



			機能	メリット
撮影	撮影	撮影画面	画像を自動的に撮影し、正確なジオロケーションとともに保存	高度なフォトグラメトリ技術がなくても、すぐに撮影を開始できます。撮影ボタンを押して、対象エリアを歩くだけで撮影できます。PIX4Dcatch は、自動的に画像を記録し、撮影された画像が保存されると点群を生成します。ライブプレビューと動的ライブメッシュがガイドとして機能することで、正確で包括的な撮影が確実にできます。また、最適な結果を得るために、詳細設定で設定をカスタマイズできます。
			撮影の一時停止および再開	
			撮影を保存または中止	
			撮影中のライブプレビューの表示	
			撮影中のメッシュの表示	
			撮影終了時における品質レポートの作成	
	設定	撮影設定	画像の重なりやデバイスの姿勢のカスタマイズ	
			警告音メッセージ	
			オートフォーカス	
			低品質の画像のスキップ	
		ビュー	撮影中の画像の重なりの表示	
			カメラビューの表示	
	その他	メッシュ	特徴点の表示	
			再構成メッシュの表示	
			メッシュの保存 (OBJ 形式)	
			メッシュの種類と色の変更	
		その他	メッシュとカメラオブジェクトの色の変更	
			ビデオの保存	
プロジェクト	プロジェクト ダッシュボード		プロジェクト一覧	キャプチャまたは処理されたすべてのプロジェクトを簡単に管理できるビジュアルインターフェースを実装されています。RTK、GPS、GCP、MTPなどのさまざまなタグを含むダイナミックな3Dビューアでプロジェクトを表示し、各キャプチャのRTK精度も把握できます。プロジェクト内にGCPを直接追加することで、絶対精度を高めることができます。強力なプロジェクト管理ツールを使用して、必要に応じてプロジェクトや画像を検索、フィルタリング、複数選択、変更もできます。
			ステータスでプロジェクトを絞り込む	
			プロジェクトの検索	
			複数プロジェクトの選択と削除	
			ドラッグダウンによるプロジェクトパネルの更新	
	3D ビュー		取得した点群の3Dビューを表示	
			RTK、GPS、GCP、MTP用に異なるタグを有効化	
			画像ごとのRTK精度を3つのレベルに分類：●最適 (Optimal)、●中 (Reduced)、●低 (Low) の3つのレベルに分類	
			RTK精度、カメラ、点群、メッシュ、3Dモデルのセンタリングを切り替えてビューをカスタマイズ可能	
			テクスチャの計算	
	プロジェクト ビュー	画像	PIX4Dcloudで処理された点群の3Dビューを表示	
			画像一覧	
			複数画像の選択と削除	
			作成日	
			画像取得した座標系	
	詳細		画像枚数	
			ジオロケーションのソース	
			RTK精度信頼度 (%)	
			平均水平・垂直精度	
			使用ストレージ	
	オプション		プロジェクト名の変更	
			プロジェクトの削除	

プロジェクト	プロジェクト ツール	手動GCPマーキング	ポイントコレクションの選択	現場で即座に任意の体積を計算し、その値と精度を取得できます。プロジェクトの処理を長時間待つ必要も、体積を後処理で計算する必要ありません。この体積計算機能は PIX4Dcatch に直接組み込まれているため、精度を損なうことなく現場で即座に値を取得できます。迅速・正確・簡単に使用でき、現場にすぐにフィードバックを返せるため、追加コストやプロジェクトの遅延を防ぐことができます。
			画像にマークを追加	
			マークの保存	
	体積計算		点群の高密度化	
			関心領域に点を描くことによる体積の基準の定義	
			自動体積計算	
			切土・盛土の体積の表示: 数値、形状、精度	
			結果を PDF でエクスポート	
	ポイントの管理		定義された CRS (平面座標および標高) によるポイント グループの作成	
			サイト ローカライゼーションのための座標系の作成	
			定義された CRS (平面座標および標高) でのポイントのインポート	
			地図上でポイントの表示	
			ポイントの名前の変更	
			GNSS ポールを使用する場合におけるアンテナの高さの入力	
			参照写真の追加 (任意)	
撮影ツール	タグ検出		定義された CRS (平面座標および標高) でのポイントのインポート	プロジェクトのアンカーとして、または単に関心ポイントとして使用するためのポイントを撮影して測定します。
			説明の追加 (任意)	
			測定時間の変更	
	ポイント測定		GNSS ポールを使用する場合におけるアンテナの高さの入力	
			参照写真の追加 (任意)	
			説明の追加 (任意)	
	タグ検出		オートタグ検出ワークフローを使用してタイ ポイントを取得した後の正確な座標の取得	
			ポイント グループをインポートしたのちの、オートタグ検出ワークフローによるプロジェクトへの GCP の使用	
			撮影後のタグ検出の最適化	
	AR ポイント	AR 設定	RTK デバイスに接続した後の拡張現実でのポイントの表示	
			ポイント間のラインのオンまたはオフ	
			ポイント ラベルのオンまたはオフ	
	PIX4DCLLOUD AR	PIX4DCLLOUD プロジェクト リスト	PIX4Dcloud プロジェクトのリスト	
			プロジェクトを種類別にフィルター処理 [サイトまたはデータ セット]	
			プロジェクトの名前または日付による並べ替え	
		AR 表示	プロジェクトの検索	
			AR プロジェクトの不透明度をスライダーで調整	
			PIX4Dcloud のレイヤーの表示およびプロパティの確認	
RTK 接続			PIX4Dcloudレイヤーの表示とプロパティの確認	拡張現実 (AR) により、撮影後のプロジェクトのビジュアライゼーションが可能になります。この機能は、トレンチ検査、設計図と施工後の比較、プロジェクトの詳細な記録を行うのに最適です。
RTK 接続			RTK 精度インジケータ (RTK に接続されていない場合は GPS 強度インジケータが表示される)	任意の RTK デバイスを使用し、RTK 補正を取得して、正確かつ位置情報が付与されたデータセットを確実に取得します。
			PIX4Dcatch に対応する RTK デバイスへの接続 (Emlid Reach RX、Trimble Catalyst DA2、BadElf、Leica FLX100、viDoc)	
			ケース (SPC または SPC+) を使用しており、正しいローバークリップを使用している場合のカメラ オフセットの設定が簡単	
			手動カメラ オフセット設定	
			NTRIP 認証情報の入力	
			マウント ポイントの選択	
			NTRIP 入力座標系の選択	
エクスポート	プロジェクト		単一または複数のプロジェクトに対するすべてのデータ (ZIP ファイル) のエクスポート	PIX4Dmatic で処理するためにすべてのデータをエクスポートするか、個別の出力のみをエクスポートするか選択できます。
			GCP のポイントとマークのエクスポート	
			撮影した点群のエクスポート (PLY ファイル)	
			撮影したメッシュのエクスポート (OBJ ファイル)	
			ログのエクスポート	
	ポイント		測定ポイントのエクスポート (ZIP ファイル)	測定したポイントをエクスポートし、デスクトップに保存するか、クラウドにアップロードできます。また、サイト ローカライゼーションの WKT ファイルをエクスポートして保存することで、PIX4Dmatic でカスタム座標系を使用して任意のデータセットを処理できます。
			サイト ローカライゼーションの座標系のエクスポート (WKT ファイル)	
			オートタグのタイ ポイント座標とその精度のエクスポート	

PIX4DCLOUD へのアップロード	一般	1つ以上のプロジェクトのアップロード	簡単・高速・高精度: PIX4Dcatch のデータセットを PIX4Dcloud にアップロードし、処理後にプロジェクトを確認できます。特定のニーズや成果物に合わせて処理設定をカスタマイズできます。
		プロジェクトの組織へのアップロード	
		プロジェクトの既存のサイトへのアップロードまたは新しいサイトの作成	
		プロジェクトの既存のフォルダーへのアップロードまたは新しいフォルダーの作成	
	処理オプション	ガウス スプラッティング技術を使用した処理	
		エリアの DSM モデルの計算	
		エリアのオルソフォトの計算	
		GCP および/または MTP を使用した処理	
		出力座標系の選択 (投影座標系またはサイト ローカライゼーション)	