



		機能	メリット
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	
	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	
設定	ビュー	撮影中の画像の重なりの表示	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。
		カメラビューの表示	
		特徴点の表示	
	メッシュ	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しています。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。
		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	
	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	
	詳細	作成日	
		画像取得した座標系	
		画像枚数	
		ジオロケーションのソース	
	オプション	RTK精度信頼度(%)	
		平均水平・垂直精度	
		使用ストレージ	
		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 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
撮影ツール	タグ検出	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 ローカリ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 地図上でのポイントの表示 ポイントの名前の変更
		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) 測定時間の変更
PIX4CLOUD AR	AR ポイント	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ものの、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 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
RTK 接続	PIX4DCloud プロジェクトリスト	PIX4DCloud 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 プロジェクトの検索
		AR 表示	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 PIX4Dcloud レイヤーの表示とプロパティの確認
エクスポート	プロジェクト	RTK 接続	RTK 精度インジケーター (RTK に接続されていない場合は GPS 強度インジケーターが表示される) 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、正しいローバーアー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
	ポイント	PIX4Dmatic	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 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
エクスポート	ポイント	PIX4Dmatic	測定ポイントのエクスポート (ZIP ファイル) サイト ローカリ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
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
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)

処理オプション

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。