



PIX4Dcatch 2.9 Lista de características

		Funcionalidades	Ventajas	
CAPTURA	GENERAL	PANTALLA DE CAPTURA	Captura automáticamente imágenes y guárdalas con su geolocalización precisa	
		Pausar y reanudar la captura		
		Guardar o deshechar la captura		
		Vista previa durante la captura		
		Mostrar la malla durante la captura		
	AJUSTES	AJUSTES DE CAPTURA	Informe de calidad al final de la captura	
			Personalizar la superposición de imágenes o la posición del dispositivo	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.
			Mensajes de advertencia con sonido	
		Autoenfoco		
		VISTA	Omitir imágenes de baja calidad	
			Mostrar la superposición de imágenes durante la captura	
			Mostrar vistas de la cámara	
		MALLA	Mostrar puntos característicos	
			Mostrar la malla de reconstrucción	
			Guardar la malla (formato OBJ)	
Cambiar el tipo y el color de la malla				
OTROS	Cambiar el color de la malla y de los objetos de la cámara			
	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 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		
	VISTA DEL PROYECTO	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		
		Lista de imágenes		
	DETALLES	Seleccionar y eliminar varias imágenes		
		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				
OPCIÓN	Almacenamiento utilizado			
	Renombrar proyectos			
		Eliminar proyectos		

PROYECTOS	HERRAMIENTAS DEL PROYECTO	MARCADO MANUAL DE GCP	Seleccionar una colección de puntos	Calcula volúmenes en el sitio de tu elección y obtén 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	
			Añadir marcas en las imágenes		
			Guardar las marcas		
	CÁLCULO DE VOLUMEN	Densificación de la nube de puntos			
		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			
	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					
HERRAMIENTAS DE CAPTURA			DETECCIÓN DE ETIQUETAS	Utiliza un punto de enlace con el flujo de trabajo de detección automática de marcas y obtén sus coordenadas reales después	
	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	CONFIGURACIÓN DE 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.)	
			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		
		VISUALIZACIÓN DE AR	Buscar proyectos		
Ajustar la opacidad del proyecto AR con el control deslizante					
CONEXIÓN DE RTK		Mostrar capas de PIX4Dcloud y ver sus propiedades	Utiliza los dispositivos RTK de tu elección y obtén correcciones RTK para garantizar un conjunto de datos preciso y geolocalizado		
		Mostrar proyectos de PIX4Dcloud con Autotags en realidad aumentada (incluido en interiores)			
		Indicador de precisión RTK (si no está conectado a RTK, se muestra el indicador de intensidad del GPS)			
		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)	