



	特性	优势
输入	.jpg .jpeg 格式的航空影像	处理垂直或轻度倾斜拍摄的航空影像
	同一项目中的多相机支持	在同一个项目中，处理不同相机拍摄的影像
	以.csv 或.txt 格式导入图像位置和姿态信息	以文本形式导入图像的位置和姿态信息
	地面控制点(GCP)	导入并标记地面控制点，改善项目的绝对精度
	地面控制点标记	把 Pix4Dmapper 的控制点标记导入到 Pix4Dmatic 中
	已知的参考坐标系	从已知的坐标系库中选择 EPSG 代码
	大地水准面	支持最常用的大地水准面模型
处理	多处理器 CPU + GPU 支持	利用 CPU 内核和线程以及 GPU 来提高处理速度
	备份机制	自动备份机制确保 Pix4Dmatic 意外停止时,您不会丢失已处理的成果
	重新优化	设置图像比例和特征点参数,对相机内方位元素(如焦距,像主点和镜头畸变)和外方位元素(位置,方向)进行优化
	点云加密	基于地面控制点,重新优化相机内外方位元素,改善重建质量
	数字地表模型	基于校准期间创建的稀疏点云,自定义点云密度和影像匹配数以创建密集点云
	正射影像镶嵌图	在创建数字地表模型时,可自定义分辨率(厘米/像素),设置中位数过滤半径(像素)进行表面平滑,并可进行插值。
	质量报告	基于数字地表模型和原始影像来创建正射影像镶嵌图。
空三射线	项目可视化	视觉评估优化相机位置,自动连接点,密集点云,数字地表模型和正射影像镶嵌图的质量。
	地面控制点	同时利用原始影像和 3D 信息,对地面控制点进行极高精度的标记。
	检查点	同时利用原始影像和 3D 信息,对检查点进行极高精度的标记,以验证项目的绝对精度。
	手动连接点	创建和标记手动连接点以改进项目精度。
	撤消/重做更改	撤消/重做动作,不担心丢失步骤
	历史	历史记录面板中提供给定操作的的所有记录,可在任何阶段恢复项目。
	状态中心	在使用 Pix4Dmatic 进行处理时,状态中心会显示更多详细信息。
输出	密集点云 (.las, bpc)	输出 .las 或 .bpc 格式的密集点云。Pix4D 独有的 .bpc 文件格式针对大型点云的加载和操作进行了优化。
	数字地表模型 (.tiff)	输出单个或瓦片形式的数字地表模型,可使用 LZW 压缩
	正射影像镶嵌图 (.tiff)	输出单个或瓦片形式的正射影像镶嵌图,可使用 LZW 压缩
	质量报告	导出质量报告,评估项目的精度和质量
	与 Pix4Dsurvey 无缝对接	无缝导出已处理的 Pix4Dmatic 项目(.p4m)到 Pix4Dsurvey 中
语言	语言选项	英语

硬件配置



CPU: 四核或六核 Intel i5 及以上



GPU: 任何支持 OpenGL 4.1 及以上的 NVIDIA 系列 GPU



硬盘空间: 80 GB 可用空间 (2000-5000 张影像, 2000 万像素)。160 GB 可用空间(5000-10000 张影像, 2000 万像素)。



操作系统: Windows 10, 64 位 或 macOS Catalina



内存: 32GB (2000-5000 张影像, 2000 万像素)。64GB(5000-10000 张影像, 2000 万像素)。