

撮影	一般	撮影画面	<ul style="list-style-type: none"> <li>画像を自動で撮影し正確な位置情報と共に保存</li> <li>撮影の一時停止/再開</li> <li>撮影の保存/中断</li> <li>撮影中のライブプレビューの表示</li> <li>撮影中のメッシュの表示</li> <li>撮影後の品質レポートの作成</li> </ul>	<p>高度なスキルがなくても撮影ボタンを押して対象範囲を歩くだけですぐに撮影を開始できます。PIX4Dcatch が画像を自動で記録し、データの保存と同時に点群を生成します。ライブプレビューとダイナミックライブメッシュがガイドとなり、網羅的で正確な撮影を支援します。また、詳細設定でユーザーエクスペリエンスのカスタマイズをすることで、最適な結果を得られます。</p>	
		撮影設定	<ul style="list-style-type: none"> <li>画像のオーバーラップ/デバイスの姿勢のカスタマイズ</li> <li>警告音</li> <li>オートフォーカス</li> <li>低品質画像のスキップ</li> </ul>		
	設定	表示	<ul style="list-style-type: none"> <li>撮影中の画像のオーバーラップの表示</li> <li>カメラビューの表示</li> <li>特徴点の表示</li> </ul>		
		メッシュ	<ul style="list-style-type: none"> <li>再構築メッシュの表示</li> <li>メッシュの保存 (OBJ 形式)</li> <li>メッシュの種類と色の変更</li> <li>メッシュとカメラオブジェクトの色の変更</li> </ul>		
		その他	<ul style="list-style-type: none"> <li>ビデオの保存</li> <li>一時停止ボタンの非表示</li> </ul>		
撮影ツール	タグの検出	自動タグ検出機能ワークフローでタイポイントを使用し、後から正確な座標を取得可能	<p>撮影時に PIX4D のオートタグを自動識別することで、GCP ワークフローを効率化し、プロジェクトの絶対精度を改善できます。ターゲットを対象のポイントに配置するだけで、自動タイポイントの座標を取得して、エクスポート可能なポイントグループを生成できます。</p>		
		自動タグ検出機能ワークフローを使用したプロジェクトで点群をインポートして、GCP を使用可能			
	拡張現実 (AR) ポイント	AR 設定	<ul style="list-style-type: none"> <li>RTK デバイスが接続された状態での拡張現実への点群の表示</li> <li>ポイントの間に表示されるラインの表示/非表示の切り替え</li> <li>ポイントのラベルの表示/非表示の切り替え</li> <li>撮影中の AR への注釈の追加</li> </ul>	<p>AR ポイントを活用して GCP を簡単に見つけられます。あるいは、AR ポイントを活用して撮影中に追えるラインを表示できます (地下埋設物、撮影経路など)。</p>	
		PIX4Dcloud プロジェクト一覧	<ul style="list-style-type: none"> <li>PIX4Dcloud プロジェクトの一覧</li> <li>プロジェクトの種類 (サイトまたはデータセット) によるフィルター処理</li> <li>名前または日付でプロジェクトの並べ替え</li> <li>プロジェクトの検索</li> </ul>	<p>拡張現実 (AR) は、撮影後のプロジェクトのビジュアライゼーションを可能にし、トレンチの点検や、設計データと現況の比較、綿密な現場記録に最適です。</p>	
		AR 表示	<ul style="list-style-type: none"> <li>スライダーを使用した AR プロジェクトの透過度の調整</li> <li>PIX4Dcloud のレイヤーの表示とそのプロパティの確認</li> <li>AR (室内を含む) でのオートタグを含む PIX4Dcloud プロジェクトの表示</li> </ul>		
RTK 接続	<ul style="list-style-type: none"> <li>RTK 精度インジケータ (RTK に接続されていない場合は、GPS 強度インジケータを表示)</li> <li>PIX4Dcatch との互換性のある RTK デバイスとの接続 (Emlid Reach RX, Trimble Catalyst DA2, Bad Elf, Leica FLX100, Topcon HiPer CR, viDoc)</li> <li>ケース (SPC または SPC+) と正しいローパーハンドルを使用した際にカメラオフセットの簡単設定が可能</li> <li>手動カメラオフセット</li> <li>NTRIP 認証情報の入力</li> <li>マウントポイントの選択</li> <li>RTK 設定の保存とプロジェクトおよび iOS デバイス間での設定の再利用</li> <li>NTRIP の入力座標系の選択</li> <li>RTK プロファイル (RTK, NTRIP, CRS) の作成とデバイス間でのプロファイルのインポート/エクスポート</li> </ul>	<p>任意の RTK デバイスに対応。RTK 補正情報を活用することで、高精度かつ位置情報が付与されたデータセットを取得できます。</p>			
プロジェクト	プロジェクト ダッシュボード	プロジェクトの一覧	<p>プロジェクトの一覧</p> <p>プロジェクトのステータスによるフィルター処理</p> <p>プロジェクトの検索</p> <p>複数のプロジェクトの選択と削除</p> <p>プロジェクトパネルを下にドラッグして更新</p> <p>キャプチャした点群の 3D ビューの表示</p> <p>RTK, GPS, GCP または MTP に対する別々のタグの有効化</p> <p>画像事の RTK 精度を 3つのレベルに分類: 最適、低下または低</p> <p>RTK 精度、カメラ、点群、メッシュ、3D モデルの中心合わせの切り替えによる表示のカスタマイズ</p> <p>テクスチャの計算</p> <p>PIX4Dcloud からの処理済み点群の 3D ビューの表示</p> <p>高密度点群の生成</p>	<p>視覚的なインターフェースで、Pix4Dcatch で撮影したデータであっても PIX4Dcloud で処理されたデータであっても、すべてのプロジェクトを簡単に管理できます。RTK, GPS, GCP または MTP 用の様々なタグを含んだプロジェクトを、動的な 3D ビューアで確認することで、各撮影データの RTK 精度を把握できます。プロジェクトに直接手動 GCP を追加することで絶対精度を向上できます。強力なプロジェクト管理ツールを活用することで、必要に応じてプロジェクトまたは画像を検索、フィルター処理、一括選択および変更できます。</p>	
		3D ビュー			
	プロジェクトビュー	画像	<ul style="list-style-type: none"> <li>画像の一覧</li> <li>複数画像の選択および削除</li> <li>プロジェクトのテキスト記録</li> <li>リアルタイムに進捗を管理できるバックグラウンドでの画像のアップロード</li> </ul>		
		詳細	<ul style="list-style-type: none"> <li>作成日</li> <li>画像の座標系</li> <li>画像の数</li> <li>ジオロケーションのソース</li> <li>RTK 精度の信頼度 (%)</li> <li>水平/垂直の平均精度</li> <li>使用中のストレージ</li> </ul>		
		オプション	<ul style="list-style-type: none"> <li>プロジェクト名の変更</li> <li>プロジェクトの削除</li> </ul>		
プロジェクトツール	手動 GCP マーキング	<ul style="list-style-type: none"> <li>点群グループの選択</li> <li>画像へのマークの追加</li> <li>GCP のチェックポイントへの変換</li> <li>マークの保存</li> </ul>	<p>現場で任意の体積を計算し、その数値や精度を即座に確認できます。プロジェクトの処理が完了するまで長時間待機する必要はなく、また前処理で体積を計算する必要はありません。PIX4Dcatch で直接体積計算ができることにより、精度を損なうことなく現場で即座に数値を取得できます。素早く、正確かつ簡単に利用できるため、現場で直接フィードバックができ、プロジェクトの追加費用や遅れを抑えられます。</p>		
		体積計算			
	詳細な注釈	<ul style="list-style-type: none"> <li>計算された体積の名前の設定、名前の変更、削除</li> <li>注釈への名前、説明 (任意) および/または画像 (任意) の追加</li> <li>点群で指定して場所を選択</li> <li>レイヤー構造経由での注釈の表示と編集</li> </ul>		<p>撮影後に PIX4Dcatch で直接注釈を追加して、現場でプロジェクトに重要な情報を記録できます。画像および説明を追加して PIX4Dcloud に直接送信できます。</p>	
		プロジェクト		<ul style="list-style-type: none"> <li>撮影したデータセットと注釈の PIX4Dcloud への同時アップロード</li> <li>単一/複数のプロジェクトのすべてのデータをエクスポート (ZIP ファイル)</li> <li>GCP のポイントとマークのエクスポート</li> <li>撮影したポイントのエクスポート (PLY ファイル)</li> <li>撮影したメッシュのエクスポート (OBJ ファイル)</li> <li>ログのエクスポート</li> <li>高密度点群のエクスポート (GLTF ファイル)</li> </ul>	<p>PIX4Dmatic で処理できるよう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できます。</p>
		ポイント		<ul style="list-style-type: none"> <li>測定したポイントのエクスポート (ZIP ファイル)</li> <li>サイトのローカリゼーション座標のエクスポート (WKT ファイル)</li> <li>オートタグのタイポイントの座標と精度のエクスポート</li> </ul>	<p>測定したポイントのエクスポートしてデスクトップ上に保存するかクラウドにアップロードできます。サイトローカリゼーション WKT ファイルをエクスポートして保存することで、PIX4Dmatic 上で任意の座標系をもとにデータセットを処理できます。</p>
PIX4Dcloud へのアップロード	全般	<ul style="list-style-type: none"> <li>1つ以上のプロジェクトのアップロード</li> <li>組織へのプロジェクトのアップロード</li> <li>既存のサイトへのプロジェクトのアップロードまたは新規作成</li> <li>既存のフォルダーへのプロジェクトのアップロードまたは新規作成</li> </ul>	<p>簡単、素早く、高精度な処理が可能です。PIX4Dcloud に PIX4Dcatch のデータセットをアップロードして、処理済みのプロジェクトを確認できます。また、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。</p>		
	処理オプション	<ul style="list-style-type: none"> <li>ガウシアン スンプラッチング技術での処理</li> <li>エリアの DSM モデルの算出</li> <li>エリアのオルソフォトの算出</li> <li>GCP および/または MTP を使用した処理</li> <li>GIS および 3D ビジュアライゼーション ワークフロー用に SPLK でエクスポート</li> <li>出力座標系 (投影またはサイトローカリゼーション) を選択し、場所によるプロジェクトのフィルター処理</li> </ul>			
測量	ポイント管理	<ul style="list-style-type: none"> <li>定義済みの CRS (平面と垂直) でポイントグループを作成し、ユーザーの位置による CRS のフィルター処理</li> <li>サイトローカリゼーションの座標系の作成</li> <li>定義済みの CRS (平面と垂直) を含むポイントのインポート</li> </ul>	<p>プロジェクトの座標系を GCP として固定するためにポイントを撮影・測定できます。あるいは、単に関心地点 (POI) として使用できます。</p>		
		ポイントの測定		<ul style="list-style-type: none"> <li>マップ上および AR でのポイントの表示</li> <li>ポイント名の変更</li> <li>GNSS ボール使用時のアンテナ高の入力</li> <li>参考写真の追加 (任意)</li> <li>説明の追加 (任意)</li> <li>測定時間の変更</li> </ul>	