**Technická specifikace GNSS RTK roveru**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **položka č.** | **Popis** | **Prohlášení o splnění požadavku ze strany dodavatele (ANO/Ne) \*** | **Splňuje (ANO) / Nesplňuje (NE)** [[1]](#footnote-1) |
| **GNSS RTK rover** | | | |
| 1. | 2x duální GNSS s možností síťové i vlastní RTK |  |  |
| 2. | Možnost měření s vlastní base stanicí v lokalitách bez mobilního internetu a GNSS korekční referenční sítě |  |  |
| 3. | přijímače musí mít také možnost vzájemné komunikace (pro měření metodou base - rover v případě potřeby |  |  |
| 4. | IMU – měření i při náklonu výtyčky |  |  |
| 5. | Měření i při špatných observačních podmínkách |  |  |
| 6. | Měření s náklonem (bez využití elektronického kompasu) |  |  |
| 7. | SLEDOVÁNÍ SATELITŮ GPS: L1C, L1 C/A, L2E (L2P), L2C, L5 GLONASS: L1C/A, L1P. L2C/A, L2P, L3 Galileo: E1, E5A, E5B a E5AltBOC, E62 BeiDou: B1, B2, B3, B1C, B2A , možnost doplnění o QZSS: L1 C/A, L1C, L1S, L2C, L5, LEX/L6 IRNSS: L5 SBAS: L1 C/A (EGNOS/MSAS GAGAN/SDCM), L1 C/A a L5 (WAAS) L-pásmo: pokud možno včetně Trimble RTX (příjem RTX po celém světě) |  |  |
| 8. | RTK MĚŘENÍ Jedna základna Jedna základna <30 km Horizontální: ideálně v hodnotách 8 mm – 15mm + 1 ppm RMS; Vertikální: ideálně v hodnotách 15 mm-30mm + 1 ppm RMS |  |  |
| 9. | Síťové RTK: Horizontální: ideálně v hodnotách 8 mm – 15mm + 1 ppm RMS; Vertikální: ideálně v hodnotách 15 mm-30mm + 1 ppm RMS |  |  |
| 10. | Doba trvání inicializace RTK pro specifikované přesnosti 2 až 8 sekund |  |  |
| 11. | Dlouhá výdrž baterií min. 8 hodin nepřetržitého provozu |  |  |
| 12. | Možnost napájení externím zdrojem přes standardní konektor |  |  |
| 13. | Možnost měření i při výpadku internetu |  |  |
| 14. | PŘESNOST DIFERENČNÍHO KÓDOVÉHO MĚŘENÍ Horizontální: ideálně v hodnotách 0,25 m – 0,5m + 1 ppm RMS Vertikální: ideálně v hodnotách 0,5 m – 1m + 1 ppm RMS |  |  |
| 15. | Konfigurace pro base i rover, RTK měření s příjmem korekcí z referenčních stanic |  |  |
| 16. | Sběr a ukládání dat pro zpracování postprocessingem |  |  |
| 17. | Měření v systému S-JTSK |  |  |
| 18. | Interní software pro sběr datÏP68 |  |  |
| 19. | Kontrolní jednotka (kompatibilita se softwary typu Fieldmaps) |  |  |
| 20. | Vestavěný LTE model, Bluetooth, Usb-C, Wifi, dual-SIM |  |  |
| 21. | Vestavěný 4G LTE modem pro příjem korekcí v reálném čase |  |  |
| 22. | Podpora NTRIP klienta pro síťové RTK korekce |  |  |
| 23. | Vestavěný GNSS přijímač a elektronický kompas |  |  |
| 24. | Vyměnitelná baterie |  |  |
| 25. | 2x polní kontrolér včetně polního softwaru; |  |  |
| 26. | 2x výtyčka + držák kontroléru; |  |  |
| 27. | přepravní kufr či pouzdro |  |  |
| 28. | zaškolení obsluhy |  |  |
| 29. | výrobcem autorizovaný servis na území ČR |  |  |

## Část B – Nadstandardní funkce

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **Parametr č.** | **Popis parametru** | **Počet bodů** | **Prohlášení o splnění požadavku ze strany dodavatele (ANO/Ne)** | **Přidělený počet bodů**† |
|  | možnost výměny baterií za provozu (bez přerušení měření) a vestavěný 4G modem | 1 |  |  |
|  | možnost zapůjčení náhradního přístroje při možné poruše | 1 |  |  |
|  | automatické zpracování snímků z integrované kamery umožňující 3D měření bodů přímo v terénu ze snímků. Data ze snímkování lze následně v kancelářském softwaru zpracovat do podoby 3D mračen bodů, 3D trojúhelníkových modelů (3D mesh) a při vhodném nasnímkování i ortofot menšího rozsahu. | 1 |  |  |
|  | | | | |
| **Celkový počet přidělených bodů** | | | | |

1. Vyplní hodnotící komise

   „/“ musí být doloženo alespoň jednou uvedenou možností

   „+“ musí být doloženo oběma uvedenými možnostmi [↑](#footnote-ref-1)