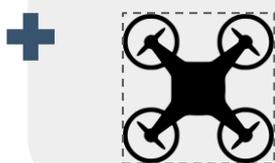


PIX4Dcatch RTK ワークフロー概要

Step1 画像の取得



必要に応じて
ドローンを追加



PIX4Dcatch（モバイルアプリ）とRTK roverを使用し、RTKネットワークに接続した上で、現場を歩き、対象物の画像（+ LiDAR）データを取得します。

必要に応じてドローン画像も取得。

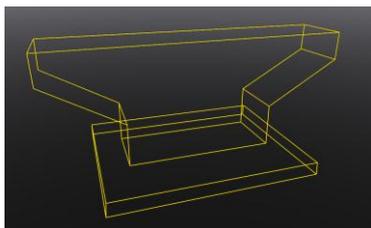
Step2 デスクトップまたはクラウド上で画像処理し2D/3D化



PIX4Dcatchで撮影したデータをパソコンにエクスポートしてデスクトップ処理(PIX4Dmatic活用)または、クラウド上にアップロードして処理(PIX4Dcloud活用)します。

高精度な3D点群、メッシュ、2DオルソモザイクおよびDSMを生成。

Step3 3Dデータの後処理、CAD・GIS化



生成された点群は、PIX4DsurveyかPIX4Dcloudで距離・面積・体積の計測やCAD/GIS用のベクトル化などが行えます。PIX4Dsurveyは、他社ソフト・ハードウェアで作成した点群をインポートすることができるほか、点群の結合、地形フィルタリング、TINサーフェース化などもできます。

Step4 Pix4Dソフトの処理結果を基にCADやGISで作業



Pix4Dソフトで作成した点群、オルソ、ベクトルデータなどをエクスポートし、サードパーティーのCADやGISソフトで工程を完了します。

PIX4D株式会社 お問い合わせ先

お問い合わせは、こちらのQRコードからお願いいたします。

