**Technická specifikace**

Zadavatel těmito technickými podmínkami vymezuje základní charakteristiku poptávaného předmětu plnění, tj. minimální technické parametry, které musí zařízení splňovat.

Nabízené zařízení nesmí být v žádném z parametrů horší.

Zadavatel požaduje dodání nového zařízení.

|  |  |
| --- | --- |
| **Bezpilotní letecký systém, multispektrální sensor, LIDAR sensor** | |
| **Minimální technické parametry:** | **Dodavatel doplní konkrétní technické parametry jím nabízeného zařízení** |
| **Bezpilotní letecký systém pro fotogrammetrii a mapování (2 ks)** |  |
| Výrobce a typ nabízeného zboží: |  |
| Vertical take-off and landing (VTOL) |  |
| Rozpětí křídel ≤ 1.3 m |  |
| Hmotnost bez zátěže ≤ 4 kg |  |
| Min. 3 rozdílné typy globálních navigačních satelitních systémů (GNSS) – možnost post-processed kinematic (PPK) |  |
| Rezistence vůčí větru min. 12 m/s |  |
| Baterie s kapactiou ≥90 Wh (12 ks) |  |
| Možnost osazení RGB kamerou > 60 MPx |  |
| Možnost osazení min. šestikanálovou multispektrální + panchromatickou kamerou |  |
| Možnost osazení lidarem s min. 3 odrazy |  |
| Řídicí stanice s ovládacím SW |  |
| Software pro geotagování snímků – postprocesing PPK |  |
| Softcase |  |
| **Vicespektrální kamera - plně kompatibilní multispektrální sensor (1 ks)** |  |
| Výrobce a typ nabízeného zboží: |  |
| Min. šest snímaných nezávislých kanálů (B, G, R, RE, NIR a PAN) |  |
| Rozlišení senzoru multi min. 5 x 1,50 MPx; pan min. 5,0 MPx |  |
| Horizontální field of view (FOV) multi ≥49°, pan ≥44° |  |
| Vertikální FOV multi ≥38°, pan ≥37° |  |
| **Plně kompatibilní LiDAR sensor (1 ks)** |  |
| Výrobce a typ nabízeného zboží: |  |
| Hmotnost ≤ 1050 g |  |
| Horizontální FOV≥90º |  |
| Vertikální FOV> 40º |  |
| Min. tři odrazy |  |
| Vlnová délka 905±25 nm |  |
| Inerciální měřící jednotka (IMU) s přesností min. 0,03º ve všech osách |  |
| Globální navigační satelitní systém (GNSS) s přesností min. 0,5 cm s možností PPK |  |
| Ovládací software pro opravu trajektorie, urovnání mračna, generování a exportování LAS i LAZ |  |