



PIX4Dcatch 2.9 Liste des caractéristiques

		Fonctionnalités	Avantages	
CAPTURE	GÉNÉRAL	ÉCRAN DE CAPTURE	Capture automatique des images et enregistrement avec leur géolocalisation	Commencez la capture immédiatement—aucune compétence approfondie en photogrammétrie requise—il vous suffit d'appuyer sur le bouton de capture et de marcher autour de votre zone d'intérêt. PIX4Dcatch enregistre automatiquement les images et génère un nuage de points une fois la capture enregistrée. L'aperçu en direct et le maillage dynamique en temps réel vous guident, vous aidant à garantir une capture complète et précise. Personnalisez votre expérience avec des paramètres avancés pour des résultats optimaux
			Mise en pause de la capture	
			Enregistrement ou annulation de la capture	
			Aperçu en direct de la progression de la capture	
			Affichage du maillage pendant la capture	
	PARAMÈTRES DE CAPTURE	Personnalisation du chevauchement des images ou de la position de l'appareil		
		Activation des messages sonores d'avertissement		
		Activation de la mise au point automatique		
		Ignorer les images de mauvaise qualité		
	PARAMÈTRES	AFFICHAGE	Affichage du chevauchement des images pendant la capture	
			Affichage des positions des images	
		MAILLAGE	Affichages des points caractéristiques automatiquement calculés	
			Affichage du maillage	
	AUTRE	MAILLAGE	Enregistrement du maillage (format OBJ)	
			Changement du type et de l'opacité du maillage	
Changement de la couleur du maillage				
PROJETS	TABLEAU DE BORD DES PROJETS	Liste des projets	Explorez une interface visuelle où vous pouvez gérer facilement tous vos projets—qu'ils soient capturés ou traités sur PIX4Dcloud. Visualisez vos projets dans un visualiseur 3D dynamique, avec différentes étiquettes pour RTK, GPS, GCPs ou MTPs, et affichez les niveaux de précision RTK pour chaque capture. Améliorez la précision absolue en ajoutant manuellement des GCPs directement dans vos projets. Profitez d'outils puissants de gestion de projet pour rechercher, filtrer, sélectionner en masse et modifier des projets ou des images selon vos besoins	
		Filtrer les projets par statut		
		Rechercher des projets		
		Sélectionner et supprimer plusieurs projets		
		Actualiser le panneau des projets en faisant glisser vers le bas		
	VUE 3D	Afficher une vue 3D du nuage de points capturé		
		Activer différentes étiquettes pour RTK, GPS, GCPs ou MTPs		
		Précision RTK par image classée en trois niveaux: ● Optimale, ● Réduite, ● Faible		
	VUE DU PROJET	IMAGES		Personnaliser votre vue en activant/désactivant la précision RTK, les caméras, les nuages de points, les maillages et le centrage du modèle 3D
				Calculer et afficher la texture
		DÉTAILS		Afficher une vue 3D du nuage de points traité depuis PIX4Dcloud
				Liste des images
	Sélectionner et supprimer plusieurs images			
	Date de création			
	OPTION	DÉTAILS		Système de coordonnées des images en entrée
Nombre d'images				
OPTION		Source de géolocalisation		
		Pourcentage de confiance de la précision RTK		
		Précision moyenne horizontale et verticale		
OPTION	Stockage utilisé			
	Renommer les projets			
Supprimer les projets				

PROJETS	OUTILS DE PROJET	MARQUAGE MANUEL DES GCP	Sélectionner une collection de points	Calculez sur site les volumes de votre choix et obtenez instantanément leurs valeurs et précisions. Plus besoin d'attendre longtemps pour traiter votre projet ni de calculer vos volumes en post-traitement. Grâce à ce calcul de volume directement intégré dans PIX4Dcatch sans compromettre la précision, vous obtenez des valeurs immédiatement sur site. Rapide, précis et facile à utiliser, il vous permet de fournir des retours en temps réel et d'éviter des coûts supplémentaires et des retards sur votre projet.	
			Ajouter des marques sur les images		
			Enregistrer les marques associés à un GCP		
	CALCUL DE VOLUME	Densification du nuage de points			
		Définir la base du volume en dessinant des points dans la zone d'intérêt			
		Calcul automatique du volume			
		Volumes de coupe et de remplissage affichés : valeurs, formes et précision			
		Export des résultats en PDF			
	GESTION DES POINTS	MESURER UN POINT	Créer une collection de points avec un SCR défini (planimétrie et altimétrie)		Ajouter ou mesurer des points à utiliser comme GCP pour améliorer la géolocalisation de votre projet ou simplement comme points d'intérêt
			Créer un système de référence de coordonnées pour la localisation du site		
Importer des points avec un SCR défini (planimétrie et altimétrie)					
Afficher les points sur une carte					
Renommer et supprimer les points					
Saisir la hauteur de l'antenne GNSS					
Ajouter des photos de référence (optionnel)					
Ajouter une description (optionnel)					
Modifier la durée de mesure					
OUTILS DE CAPTURE			DÉTECTION AUTOMATIQUE DES AUTOTAGS	Utilisez les Autotags en tant que points de liaison et obtenez ensuite leurs vraies coordonnées	
	Importez une collection de points et utilisez les Autotags en tant que GCPs pour le projet				
	Optimisation de la détection des Autotags après la capture				
	POINTS EN RA	PARAMÈTRES RA	Afficher les points en réalité augmentée avec un appareil RTK connecté		
			Activer ou désactiver les lignes affichées entre les points		
			Activer ou désactiver les étiquettes des points		
PIX4D CLOUD RA	LISTE DES PROJETS PIX4D CLOUD	Liste des projets PIX4Dcloud	La Réalité Augmentée (RA) permet la visualisation des projets après la capture, idéale pour les inspections de tranchées, les comparaisons plan/réalisation et une documentation approfondie de vos projets		
		Filtrer les projets par type [sites ou ensembles de données]			
		Trier les projets par nom ou par date			
		Rechercher des projets			
	AFFICHAGE AR	Ajuster l'opacité du projet avec le curseur			
		Afficher les couches PIX4Dcloud et voir leurs propriétés			
CONEXION RTK		Afficher les projets PIX4Dcloud avec Autotags en réalité augmentée (y compris en intérieur)	Utilisez les appareils RTK de votre choix et obtenez des corrections RTK pour garantir un jeu de données précis et géolocalisé		
		Indicateur de précision RTK (si non connecté à un appareil RTK, l'indicateur de GNSS est affiché)			
		Connexion à un appareil RTK compatible avec PIX4Dcatch (Emlid Reach RX, Trimble Catalyst DA2, BadElf, Leica FLX100, viDoc)			
		Décalages automatiques des déports de la caméra lors de l'utilisation d'une poignée (SPC ou SPC+)			
		Décalages manuels des déport de la caméra lors de l'utilisation d'autre solution de poignée			
		Saisie des identifiants NTRIP			
		Sélection du point de montage			
Sélection du système de référence des coordonnées d'entrée NTRIP					

EXPORTATION	PROJET	Exporter toutes les données (fichier ZIP) pour un seul projet ou plusieurs projets	Exportez toutes vos données afin de pouvoir les traiter sur PIX4Dmatic ou exportez uniquement des résultats individuels
		Exporter les points et les marques pour les GCPs	
		Exporter le nuage de points capturé (fichier PLY)	
		Exporter le maillage capturé (fichier OBJ)	
		Exporter les journaux	
POINT	Exporter le point mesuré (fichier ZIP)	Exportez vos points mesurés et enregistrez-les sur votre ordinateur ou téléchargez-les sur le cloud. Exportez et enregistrez votre fichier WKT de localisation de site afin de pouvoir traiter n'importe quel jeu de données avec un système de coordonnées personnalisé sur PIX4Dmatic	
	Exporter le système de coordonnées de localisation du site (fichier WKT)		
	Exporter les coordonnées des points de liaison Autotags avec leurs précisions		
TÉLÉCHARGEMENT VERS PIX4DCLOUD	GÉNÉRAL	Télécharger un ou plusieurs projets	Facile, rapide et précis : téléchargez le jeu de données PIX4Dcatch sur PIX4Dcloud et visualisez votre projet une fois traité. Personnalisez vos paramètres de traitement en fonction de vos besoins et livrables
		Télécharger un projet vers une organisation	
		Télécharger un projet vers un site existant ou en créer un nouveau	
	Télécharger un projet vers un dossier existant ou en créer un nouveau		
	OPTIONS DE TRAITEMENT	Traitement avec la technique de Gaussian Splatting	
		Calculer un modèle DSM de la zone	
		Calculer une orthophoto de la zone	
Traiter avec des GCPs et/ou MTPs			
Sélectionner le système de référence de coordonnées de sortie (projeté ou localisation du site)			