Δ2.2. Drone (RTK + LiDAR) με λογισμικό και παρελκόμενα (Β.42)

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Δ2.2. Drone (RTK + LiDAR) με λογισμικό και παρελκόμενα | | | | |
| Α/Α | ΑΝΑΛΥΤΙΚΗ ΠΕΡΙΓΡΑΦΗ ΠΡΟΔΙΑΓΡΑΦΩΝ | ΑΠΑΙΤΗΣΗ | ΑΠΑΝΤΗΣΗ | ΠΑΡΑΠΟΜΠΗ |
| (α) | (β) | (γ) | (δ) | (ε) |
|  | **Α. Γενικά χαρακτηριστικά – απαιτήσεις:** |  |  |  |
|  | Μη-επανδρωμένο αερόχημα με LiDAR και RTK: | ΝΑΙ |  |  |
| 1 | Αυτονομία >40 λεπτά σε ιδανικές συνθήκες. | ΝΑΙ |  |  |
| 2 | Αντοχή σε άνεμο: > 10 m/s. | ΝΑΙ |  |  |
| 3 | Μονάδα RTK: GNSS GPS + Galileo + BeiDou + GLONASS | ΝΑΙ |  |  |
| 4 | Πολυκατευθυντική αποφυγή εμποδίων με αισθητήρες σε όλες τις πλευρές. | ΝΑΙ |  |  |
| 6 | Σύστημα LiDAR: εμβέλεια ανίχνευσης ≥200m (ανακλαστικότητα 10%) και 400m(ανακλαστικότητα 50%),ακρίβεια έως 2.5 cm @ 150 m, Ενσωματωμένη μονάδα IMU, κάμερα RGB (τουλ. 4/3 CMOS18MP), Υποστήριξη λειτουργίας πολλαπλών ανακλάσεων (multi-return). | ΝΑΙ |  |  |
| 7 | Υποστήριξη λειτουργιών αυτόνομων πτήσεων και προκαθορισμένων αποστολών. | ΝΑΙ |  |  |
| 8 | Σταθμός Φόρτισης Μπαταριών | ΝΑΙ |  |  |
| 9 | Ποσότητα | 1 |  |  |