

FONCTIONNALITÉS			AVANTAGES
CAPTURE	Général	Écran de capture	Capture automatique des images et enregistrement avec leur géolocalisation
			Mise en pause de la capture
			Enregistrement ou annulation de la capture
			Aperçu en direct de la progression de la capture
			Affichage du maillage pendant la capture
			Rapport de qualité à la fin de la capture
	Paramètres	Paramètres de capture	Personnalisation du chevauchement des images ou de la position de l'appareil
			Activation des messages sonores d'avertissement
			Activation de la mise au point automatique
			Ignorer les images de mauvaise qualité
		Affichage	Affichage du chevauchement des images pendant la capture
			Affichage des positions des images
		Maillage	Affichages des points caractéristiques automatiquement calculés
			Affichage du maillage
			Enregistrement du maillage (format OBJ)
		Autre	Changement du type et de l'opacité du maillage
			Changement de la couleur du maillage
OUTILS DE CAPTURE	Détection automatique des Autotags		Enregistrement d'une vidéo
			Supprimer le bouton de pause
			Utilisez les Autotags en tant que points de liaison et obtenez ensuite leurs vraies coordonnées
	Points en RA	Paramètres RA	Importez une collection de points et utilisez les Autotags en tant que GCPs pour le projet
			Optimisation de la détection des Autotags après la capture
			Afficher les points en réalité augmentée avec un appareil RTK connecté
	PIX4Dcloud RA	Liste des projets PIX4Dcloud	Activer ou désactiver les lignes affichées entre les points
			Activer ou désactiver les étiquettes des points
			Liste des projets PIX4Dcloud
		Affichage AR	Filtrer les projets par type [sites ou ensembles de données]
			Trier les projets par nom ou par date
CONEXION RTK			Rechercher des projets
			Ajuster l'opacité du projet avec le curseur
			Afficher les couches PIX4Dcloud et voir leurs propriétés
			Afficher les projets PIX4Dcloud avec Autotags en réalité augmentée (y compris en intérieur).
			Indicateur de précision RTK (si non connecté à un appareil RTK, l'indicateur de GNSS est affiché)
			Connexion à un appareil RTK compatible avec PIX4Dcatch (Emlid Reach RX, Trimble Catalyst DA2, BadElf, Leica FLX100,Topcon HiPer CR, viDoc)
			Décalages automatiques des déports de la caméra lors de l'utilisation d'une poignée (SPC ou SPC+)
			Décalages manuels des déport de la caméra lors de l'utilisationn d'autre solution de poignée
			Saisie des identifiants NTRIP
			Sélection du point de montage
			Sélection du système de référence des coordonnées d'entrée NTRIP
			Créer plusieurs profils RTK avec différents appareils RTK et paramètres NTRIP
PROJETS	Tableau de bord des projets		Liste des projets
			Filtrer les projets par statut
			Rechercher des projets
			Sélectionner et supprimer plusieurs projets
	Vue 3D		Actualiser le panneau des projets en faisant glisser vers le bas
			Afficher une vue 3D du nuage de points capturé
			Activer différentes étiquettes pour RTK, GPS, GCPs ou MTPs
			Précision RTK par image classée en trois niveaux : - Optimale, - Réduite, - Faible
	Vue du projet	Images	Personnaliser votre vue en activant/désactivant la précision RTK, les caméras, les nuages de points, les maillages et le centrage du modèle 3D
			Calculer et afficher la texture
			Afficher une vue 3D du nuage de points traité depuis PIX4Dcloud
			Générer un nuage de points dense
	Détails		Liste des images
			Sélectionner et supprimer plusieurs images
			Enregistrements textuels du projet
			Date de création
EXPORTATION	Project		Système de coordonnées des images en entrée
			Nombre d'images
			Source de géolocalisation
			Pourcentage de confiance de la précision RTK
	Outils de projet	Calcul de volume	Précision moyenne horizontale et verticale
			Stockage utilisé
			Renommer les projets
			Supprimer les projets
	Detailed annotations		Sélectionner une collection de points
			Ajouter des marques sur les images
			Enregistrer les marques associés à un GCP
			Densification du nuage de points
TÉLÉCHARGEMENT VERS PIX4Dcloud	Point		Définir la base du volume en dessinant des points dans la zone d'intérêt
			Calcul automatique du volume
			Volumes de coupe et de remplissage affichés : valeurs, formes et précision
			Export des résultats en PDF
	Options de traitement		Définir un nom, renommer et supprimer des volumes calculés
			Ajouter un nom, une description (facultative) et/ou une image (facultative) à une annotation
			Sélectionner un emplacement en pointant sur le nuage de points
			Visualiser et modifier les annotations via la structure des calques
	Gestion des points		Téléverser les annotations dans PIX4Dcloud avec l'ensemble de données capturé
			Exporter toutes les données (fichier ZIP) pour un seul projet ou plusieurs projets
			Exporter les points et les marques pour les GCPs
			Exporter le nuage de points capturé (fichier PLY)
RELEVÉ	Mesurer un point		Exporter le maillage capturé (fichier OBJ)
			Exporter les journaux
			Exporter le nuage de points dense (fichier GLTF)
			Exporter le point mesuré (fichier ZIP)
	Général		Exporter le système de coordonnées de localisation du site (fichier WKT)
			Exporter les coordonnées des points de liaison Autotags avec leurs précisions
			Télécharger un ou plusieurs projets
			Télécharger un projet vers une organisation
	Gestion des points		Télécharger un projet vers un site existant ou en créer un nouveau
			Télécharger un projet vers un dossier existant ou en créer un nouveau
			Traitement avec la technique de Gaussian Splatting
			Calculer un modèle DSM de la zone
CONTACTEZ	Mesurer un point		Calculer une orthophoto de la zone
			Traiter avec des GCPs et/ou MTPs
			Sélectionner le système de référence de coordonnées de sortie (projeté ou localisation du site) et les filtrer par emplacement du projet
			Créer une collection de points avec un SCR défini (planimétrie et altimétrie) et filtrer le SCR selon l'emplacement de l'utilisateur
	Options de traitement		Créer un système de référence de coordonnées pour la localisation du site
			Importer des points avec un SCR défini (planimétrie et altimétrie)
			Afficher les points sur une carte
			Renommer les points
	Général		Saisir la hauteur de l'antenne lors de l'utilisation d'une canne GNSS
			Ajouter une photo de référence (facultatif)
			Ajouter une description (facultatif)
			Modifier la durée de mesure

Commencez la capture immédiatement—aucune compétence approfondie en photogrammétrie requise—Il vous suffit d'appuyer sur le bouton de capture et de marcher autour de votre zone d'intérêt. PIX4Dcatch enregistre automatiquement les images et génère un nuage de points une fois la capture enregistrée. L'aperçu en direct et le maillage dynamique en temps réel vous guident, vous aidant à garantir une capture complète et précise. Personnalisez votre expérience avec des paramètres avancés pour des résultats optimaux

Identifiez automatiquement les Pix4D Autotags lors de la capture, simplifiant ainsi le flux de travail des GCPs et améliorant la précision absolue du projet. Obtenez les coordonnées de vos Autotags de liaison automatiques en plaçant simplement les cibles sur ces points d'intérêt, puis générez une collection de points prête à être exportée

Trouvez facilement les GCP avec des points en réalité augmentée ou utilisez-les pour suivre une ligne lors de la capture (réseaux souterrains, plan de la capture, etc.)

La Réalité Augmentée (RA) permet la visualisation des projets après la capture, idéale pour les inspections de tranchées, les comparaisons plan/réalisation et une documentation approfondie de vos projets

Utilisez les appareils RTK de votre choix et obtenez des corrections RTK pour garantir un jeu de données précis et géolocalisé

Explorez une interface visuelle où vous pouvez gérer facilement tous vos projets—qu'ils soient capturés ou traités sur PIX4Dcloud. Visualisez vos projets dans un visualiseur 3D dynamique, avec différentes étiquettes pour RTK, GPS, GCPs ou MTPs, et affichez les niveaux de précision RTK pour chaque capture. Améliorez la précision absolue en ajoutant manuellement des GCPs directement dans vos projets. Profitez d'outils puissants de gestion de projet pour rechercher, filtrer, sélectionner en masse et modifier des projets ou des images selon vos besoins

Calculez sur site les volumes de votre choix et obtenez instantanément leurs valeurs et précisions. Plus besoin d'attendre longtemps pour traiter votre projet ni de calculer vos volumes en post-traitement. Grâce à ce calcul de volume directement intégré dans PIX4Dcatch sans compromettre la précision, vous obtenez des valeurs immédiatement sur site. Rapide, précis et facile à utiliser, il vous permet de fournir des retours en temps réel et d'éviter des coûts supplémentaires et des retards sur votre projet

Ajoutez des annotations directement dans PIX4Dcatch après la capture pour documenter votre projet avec des informations importantes que vous souhaitez conserver sur site. Ajoutez une image et une description, puis envoyez-les directement vers PIX4Dcloud

Exportez toutes vos données afin de pouvoir les traiter sur PIX4Dmatic ou exportez uniquement des résultats individuels

Exportez vos points mesurés et enregistrez-les sur votre ordinateur ou téléchargez-les sur le cloud. Exportez et enregistrez votre fichier WKT de localisation de site afin de pouvoir traiter n'importe quel jeu de données avec un système de coordonnées personnalisé sur PIX4Dmatic

Facile, rapide et précis : téléchargez le jeu de données PIX4Dcatch sur PIX4Dcloud et visualisez votre projet une fois traité. Personnalisez vos paramètres de traitement en fonction de vos besoins et livrables