Δ2.3. Φωτογραμμετρικό Drone (RTK + Πολυφασματικό Αισθητήρα) με λογισμικό και παρελκόμενα (Β.43)

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Δ2.3. Φωτογραμμετρικό Drone (RTK + Πολυφασματικό Αισθητήρα) με λογισμικό και παρελκόμενα | | | | |
| Α/Α | ΑΝΑΛΥΤΙΚΗ ΠΕΡΙΓΡΑΦΗ ΠΡΟΔΙΑΓΡΑΦΩΝ | ΑΠΑΙΤΗΣΗ | ΑΠΑΝΤΗΣΗ | ΠΑΡΑΠΟΜΠΗ |
| (α) | (β) | (γ) | (δ) | (ε) |
|  | **Α. Γενικά χαρακτηριστικά – απαιτήσεις:** |  |  |  |
| 1 | Μη-επανδρωμένο αερόχημα με πολυφασματικό αισθητήρα: | ΝΑΙ |  |  |
| 2 | · Αυτονομία >40 λεπτά σε ιδανικές συνθήκες. | ΝΑΙ |  |  |
| 3 | · Αντίσταση μέγιστης ταχύτητας ανέμου >10 m/s | ΝΑΙ |  |  |
| 4 | · Μονάδα GNSS γεωεντοπισμού | ΝΑΙ |  |  |
| 5 | · Πολυκατευθυντική αποφυγή εμποδίων με αισθητήρες σε όλες τις πλευρές. | ΝΑΙ |  |  |
| 6 | · Πολυφασματική κάμερα: Μπάντες Green, Red, Red Edge, Near Infrared. Αισθητήρας τουλάχιστον 1/2.8’ CMOS, ανάλυση τουλάχιστον 5 MP | ΝΑΙ |  |  |
| 7 | · Υποστήριξη λειτουργιών αυτόνομων πτήσεων και προκαθορισμένων αποστολών. | ΝΑΙ |  |  |
| 8 | · Σταθμός Φόρτισης Μπαταριών | ΝΑΙ |  |  |
| 9 | Ποσότητα | 1 |  |  |