PROYECTO	VISTA 3D	Mostrar una vista 3D de la nube de puntos capturada	
			Habilitar diferentes etiquetas para RTK, GPS, GCPs o MTPs	
			Precisión RTK por imagen clasificada en tres niveles: •Óptima , •Reducida , o •Baja	
			Personalizar la vista activando/desactivando la precisión RTK, las cámaras, las nubes de puntos, las mallas y la centralización del modelo 3D	
			Calcular la textura	
			Mostrar una vista 3D de la nube de puntos procesada desde PIX4Dcloud	
		IMÁGENES	Lista de imágenes	
			Seleccionar y eliminar varias imágenes	
		DETALLES	Fecha de creación	
			Sistema de referencia de coordenadas de la imagen	
			Número de imágenes	
			Fuente de geolocalización	
			Porcentaje de confianza de la precisión RTK	
			Precisión media horizontal y vertical	
			Almacenamiento utilizado	
		OPCIÓN	Renombrar proyectos	
			Eliminar proyectos	

PIX4D

Ponte en contacto:
pix4d.com/catch

PROYECTOS	**HERRAMIENTAS DEL PROYECTO**	**MARCADO MANUAL DE GCP**	Seleccionar una colección de puntos	
			Añadir marcas en las imágenes	
			Guardar las marcas	
		CÁLCULO DE VOLUMEN	Densificación de la nube de puntos	Calcula volúmenes en el sitio de tu elección y obten instantáneamente sus valores y precisiones. Ya no es necesario esperar mucho tiempo para procesar tu proyecto ni calcular los volúmenes en post-procesamiento. Con este cálculo de volumen integrado directamente en PIX4Dcatch sin comprometer la precisión, puede obtener valores directamente en el sitio. Rápido, preciso y fácil de usar, le permitirá proporcionar comentarios inmediatos en el sitio y evitar costos adicionales y retrasos en su proyecto
			Definir la base del volumen dibujando puntos en el área de interés	
			Cálculo automático del volumen	
			Volúmenes de corte y relleno mostrados: valores, formas y precisión	
			Exportación de los resultados en PDF	
HERRAMIENTAS DE CAPTURA	**GESTIÓN DE PUNTOS**	**MEDICIÓN DE PUNTO**	Crear una colección de puntos con un SRC definido (planimetría y altimetría)	Captura y mide puntos para utilizarlos como GCPs para anclar tu proyecto o simplemente como puntos de interés
			Crear un sistema de referencia de coordenadas para la localización del sitio	
			Importar puntos con un SRC definido (planimetría y altimetría)	
			Ver puntos en un mapa	
			Renombrar puntos	
			Ingresar la altura de la antena al usar una pértiga GNSS	
			Agregar una foto de referencia (opcional)	
			Agregar una descripción (opcional)	
			Cambiar la duración de la medición	
	DETECCIÓN DE ETIQUETAS		Utiliza un punto de enlace con el flujo de trabajo de detección automática de marcas y obtén sus coordenadas reales después	Identifica automáticamente los Pix4D Autotags durante la captura, agilizando el flujo de trabajo de los GCPs y mejorando la precisión absoluta del proyecto. Obtén las coordenadas de tus puntos de enlace automáticos simplemente colocando los objetivos en los puntos de interés y genera una colección de puntos lista para exportar
			Importa una colección de puntos y usa GCPs para el proyecto con el flujo de trabajo de detección automática de marcas	
			Optimización de la detección de marcas después de la captura	
	PUNTOS AR		Mostrar puntos en realidad aumentada con un dispositivo RTK conectado	Encuentre fácilmente los GCP con puntos de realidad aumentada o utilícelos para seguir una línea mientras captura (utilidades subterráneas, ruta de imágenes, etc.)
		CONFIGURACIÓN DE AR	Activar o desactivar las líneas mostradas entre los puntos	
			Activar o desactivar las etiquetas de los puntos	
	PIX4DCLOUD AR	**LISTA DE PROYECTOS DE PIX4DCLOUD**	Lista de proyectos de PIX4Dcloud	La Realidad Aumentada (AR) permite la visualización de proyectos después de la captura, ideal para inspecciones de zanjas, comparaciones de planos con la construcción real y una documentación detallada de tus proyectos
			Filtrar proyectos por tipo [sitios o conjuntos de datos]	
			Ordenar proyectos por nombre o por fecha	
			Buscar proyectos	
		VISUALIZACIÓN DE AR	Ajustar la opacidad del proyecto AR con el control deslizante	
			Mostrar capas de PIX4Dcloud y ver sus propiedades	
			Mostrar proyectos de PIX4Dcloud con Autotags en realidad aumentada (incluido en interiores)	
CONEXIÓN DE RTK			Indicador de precisión RTK (si no está conectado a RTK, se muestra el indicador de intensidad del GPS)	Utiliza los dispositivos RTK de tu elección y obtén correcciones RTK para garantizar un conjunto de datos preciso y geolocalizado
			Conexión a un dispositivo RTK compatible con PIX4Dcatch (Emlid Reach RX, Trimble Catalyst DA2, BadElf, Leica FLX100, viDoc)	
			Configuración fácil de los desplazamientos de la cámara al usar una carcasa, ya sea SPC o SPC+, y utilizando el soporte correcto del rover	
			Desplazamientos manuales de la cámara	
			Introducción de credenciales NTRIP	
			Selección del punto de montaje	

EXPORTAR	**PROYECTO**	**Exportar todos los datos (archivo ZIP) para un solo proyecto o múltiples proyectos**	Export all your data to be able to processed them on PIX4Dmatic or export only individual outputs.
		Exportar puntos y marcas para GCPs	
		Exportar la nube de puntos capturada (archivo PLY)	
		Exportar la malla capturada (archivo OBJ)	
		Exportar registros	
	PUNTO	**Exportar el punto medido (archivo ZIP)**	Exporta tus puntos medidos y guárdalos en tu escritorio o súbelos a la nube. Exporta y guarda tu archivo WKT de localización del sitio para poder procesar cualquier conjunto de datos con un sistema de coordenadas personalizado en PIX4Dmatic
		Exportar el sistema de coordenadas de localización del sitio (archivo WKT)	
		Exportar las coordenadas de los puntos de enlace de Autotags con sus precisiones	
SUBIR A PIX4DCLOUD	**GENERAL**	**Subir uno o varios proyectos**	Fácil, rápido y preciso: sube el conjunto de datos de PIX4Dcatch a PIX4Dcloud y visualiza tu proyecto una vez procesado. Personaliza la configuración de procesamiento según tus necesidades y entregables
		Subir un proyecto a una organización	
		Subir un proyecto a un sitio existente o crear uno nuevo	
		Subir un proyecto a una carpeta existente o crear una nueva	
	OPCIONES DE PROCESAMIENTO	**Procesar con la técnica de Gaussian Splatting**	
		Calcular un modelo DSM del área	
		Calcular una ortofoto del área	
		Procesar con GCPs y/o MTPs	
		Seleccionar el sistema de referencia de coordenadas de salida (proyectado o localización del sitio)	