In quality report:

* Processed (datum en tijdstip)
* Camera model name
* Average ground sampling distance (extra info hierover: <https://support.pix4d.com/hc/en-us/articles/202559809-Ground-sampling-distance-GSD>)
* Area covered
* Time for initial processing (without report) (tijd om alles te processen zonder het maken van quality report bijgerekend)
* Dataset (aantal afbeeldingen gebruikt om de grote tif afbeelding te maken, hierbij en bij de volgende 2 waarden staat ook telkens een waarde of het volledig in orde is, net niet genoeg in orde of volledig niet in orde, dit in de vorm van een groene, oranje of rode afbeelding in de pdf en gebaseerd in dit geval op het aantal afbeeldingen dat gekalibreerd is voor gebruik in de tif)
* Camera optimization (van de perspective en de fisheye lens, hierbij ook weer een kleine afbeelding om te tonen of het in orde is, gebaseerd op beide lenzen apart, bij de perspective gebaseerd op het percentage verschil tussen de initiële en de geoptimaliseerde focale lengte, bij de fisheye lens gebaseerd op het percentage verschil tussen de initiële en de geoptimaliseerde transformatieparameters C en F)
* Georeferencing (toont of het project georeferenced(extra uitleg: <https://en.wikipedia.org/wiki/Georeferencing>) is, als het georeferenced is toont er wat er gebruikt is om het te georeferencen, dit kan site calibration, no gcp en , als gcp’s gebruikt zijn, het aantal en type gcp’s en gemiddelde rms (root mean square) error zijn, hierbij volgt ook weer een afbeelding om aan te tonen of het in orde was, gebaseerd op twee dingen, namelijk waren er gcp’s en hoe groot was de rms error)
* Absolute mean uncertainty x, y en z (gemiddelde onnauwkeurigheid van de x-, y- en z-coördinaat van de absolute camera posities, deze drie waarden zouden misschien ook bij de raw images kunnen horen omdat dit de fout is op de positie van de camera, maar hoort volgens mij toch nog iets beter gewoon bij de quality report)
* Absolute sigma x, y en z (sigma waarde van de vorige x-, y- en z-waarden, dus de standaardafwijking van deze waarden, kan misschien, net zoals de vorige x-, y- en z-waarden, ook weer bij de raw images horen)
* Relative mean uncertainty x, y en z (zelfde betekenis als de absolute waarden maar dan voor de relatieve camera posities, zou ook weer bij raw images misschien kunnen)
* Relative sigma x, y en z (zelfde betekenis als de absolute waarden maar dan voor de relatieve camera posities, zou ook weer bij de raw images misschien kunnen)
* Absolute geolocation variance mean error x, y en z (de gemiddelde fout in respectievelijk de x-, y- en z-richting bij de geolocation)
* Absolute geolocation variance sigma x, y en z (de standaarddeviatie van de bovenstaande x-, y- en z-waarden)
* Absolute geolocation variance rms error x, y en z (de rms-fout op de mean error x-, y- en z- waarden van de geolocation)
* Hardware (CPU, RAM en GPU gebruikt voor het processen van alle data)
* Operating system (besturingssysteem gebruikt voor het processen van alle data)
* Image coordinate system (coördinatensysteem gebruikt voor de image geolocation)
* Output coordinate system (coördinatensysteem gebruikt voor de output)
* Number of generated tiles (aantal tiles gegenereerd voor de puntenwolk)
* Number of 3D densified points (totaal aantal 3d-punten verkregen uit het project)
* Average density(per m3) (gemiddelde aantal 3d-punten verkregen per kubieke meter)

In ground control points:

* Mean x, y en z (de gemiddelde fout op de x-, y- en z-positie van de gcp)
* Sigma x, y en z (de sigma-waarde van de vorige waarden, dus de standaarddeviatie)
* RMS error x, y en z (rms error van de mean x-, y- en z-waarden)
* Ground control point coordinate system (coördinaatsysteem van de gcp’s, als er gcp’s gebruikt worden)