



Pix4Dcapture

免费的无人机飞行规划app
采集用于测绘和三维建模的最佳数据

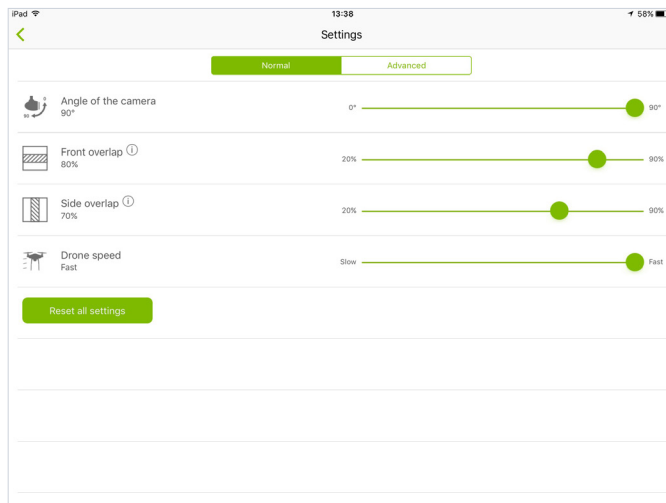


地图视图



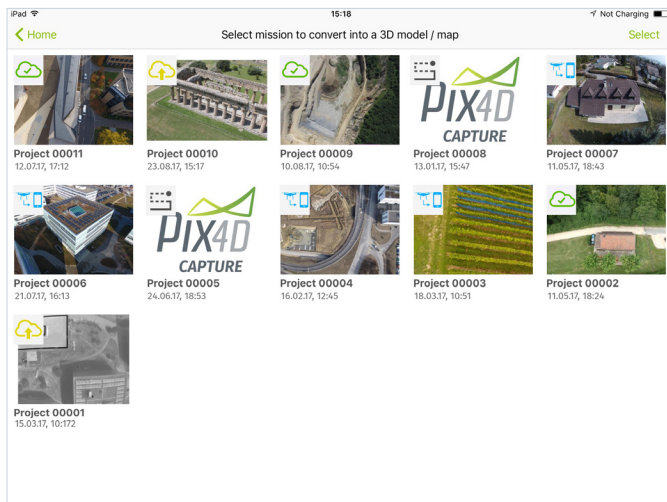
调整飞行路径，飞行高度，访问设置菜单，在地图视图和相机视图之间进行切换。

设置



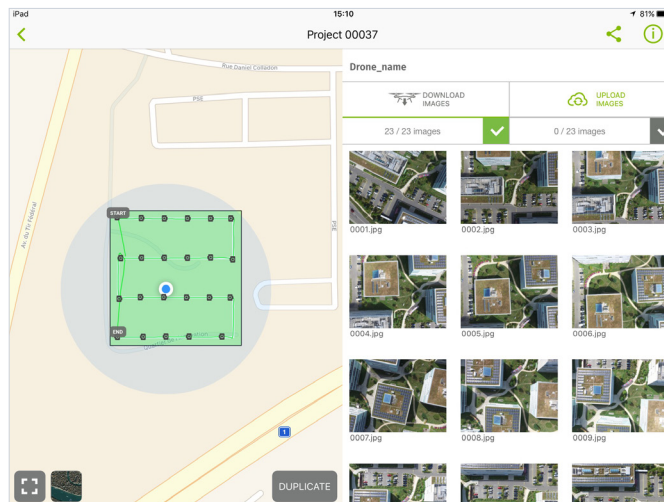
调整影像重叠率，相机角度等。

项目列表



访问已保存或已飞行的任务并检查状态。

项目浏览



检查飞行成果，可上传至Pix4D云端，复制任务重新飞行。

实用

为专业无人机测绘和影像采集



选择无人机



选择任务模式

灵活

多种品牌无人机

多旋翼&固定翼

RGB, 多光谱和热红外
传感器

安卓&iOS

把影像直接上传至
云端, 或者从SD卡
拷贝到桌面端电脑
进行处理

电池电量不足时可
暂停返航, 待更换
电池后继续飞行

存储背景地图, 以
便在无互联网连接
情况下使用。

如果您的测区没有
可显示的某种地
图, 可以切换到其
他地图



集设计的飞行规划和控制app

调整飞行路径和参数



开始飞行任务

START



精确

无缝



设置影像采集的相机角度



调整高度，检查是否能达到要求的地面分辨率



app根据不同的相机规格调整参数



定义航向/旁向影像重叠率

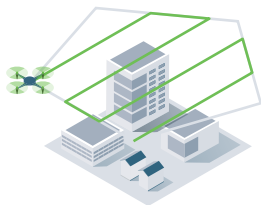


影像自动从无人机传输到移动设备



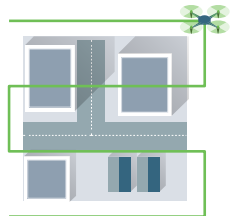
可直接把影像从移动设备上传到Pix4D云端进行处理

任务模式



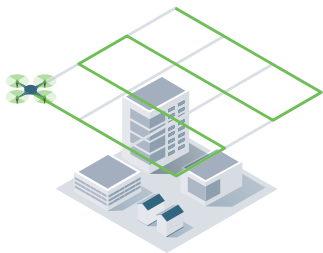
任意网格

根据测区的形状定制飞行路径，节省时间和电池。建议用于相对平坦的测区，生成2D成果如正射影像镶嵌图。



矩形简单网格

快速而简单的任务模式，建议用于相对平坦的测区，生成2D成果如正射影像镶嵌图。



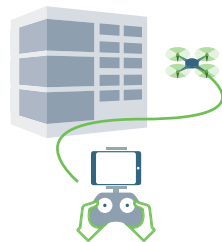
矩形双重网格

确保从多个角度拍摄影像！推荐有较大高程变化的测区（城市，建筑物）以及生成3D模型的项目。



环绕飞行

对单个物体进行快速的影像采集，适用于生成3D模型。



自由飞行

手动飞行模式。相机按照设置的距离自动触发拍摄。推荐用于竖面测量。

Pix4D工作流程

1 采集



2 数字化

4 协作&分享



pix4d.com.cn



Pix4D微信公众号