

	特性	优势
输入	航空(垂直和倾斜)和地面影像支持	处理各种影像,包括从任意角度,地面,无人机或常规航拍摄的影像
	从视频 (MP4或AVI格式) 图像支持	软件自动从视频中提取帧并创建项目
	任意相机(袖珍, 单反, 多光谱, GoPro,Tetracam,大像幅)	采用任意相机获取的影像, 从小型到大型传感器(多达40MP),从消费者级别到高度专业化的相机
	同一个项目支持多个相机	采用多个相机创建项目,一起处理数据 (如近红外与红绿蓝彩色)
	支持标准多镜头	更稳健, 更精确, 更快速处理知名厂家(Tetracam, Airinov, MicaSense, WaldoAir)的多个多波段同步相机组(阵列)数据
	多种文件类型(.jpg,单波段或多波段Tiff)	输入多种文件格式,包括单波段和多波段影像
	控制点编辑或导入 (.csv,.txt)	导入或编辑控制点,提高项目的精度
	地方,全球或任意坐标系,支持米和英尺单位	从已有的坐标系统,或者您定制的本地坐标系选择
	支持相机位置和外方位角元素(omega, phi, kappa)	从GPS/IMU计算优化相机位置和外方位角
	外部点云导入	从不同数据源导入点云,如激光扫描LiDAR,用来生成DSM和正射影像镶嵌图
处理	快速检查处理模式	数分钟内初步处理项目,得到低分辨率结果
	快速检查质量报告	现场评估影像质量和完整性
	处理模板	通过使用自动或定制的模板自动生成需要的成果
	相机自检校	优化相机内部参数.如焦距,像主点和镜头畸变,不需要外部软件或第三方的相机校正报告
	自动空三和光束法区域网平差	无论是否有相机位置和外方位元素都可自动处理
	自动点云加密,半全局匹配	生产高密度和精细的三维点云,可以作生成DSM和正射影像镶嵌图
	点云滤波和平滑	使用预设或编辑点云滤波和平滑选项
	自动点云分类和DTM抽取 (BETA)	自动去除点云中的建筑和植被,生成贴近地面的DTM和等高线,额外的控制,可以在rayCloud中选择和删除点来改善DTM生成
	自动亮度和颜色校正	亮度, 光照度变化自动补偿, 影像颜色自动平衡
	质量报告	评估项目的质量
	项目合并	分部单独处理,合并为一个项目
	项目区域定义	导入.shp文件,或者在正射影像镶嵌图和点云加密/滤波绘制区域来选定生成成果的边界
	项目分割	自动分割大项目为较小的项目, 以便更高效地处理大规模数据
	正对性的特征提取	对高分辨/高重叠率的图像能够提高处理速度
	支持GPU	利用NVidia显卡的GPU,初始化处理的速度可提高10% - 75%。GPU还用于点云加密和半全局匹配
RAYCLOUD 编辑器	项目查看	评估飞行计划,相机位置,审核关键点自动匹配,添加未校正的相机
	浏览模式	可以用标准, 轨迹球, 及第一人视野来浏览点云/网格
	方向和比例约束	通过简单的定义一个长度, 一个方向可以对无GPS或地理位置不精确的项目进行精确的测量和调整
	手动连接点编辑	标注和编辑控制点 (二维和三维),检查点和人工连接点,改善困难地区的重建质量
	项目重新优化	基于控制点和人工连接点重新优化相机的位置和影像重匹配,改善困难地区的重建质量
	影像标注	从三维点云中删除点,根据影像内容创建过滤器
	点云编辑	从点云中选择,分类和删除点
	创建多义线对象	在点云上标注和量测多义线(3D断裂线),在多个原始影像中精确调整多义线的顶点
	创建表面对象	在点云上标注和量测表面对象,在多个原始影像中精确调整多义线的顶点; 采用表面对象来简化,修平和纠正DSM(比如移除构造物和树木)
	创建料堆对象 (体积测量)	在点云上标注和测量体积 (料堆) . 导入/导出体积基准面而很容易确定料堆的变化
	数字化工具/矢量对象编辑	绘制和编辑矢量对象,导出多种文件格式(.dxf, .shp, .dgn, .kml)
	漫游动画	在三维点云上创建虚拟相机轨迹,实时播放动画,输出动画至影片格式(mp4和avi),飞行轨迹输出到CSV格式

指数计算器	辐射调节界面	通过使用辐射照射目标来校正光线效果取得更可靠和精确的指标
	反射图编辑	设置和编辑地图分辨率
	多区管理	提高您对每个区域的可视化指数值（田界）的的分析和管理的
	自动生成指数（植被指数）	无需用户人工干预，简单一个点击就能生成单波段及基于预定义公式的指数图
	公式编辑	在每个可用的输入波段中进行选择，创建和保存自己的公式，并以此来生成自定义的指数图
	自动指数分割	通过基于指数直方图来自动分割数据到不同的等级（面积相等，间距相等）而创建您自己的注释图
	应用图注释	基于您的决定赋值和注释区域来配合实地调查对应各类观测数据
	应用地图作为SHAPE文件导出(SHP)	您的数据转化为行动，直接把应用地图导入到拖拉机控制台或其他农场管理软件中
镶嵌图编辑器	单元编辑	在镶嵌图中创建和编辑单元，从多幅影像中选择最佳（比如消除移动物体），颜色调整和亮度均衡
	混合	仅编辑您选择的部分区域，混合并能够实时更新得到快速的正射影像
	平面/正射投影选择	选择适应的平面投影来消除正射影像镶嵌图的变形
	镶嵌图颜色/亮度编辑	从多幅影像中选择最佳（比如消除移动物体），颜色调整和亮度均衡
成果输出	2D输出结果	<ul style="list-style-type: none"> • 带有地理坐标的航拍正射镶嵌图,输出 GeoTIFF 格式 • 带有地理坐标的倾斜正射镶嵌图,输出 GeoTIFF 格式 • 输出 Google 瓦片KML文件和 HTML格式 • 输出 Mapbox MB 文件 • GeoTIFF 和 SHP格式的指数图 (DVI, NDVI, SAVI, etc.)
	3D输出结果	<ul style="list-style-type: none"> • 易于共享的3D PDF格式三维网格 • GeoTIFF格式的带有地理坐标的航拍DSM和DTM • GeoTIFF格式的带有地理坐标从任意面生成的倾斜的DSM • OBJ,PLY,DXF和FBX格式的三维纹理网格 • LAS, LAZ, XYZ 和 PLY格式的点云 • SHP, DXF, 或 PDF格式的等高线 • DXF, SHP, DGN或KML格式的用户创建的矢量对象
	生成飞行动画和飞行轨迹	MP4 和 AVI格式的飞行动画 CSV 格式的飞行轨迹和节点
	优化的相机位置,外方位元素和内部参数,无扭曲的影像	输出空三结果到传统摄影测量软件系统 (如 INPHO, Leica LPS, DAT / EM Summit Evolution)
	个人支持	获取免费的个人支持
技术支持&更多	广泛的知识基础	您可以在我们公开的网站上找到大部分问题的答案，并且持续的更新知识库
	培训	深入了解Pix4D软件与举办定期网络研讨会和讲习班
	多语言	增加了中文及西班牙语的界面
	多设备许可证	许可证可在两台计算机上激活：一个用于现场快速检查和一个高精度处理模式
	授权服务器	在几台电脑中可以很容易随时启用和停用设备的许可证

最低硬件配置

最低要求:

64位的Windows / 7, 8, 10, 服务器/2核CPU / 4GB 内存/ GPU : 从2008年起的任何Nvidia和AMD的型号和从2012年起的英特尔型号(OpenGL 3.2)

推荐:

6核CPU酷睿i7或Xeon / 16GB 内存（或更大，取决于数据的大小） / CUDA GPU兼容