

ქალაქ ბათუმის ურბანული ნაწილის (ობლიქ) გადაღების, დამუშავების და პროგრამული უზრუნველყოფის შესყიდვა.

სენსორისა და გამოსახულების მოთხოვნები

სენსორი

ყველა სურათი უნდა იყოს აღბეჭდილი ციფრული კამერის აეროფოტოგადაღების სრულად გამოყენებით. ციფრული კამერა უნდა აკმაყოფილებდეს შემდეგ მინიმალურ ტექნიკურ მოთხოვნებს და მახასიათებლებს:

კამერის სენსორი უნდა შეიცავდეს არანაკლებ ხუთ ციფრულ კამერას, რომელთა საშუალებითაც შესაძლებელია ირიბი და სწორკუთხოვანი გამოსახულების ერთდროული გადაღება.

სენსორი უნდა შეიცავდეს მინიმუმ ერთ სწორკუთხოვან კამერას და ოთხ "ირიბ" კამერას. ირიბი კამერების კუთხე უნდა მოიცავდეს 38-45 გრადუსს.

ნადირის სენსორი უნდა იყოს 150 მპ ან მეტი, ირიბი სენსორები უნდა იყოს 100 მპ ან მეტი.

კამერის სისტემა უნდა იყოს დამონტაჟებული გიროსტაბილიზირებულ დანადგარზე, GNSS–ის კვლევის კლასის კომპონენტებზე და ინერტული გაზომვის ერთეულზე (IMU), რომელსაც შეუძლია მიაღწიოს დაშვების მიმართულებას 0,1 გრადუსზე დაბლა, დამუშავების შემდეგ.

მიმწოდებელმა უნდა წარმოადგინოს მწარმოებლის კალიბრაციის სერტიფიკატი, ან მწარმოებლის გეომეტრიული კალიბრის გადამოწმების ანგარიში სწორკუთხოვანი კამერის სისტემისთვის, რომელიც დათარიღებულია არა უმეტეს 6 თვით ადრე ტენდერის გამოცხადების თარიღამდე.

ანგარიში უნდა შეიცავდეს შემდეგ მინიმუმს:

- i. დაკალიბრების ორგანიზაციის სახელი და კალიბრაციის თარიღი.
- ii. მწარმოებლის სერიული ნომერი კამერისთვის და ობიექტივის სერიული ნომერი.
- iii. პიქსელის ზომა და პიქსელების რაოდენობა სენსორის საფოკუსე ფოტოფირფიტაში.
- iv. როდესაც გამოსახულების ჩარჩო არის კომპოზიტი, რომელიც მრავალჯერადი გამოსახულების სენსორების მიერ გადაღებული სურათების შედეგად მიიღება, თითოეული ინდივიდუალური ოპტიკური სენსორის (მაგალითად, საფოკუსო მანძილი და ა.შ.) დაკომპლექტებული, კალიბრირებული, შიდა ორიენტაციის პარამეტრებისათვის, რომლებიც

წარმოიქმნება ჩამოთვლილ პარამეტრებთან ერთად კომპოზიციური ჩარჩოსათვის.

გამოსახულების პარამეტრები

გარჩევადობა:

10 სმ სიგრძის GSD ან უკეთესი, სწორკუთხოვანი მ ი მ ა რთულე ბ ი თ გ ა და ლე ბ ული გამოსახულებისთვის

10 სმ სიგრძის GSD ან უკეთესი, თითოეული ირიბი მ ი მ ა რთულე ბ ი თ გ ა და ლე ბ ული თი თოე ული გამოსახულების ცენტრალური წერტილისთვის.

გამოსახულების გადაფარვა:გასწვრივი გადაფარვა :80%განივი გადაფარვა: 40-50%

გამოსახულებების მონაცემების ანოტაცია

გამოსახულების მონაცემების ნაკრები უნდა იყოს ორგანიზებული ფოლდერებში ბლოკების შესაბამისად. ისინი უნდა იყოს აღვილად იდენტიფიცირებადი და ხელმისაწვდომი და უნდა იყოს მოცემული მინიმუმ შემდეგი ანოტაციით:

ბლოკის სახელწოდება.

ხ აზის ნომერი.

ფოტოგრაფირების თარიღი და დრო (ფრენის თითოეული ხაზი, დასაწყისი და დასასრული) ფრენის სიმაღლე ზღვის დონიდან.

ობიექტივის დაკალიბრებული ფოკუსური მანძილი.

ობიექტივის იდენტიფიკაცია. კამერის

იდენტიფიკაცია.

სურათების ინდექსირება

თითოეული სურათის ფაილი უნდა იყოს სწორად იდენტიფიცირებული და ინდექსირებული ფაილის სახელწოდებით, რათა შესაძლებელი იყოს სხვა მონაცემების მარტივად ძებნა და მათთან დაკავშირება. სურათების იდენტიფიკაცია და ინდექსირება, მკაფიოდ უნდა იყოს აღწერილი და შეთანხმებული კლიენტთან, საწყის ეტაპზე.

გამოსახულების ორიენტაციის ელემენტები თითოეული გამოსახულების ექსტერიერის ორიენტაციის მონაცემები AGPS / IMU–სგან სანავიგაციო სისტემისთვის, შეთანხმებულ ფორმატებში, შეტანილი უნდა იქნას თითოეულ სურათის ნაკრებისთვის წარმოდგენილ ანგარიშში.

სურათის ნუმერაცია

სურათების და ბლოკების ნუმერაცია თანმიმდევრული უნდა იყოს აღმოსავლეთიდან დასავლეთით, ან სამხრეთიდან ჩრდილოეთით, რაც დამოკიდებული უნდა იყოს ბლოკის / ფრენის ხაზების ორიენტაციაზე. ნუმერაციის სტრუქტურა უნდა შეთანხმდეს კლიენტთან.

ღრუბლებისა, ჩრდილების და ბუნდოვანი გამოსახულების საკითხები

სურათები უნდა იყოს მკაფიო და მკვეთრი, თანაბრად ექსპონირებული ჩარჩოების გასწვრივ და არ უნდა ჰქონდეს ვიზუალური ხარვეზები, მაგალითად, ღრუბლები, სინათლის ზოლები, კვამლი, სტატიკური ელექტრობის ნიშნები, მტვერი, შესამჩნევი ბურუსი და გადახურების წერტილები. საჭიერო ფოტოგრაფია უნდა განხორციელდეს ნათელ დღეებში იმ დროს, როდესაც მინიმუმამდეა შემცირებული ზედმეტი კაშკაში, ან ჩრდილები.

მიმწოდებელმა შემსყიდველს უნდა მიაწოდოს გადაღებული ფოტოების როგორც დედნის, ასევე დამუშავებული სახით მყარი დისკით.

პროგრამული უზრუნველყოფის ორგანიზება და შესაბამისი პროგრამის მიწოდება (რაშიც მოხდება ამ მონაცემების გახსნა/დათვალიერება (viewer)).