



# 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
			Personalizar la superposición de imágenes o la posición del dispositivo Mensajes de advertencia con sonido Autoenfoque Omitir imágenes de baja calidad
			Mostrar la superposición de imágenes durante la captura Mostrar vistas de la cámara Mostrar puntos característicos
			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
	AJUSTES	OTROS	Guardar video
PROYECTOS	PANEL DE PROYECTOS	VISTA 3D	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 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
	VISTA DEL PROYECTO	IMÁGENES	Mostrar una vista 3D de la nube de puntos procesada desde PIX4Dcloud
			Lista de imágenes 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 Almacenamiento utilizado
OPCIÓN	DETALLES	OPCIÓN	Renombrar proyectos Eliminar proyectos

PROYECTOS	HERRAMIENTAS DEL PROYECTO	MARCADO MANUAL DE GCP	<ul style="list-style-type: none"> <li>Seleccionar una colección de puntos</li> <li>Añadir marcas en las imágenes</li> <li>Guardar las marcas</li> </ul>	
		CÁLCULO DE VOLUMEN	<ul style="list-style-type: none"> <li>Densificación de la nube de puntos</li> <li>Definir la base del volumen dibujando puntos en el área de interés</li> <li>Cálculo automático del volumen</li> <li>Volúmenes de corte y relleno mostrados: valores, formas y precisión</li> <li>Exportación de los resultados en PDF</li> </ul>	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, puedes 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
GESTIÓN DE PUNTOS	MEDICIÓN DE PUNTO		<ul style="list-style-type: none"> <li>Crear una colección de puntos con un SRC definido (planimetría y altimetría)</li> <li>Crear un sistema de referencia de coordenadas para la localización del sitio</li> <li>Importar puntos con un SRC definido (planimetría y altimetría)</li> <li>Ver puntos en un mapa</li> <li>Renombrar puntos</li> <li>Ingresar la altura de la antena al usar una pértiga GNSS</li> <li>Agregar una foto de referencia (opcional)</li> <li>Agregar una descripción (opcional)</li> <li>Cambiar la duración de la medición</li> </ul>	
				Captura y mide puntos para utilizarlos como GCPs para anclar tu proyecto o simplemente como puntos de interés
HERRAMIENTAS DE CAPTURA	DETECCIÓN DE ETIQUETAS		<ul style="list-style-type: none"> <li>Utiliza un punto de enlace con el flujo de trabajo de detección automática de marcas y obtén sus coordenadas reales después</li> <li>Importa una colección de puntos y usa GCPs para el proyecto con el flujo de trabajo de detección automática de marcas</li> <li>Optimización de la detección de marcas después de la captura</li> </ul>	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
		PUNTOS AR	<ul style="list-style-type: none"> <li>Mostrar puntos en realidad aumentada con un dispositivo RTK conectado</li> <li>Activar o desactivar las líneas mostradas entre los puntos</li> <li>Activar o desactivar las etiquetas de los puntos</li> </ul>	Encuentre fácilmente los GCP con puntos de realidad aumentada o utilícelos para seguir una línea mientras captura (utilidades subterráneas, ruta de imágenes, etc.)
PIX4DCLOUD AR	LISTA DE PROYECTOS DE PIX4DCLOUD		<ul style="list-style-type: none"> <li>Lista de proyectos de PIX4Dcloud</li> <li>Filtrar proyectos por tipo [sitios o conjuntos de datos]</li> <li>Ordenar proyectos por nombre o por fecha</li> <li>Buscar proyectos</li> </ul>	
		VISUALIZACIÓN DE AR	<ul style="list-style-type: none"> <li>Ajustar la opacidad del proyecto AR con el control deslizante</li> <li>Mostrar capas de PIX4Dcloud y ver sus propiedades</li> <li>Mostrar proyectos de PIX4Dcloud con Autotags en realidad aumentada (incluido en interiores)</li> </ul>	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
CONEXIÓN DE RTK			<ul style="list-style-type: none"> <li>Indicador de precisión RTK (si no está conectado a RTK, se muestra el indicador de intensidad del GPS)</li> <li>Conexión a un dispositivo RTK compatible con PIX4Dcatch (Emlid Reach RX, Trimble Catalyst DA2, BadElf, Leica FLX100, viDoc)</li> <li>Configuración fácil de los desplazamientos de la cámara al usar una carcasa, ya sea SPC o SPC+, y utilizando el soporte correcto del rover</li> <li>Desplazamientos manuales de la cámara</li> <li>Introducción de credenciales NTRIP</li> <li>Selección del punto de montaje</li> <li>Selección del sistema de referencia de coordenadas de entrada NTRIP</li> </ul>	Utiliza los dispositivos RTK de tu elección y obtén correcciones RTK para garantizar un conjunto de datos preciso y geolocalizado

	<a href="#">Exportar todos los datos (archivo ZIP) para un solo proyecto o múltiples proyectos</a>	
<b>EXPORTAR</b>	<a href="#">Exportar puntos y marcas para GCPs</a>	
	<a href="#">Exportar la nube de puntos capturada (archivo PLY)</a>	Exporta todos tus datos para poder procesarlos en PIX4Dmatic o exporta solo resultados individuales
	<a href="#">Exportar la malla capturada (archivo OBJ)</a>	
	<a href="#">Exportar registros</a>	
	<a href="#">Exportar el punto medido (archivo ZIP)</a>	
	<a href="#">Exportar el sistema de coordenadas de localización del sitio (archivo WKT)</a>	
	<a href="#">Exportar las coordenadas de los puntos de enlace de Autotags con sus precisiones</a>	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
	<a href="#">Subir uno o varios proyectos</a>	
	<a href="#">Subir un proyecto a una organización</a>	
<b>SUBIR A PIX4DCLOUD</b>	<a href="#">Subir un proyecto a un sitio existente o crear uno nuevo</a>	
	<a href="#">Subir un proyecto a una carpeta existente o crear una nueva</a>	
	<a href="#">Procesar con la técnica de Gaussian Splatting</a>	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
	<a href="#">Calcular un modelo DSM del área</a>	
	<a href="#">Calcular una ortofoto del área</a>	
	<a href="#">Procesar con GCPs y/o MTPs</a>	
	<a href="#">Seleccionar el sistema de referencia de coordenadas de salida (proyectado o localización del sitio)</a>	