



PIX4Dmatic 1.72 Lista de características

Funcionalidades		Ventajas
ENTRADAS	Imágenes aéreas y terrestres (JPG, JPEG, TIF y TIFF)	Procese imágenes RGB en formatos JPG, JPEG, TIF y TIFF para imágenes aéreas y terrestres que admitan etiquetas EXIF/XMP estándar
	Imágenes LiDAR y RGB de PIX4Dcatch	Importe y procese datos de PIX4Dcatch, mapas de profundidad (LiDAR) e imágenes RGB para un flujo de trabajo terrestre completo
	Soporte para múltiples cámaras en el mismo proyecto	Importe imágenes de diferentes cámaras y procésselas juntas en el mismo proyecto
	Geolocalización y orientación de imágenes (CSV y TXT)	Importe información de geolocalización y orientación de imágenes en formato CSV o TXT
	Puntos de control terrestre (GCPs) (CSV y TXT)	Importe puntos de control en tierra y puntos de verificación para georreferenciar con precisión su proyecto
	Sistema de referencia de coordenadas conocido (CRS)	Seleccionar un sistema de referencia de coordenadas predeterminado para una configuración sencilla, con códigos EPSG o ESRI de bibliotecas de sistemas de coordenadas conocidos
	Soporte de Geoids	Seleccionar un geoide de una lista de los modelos de geoide más utilizados o definir una altura de geoide
	Sistema de referencia de coordenadas arbitrario (CRS)	Georreferenciar el proyecto con GCPs en sistemas de coordenadas locales o específicos del sitio
	Localización del sitio (WKT y PRJ)	Importar un archivo de localización del sitio para utilizar un sistema de referencia de coordenadas personalizado en PRJ o WKT generado con PIX4Dcatch
	Región de interés (ROI) (KML)	Importar o dibujar una región de interés para delimitar un área con el fin de reducir la extensión de los resultados generados para un proyecto, acelerar el procesamiento o crear resultados más nítidos
	Scale constraint	Añadir distancias conocidas como restricciones de escala e indicar su precisión para escalar el proyecto
	Restricción de orientación	Añadir distancias con un eje y dirección conocidos para orientar el proyecto
	Formato de fotogrametría abierto (OPF)	Importar un proyecto en el formato Open Photogrammetry Format (OPF)
	Editar parámetros internos y externos de la cámara	Ajustar con precisión los parámetros internos y externos de la cámara para mejorar la calibración y la precisión del proyecto
PROCESAMIENTO	Archivos vectoriales (DXF, SHP, ZIP, SHZ, GeoJSON, JSON)	Importar archivos de geometría en formatos DXF, SHP, SHP comprimido o GeoJSON para visualizarlos en el proyecto
	Compatibilidad con CPU multinúcleo + GPU	Aumentar la velocidad de procesamiento aprovechando el poder de los núcleos y subprocesos de la CPU, así como de las GPU
	Mecanismo de copia de seguridad	Un mecanismo de respaldo automático garantiza que no se pierda el trabajo, incluso si PIX4Dmatic se detiene inesperadamente
	Guardar copia	La función « Guardar copia » permite crear fácilmente una copia del proyecto para seguir trabajando sin perder una versión anterior
	Plantillas de procesamiento	Seleccionar la plantilla de procesamiento Nadir, Oblicuo, PIX4Dcatch o Personalizado
	Calibración	Definir los parámetros de plantilla, flujo de trabajo, escala de imagen, cantidad de puntos clave y confianza en los parámetros internos para optimizar los parámetros internos (por ejemplo, distancia focal, punto principal, distorsión de la lente) y externos (posición, orientación) de la cámara durante la calibración
	Reoptimizar	Reoptimizar los parámetros internos y externos de la cámara en función de los GCP, MTP, VTP o mITP para mejorar la reconstrucción
	Marcado automático	El marcado automático detectará más marcas en las imágenes para los puntos de enlace o los vértices de geometría, siempre que al menos dos imágenes hayan sido marcadas manualmente
	AutoGCP	Detección automática de objetivos con forma y textura conocidas sin intervención manual
	Puntos de enlace de intersección (ITPs)	Mejorar la calibración generando automáticamente puntos de intersección calculados con las geometrías de la escena, por ejemplo, para escenas interiores
	Fusionar proyectos	Fusionar múltiples proyectos de PIX4Dmatic
	Nube de puntos de profundidad	Crear una nube de puntos de profundidad basada en datos LiDAR de PIX4Dcatch
	Reajustar	Reajustar la nube de puntos después de reoptimizar el proyecto. No es necesario volver a densificar después de la reoptimización.
	Preprocesamiento de imágenes	Calcular los datos necesarios para las herramientas de selección de objetos y enmascaramiento de imágenes
	Nube de puntos densa	Definir los parámetros de escala de imagen, densidad, número mínimo de coincidencias, filtro de ruido, filtro de cielo y reconocimiento de máscaras para crear una nube de puntos densa basada en la nube de puntos dispersa generada durante la calibración

PROCESAMIENTO	Fusión de profundidad y densidad	Crear una única nube de puntos basada en la nube de puntos de profundidad y la nube de puntos densa
	Malla	Definir los parámetros de Pipeline, Plantilla, Tamaño de textura, Eliminación de fantasma, Decimación, Reconocimiento de polígonos, Máscara de cielo, Suavizado, Mejora del interior y Reconocimiento de máscaras para crear una malla 3D texturizada con la nube de puntos
	Modelo digital de superficie	Definir los parámetros de Entrada, Resolución, Suavizado de superficie, Interpolación y Reconocimiento de máscaras para crear un modelo de superficie digital con la nube de puntos
	Ortomosaico	Definir los parámetros de Eliminación de fantasma, Oblicuo y Reconocimiento de máscaras para crear una ortomosaico con el modelo de superficie digital y las imágenes
	Informe de calidad	Evaluar la calibración y otros resultados del procesamiento con un informe de calidad detallado
HERRAMIENTAS	Vistas 2D y 3D (rayCloud)	Evalúe visualmente la precisión de las posiciones iniciales y optimizadas de imágenes y puntos de enlace (GCPs, MTPs, etc.) y visualice los puntos de enlace automáticos, la nube de puntos densa, la malla, el modelo digital de superficie y la ortomosaico. En vistas 2D o 3D, y en perspectiva u ortográfica.
	Puntos de control terrestre (GCPs)	Anote los GCP con la máxima precisión, utilizando tanto imágenes originales como información 3D al mismo tiempo.
	Puntos de control	Anote puntos de control con la máxima precisión, utilizando imágenes originales e información 3D para verificar la precisión absoluta del proyecto.
	Puntos de enlace manuales	Cree y marque puntos de enlace manuales para mejorar la calibración de su proyecto.
	Puntos de enlace de intersección (ITPs)	Cree y marque ITP manuales o edite y elimine ITP automáticos para mejorar la calibración de su proyecto.
	Puntos de enlace de vértice (VTPs)	Un vértice de geometría puede convertirse en un punto de enlace de vértice (VTP), de modo que las marcas de imagen de geometrías se tengan en cuenta durante la calibración o reoptimización.
	Deshacer/Rehacer	Deshacer/Rehacer cambios.
	Historial	Todas las acciones de una sesión determinada están disponibles en el panel de historial. Vuelva al proyecto en cualquier etapa, manteniendo los demás pasos como elementos en el historial.
	Centro de estado	El centro de estado muestra notificaciones de seguimiento e informes de progreso de los diferentes pasos de procesamiento.
	Medición de distancia	Mida una distancia en las vistas 2D o 3D y ajústela en las imágenes para mayor precisión. Opción para tener en cuenta las distorsiones de proyección.
	Medición de volumen	Mida un volumen en la vista 3D y ajústelo en las imágenes para mayor precisión.
	Marcador	Cree un marcador para medir o resaltar la posición de un punto específico.
	Polilínea	Cree una polilínea para vectorizar objetos.
	Polígono	Cree un polígono para vectorizar una superficie con la opción de agregar una restricción de planaridad, agregar agujeros poligonales, editar polígonos o conectar polígonos en una superficie de malla poligonal.
	Capas vectoriales y plantillas de capas	Mejore los flujos de trabajo con capas vectoriales personalizables y plantillas de capas para una gestión eficiente de datos.
	Clases ASPRS	Clasifique nubes de puntos y edite, exporte, elimine o muestre/oculte cada clase.
	Vista de sección	Cree secciones verticales u horizontales o a lo largo de una polilínea para vectorizar un perfil o verificar la calidad de los resultados.
	Mapas base	Obtén contexto sobre tu escena mostrando datos de mapa o satélite en el fondo de tu visor 2D.
	Deshabilitar puntos de la nube de puntos	Desactiva puntos en tus nubes de puntos para obtener mallas, DSMs y ortomosaicos de mayor calidad.
	Caja de recorte	Aísla un área específica de tu nube de puntos para facilitar la edición.
	Vistas	Crea vistas de tu proyecto para acceder fácilmente al mismo punto de vista y documentar una escena en un informe personalizado.
	Videos	Crea una animación de video con tus vistas guardadas.
	Invertir selección	Invierte la selección de la nube de puntos.
	Color por elevación	Usa un histograma y una selección de espectros para mostrar tus nubes de puntos por valor de elevación.
	Color por confianza relativa	Usa un histograma y una selección de espectros para mostrar interactivamente tus nubes de puntos por valor de confianza relativa.
	Número mínimo de coincidencias	Muestra puntos en los puntos de enlace automáticos (ATPs), nube de puntos densa o nube de puntos fusionada según el número de coincidencias para evaluar la calidad de la nube de puntos.
	Ventana de ajuste	Facilita la selección de puntos al crear geometrías en la vista 3D al proporcionar una sensación de profundidad.
	Herramienta de selección de objetos	Una herramienta de selección inteligente que selecciona automáticamente un grupo de puntos identificados como pertenecientes al mismo objeto con un solo clic para la clasificación de nubes de puntos.
	Máscaras de imagen	Crea máscaras en las imágenes para mejorar la nube de puntos, la malla, el DSM y el ortomosaico ocultando objetos obstruyentes y para medir objetos.

EXPORTAR	Exportar GCPs	Exporta GCPs para una mayor flexibilidad en el flujo de trabajo.
	Exportar MTPs, mITPs, ITPs (TXT, CSV)	Exporta marcas de puntos de enlace.
	Nube de puntos (LAZ, LAS 1.4, LAS 1.2, XYZ)	Exporta nubes de puntos generadas en formatos LAZ, LAS (1.2 y 1.4 para mejor compatibilidad) y XYZ.
	Malla (OBJ, PLY, Cesium 3D Tiles, SLPK)	Exporta una malla texturizada en 3D en formatos OBJ, PLY, Cesium 3D Tiles (B3DM, JSON) y SLPK.
	Nube de puntos desde malla (LAZ)	Exporte una nube de puntos desde su malla para un mejor modelado en Revit.
	Modelo Digital de Superficie (TIFF, TFW, PRJ)	Exporte un modelo digital de superficie generado en un único archivo GEOTIFF optimizado para la nube o en mosaicos. Opcionalmente con archivos TFW y PRJ. Seleccione la tasa de compresión del archivo. Compresión LZW disponible.
	Ortomosaico (TIFF, TFW, PRJ, JPG, JGW)	Exporte una ortomosaico generado en un único archivo GEOTIFF optimizado para la nube o en mosaicos con archivos TFW y PRJ opcionales, o como JPG con un archivo JGW para geolocalización. Seleccione la tasa de compresión del archivo. Compresión LZW o JPEG disponible.
	Reporte de calidad (PDF)	Exporte el informe de calidad para evaluar la precisión y calidad de los proyectos.
	Informe personalizado (PDF)	Exporte informes personalizados con su logotipo que contengan un plan general, vistas y un inventario que describa su proyecto.
	Geometrías (DXF, SHP comprimido, SHP o GeoJSON)	Exporte geometrías creadas (marcadores, polilíneas, polígonos) y capas en DXF, SHP comprimido, SHP o GeoJSON.
	Exportación directa a PIX4Dsurvey	Exportación fluida de proyectos procesados en PIX4Dmatic (P4M) a PIX4Dsurvey.
	Compartir en PIX4Dcloud	Suba los resultados de PIX4Dmatic a PIX4Dcloud para compartir, inspeccionar y colaborar.
	Formato de fotogrametría abierto (OPF) 1.0	Exporte un proyecto en el formato Open Photogrammetry Format (OPF) 1.0.
	Video (WEBM)	Exporte un video de su proyecto para compartirlo en redes sociales o con las partes interesadas
IDIOMAS	Opción de idioma	Inglés, Francés, Alemán, Japonés, Coreano, Portugués, Chino simplificado, Español, Chino tradicional, Turco
OPCIONES DE LICENCIA	Soporte para licencias organizacionales	Si formas parte de una organización de Pix4D, puedes acceder a esas licencias organizacionales y ver cuántas están disponibles.
	Soporte para inicio de sesión único (SSO)	Las empresas inscritas en SSO pueden utilizar su proveedor de SSO definido para iniciar sesión.
	Licencia sin conexión	Licencia totalmente offline disponible.
	Configuración de proxy	Se admite el uso de proxies para configuraciones de proxy del sistema o manuales

HARDWARE SPECS



CPU: Quad-core o hexa-core Intel i5



GPU: Cualquier NVIDIA GPU que soporte OpenGL 4.1 o superior



Espacio en disco: 150 GB de espacio libre (2000-5000 imágenes a 20MP). 350 GB de espacio libre (5000-10000 imágenes a 20MP)



RAM: 32GB (2000-5000 imágenes a 20MP), 64GB (5000-10000 imágenes a 20MP)



OS: Windows 10, 11 (64 bit) o macOS Sonoma (14.x) + Ventura (13.x)