*Projekt:* „Opracowanie metody wykorzystującej narzędzia sztucznej inteligencji do zarządzania uprawami leśnymi*”*

Projekt współfinansowany przez Unię Europejską ze następujących środków:

* Priorytet Fundusze europejskie dla badań i rozwoju oraz przedsiębiorczości;
* Działanie Infrastruktura badawczo-rozwojowa przedsiębiorstw;
* 3 Fundusz Europejski Fundusz Rozwoju Regionalnego;

Nr projektu to : FEMP.01.03-IP-1026/24.

**Załącznik nr 1 do zapytania ofertowego – szczegółowy opis przedmiotu zamówienia**

**SZCZEGÓŁOWY OPIS PRZEDMIOTU ZAMÓWIENIA**

v

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 1. Elementy niezbędne do wykonania skanów obszarów leśnych | | | |
| Lp. | Nazwa | Ilość | Specyfikacja |
| 1. | *Skaner naziemny z możliwością przekształcenia na skaner mobilny* | 1 szt. | *1. Wymagania ogólne:*  *Skaner naziemny musi spełniać poniższe wymagania techniczne i posiadać możliwość adaptacji do pracy w trybie mobilnym. Urządzenie powinno umożliwiać precyzyjne zbieranie danych przestrzennych i być kompatybilne z systemami GNSS oraz innymi systemami pomiarowymi.*  *2. Parametry skanera laserowego:*  *Dokładność pomiaru: minimum +/-15 mm*  *Zasięg pomiaru: minimum 100 m*  *Klasa lasera: 1 (bezpieczna dla oczu)*  *Obrotowa głowica skanera, rotująca w trakcie pomiaru*  *Pole widzenia skanera co najmniej 360 x 290°*  *Waga skanera: nie więcej niż 1,6 kg*  *Temperatura pracy: co najmniej -10°C do 45°C*  *Stopień ochrony minimum IP65*  *Ilość rejestrowanych odbić min. 2*  *Możliwość wykorzystania algorytmów SLAM do tworzenia chmury punktów*  *Skaner umożliwiający pomiar w ruchu z wykorzystaniem pozycjonowania GNSS RTK oraz bez pozycjonowania satelitarnego*  *3. System pozycjonowania i orientacji:*  *Możliwość integracji z odbiornikiem GNSS*  *Obsługa systemów GNSS: GPS, GLONASS, Galileo, BeiDou*  *Dokładność pozycjonowania w trybie RTK:*  *Pozioma: minimum 0,010 m RMS*  *Pionowa: minimum 0,020 m RMS*  *4. System obrazowania:*  *Integracja z kamerą panoramiczną 360 stopni do kolorowania chmur punktów oraz tworzenia zorientowanych i zlokalizowanych zdjęć panoramicznych*  *5. Wymagania dodatkowe:*  *Możliwość integracji z platformą mobilną oraz bezzałogowym statkiem powietrznym z wykorzystaniem precyzyjnego pozycjonowania RTK*  *6. Przeznaczenie:*  *Urządzenie przeznaczone do precyzyjnego skanowania terenów, inwentaryzacji zasobów naturalnych, monitorowania środowiska oraz analiz geodezyjnych.* |