



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
			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
			Autoenfoco
		VISTA	Omitir imágenes de baja calidad
			Mostrar la superposición de imágenes durante la captura
			Mostrar vistas de la cámara
	AJUSTES	MALLA	Mostrar puntos característicos
			Mostrar la malla de reconstrucción
			Guardar la malla (formato OBJ)
		OTROS	Cambiar el tipo y el color de la malla
			Cambiar el color de la malla y de los objetos de la cámara
			Guardar video
PROYECTOS	PANEL DE PROYECTOS		Lista de proyectos
			Filtrar proyectos por estado
			Buscar proyectos
			Seleccionar y eliminar varios proyectos
			Actualizar el panel de proyectos deslizando hacia abajo
			Mostrar una vista 3D de la nube de puntos capturada
		VISTA 3D	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
			Mostrar una vista 3D de la nube de puntos capturada
	VISTA DEL PROYECTO	IMÁGENES	Lista de imágenes
			Seleccionar y eliminar varias imágenes
			Fecha de creación
		DETALLES	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
			Renombrar proyectos
			Eliminar proyectos
			Eliminar proyectos

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.

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

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	
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 pértega 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	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	
			Buscar proyectos	
		VISUALIZACIÓN DE AR	Ajustar la opacidad del proyecto AR con el control deslizante	
			Mostrar capas de PIX4Dcloud y ver sus propiedades	
CONEXIÓN DE RTK			Mostrar proyectos de PIX4Dcloud con Autotags en realidad aumentada (incluido en interiores)	Utiliza los dispositivos RTK de tu elección y obtén correcciones RTK para garantizar un conjunto de datos preciso y geolocalizado
			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, Bad Elf, 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	
			Selección del sistema de referencia de coordenadas de entrada NTRIP	

EXPORTAR	PROYECTO	Exportar todos los datos (archivo ZIP) para un solo proyecto o múltiples proyectos	Exporta todos tus datos para poder procesarlos en PIX4Dmatic o exporta solo resultados individuales
		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	
	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	
SUBIR A PIX4DCLOUD	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)	