|  |
| --- |
| **T R O Š K O V N I K****1. grupa predmeta nabave** |
| **Red.br.** | **Naziv** | **Tehničke specifikacije** | **Jed. mj.** | **Kol.** | **Cijenabez PDV-a** | **Ukupno** |
|  | **Integrirani sustav za snimanje optičkih svojstava uzoraka iz zraka / Integrated system for testing optical properties od samples from air** | ***Hrvatski:***Sadržava aplikacijske programske pakete (kompatibilni sa MS Windows operativnim sustavom, Windows 7 ili noviji) za prikupljanje i upravljanje podacima zrakoplova i senzoraSadržava detaljne upute za korištenje na hrvatskom ili engleskom jezikuOsigurana edukacija korisnika za uporabu opreme u trajanju od minimalno dva danaUređaj i svi dijelovi koji se spajaju na električnu mrežu moraju imati mogućnost rada na naponu od 230 V te spajanja na europski tip utičnicaSustav sadržava integrirane sljedeće komponente:1. **Bespilotni zrakoplov:**
* Zadovoljava uvjete za izvođenje letačkih operacija kategorija A, B i C sukladno Pravilniku o sustavima bespilotnih zrakoplova (NN 49/2015) i Pravilniku o izmjenama i dopunama pravilnika o sustavima bespilotnih zrakoplova (NN 49/2015)
* Autonomija leta bespilotnog zrakoplova sa svom opremom min. 15 min
* Težina sa svom opremom max. 25 kg
* Rezervni set baterija
* Čvrsti kovčeg za prijenos bespilotnog zrakoplova s opremom
1. **Hiperspektralni senzor**
* "Pushbroom" način snimanja
* Korekcija aberacije
* Valna duljina snimanja – minimalni raspon 400-1.000 nm
* Minimalno 200 spektralnih piksela u rasponu valnih duljina 400 nm do 1.000 nm
* FWHM spektralna rezolucija <6 nm
* Minimalno 600 prostornih kanala (minimalni format prikaza 640x480 piksela)
* Povezivost pomoću 1 GB Ethernet utora
* Kapacitet pohrane podataka na uređaju min. 400 GB
1. **Globalni navigacijski satelitski sustav / Inercijski navigacijski sustav visokih performansi**
* Mogućnost direktnog georeferenciranja podataka sa senzora
* Preciznost pozicije DGPS < 2 m
* Statična preciznost (roll/pitch) < 0,01 stupnjeva
* Statična preciznost (smjer) < 0,1 stupnjeva
* Frekvencija ažuriranja pozicije, visine i smjera min. 100 Hz
1. **Integrirani 3D LIDAR senzor**
* Minimalno 16 kanala
* Raspon mjerenja min. 80 m
* Tipična preciznost min. ± 3 cm

***English:***Contains software application package(s) (compatible with MS Windows 7 or newer) for data collection and management for UAV and sensorsContains detail usage manuals in Croatian or English languageProvided training for the product usage in minimal duration of 2 daysAll supplied equipment, if applicable, must be able to work on 230 V and connect to European continental power socketsRemote sensing system needs to contain the following fully integrated components:1. **Multirotor UAV:**
* The multirotor UAV needs to satisfy all technical and other conditions to execute airborne missions of the category A, B and C as regulated by the Ordinance on UAV systems (NN 49/2015 and NN 49/2015)
* Hovering time with all equipment is min. 15 min
* Weight with all equipment max. 25 kg
* Spare set of batteries
* Hard case to transport the UAV and the equipment
1. **Hyperspectral sensor**
* Pushbroom acquisition mode
* Aberration corrected performance
* Spectral range – min. from 400-1.000 nm
* At least 200 spectral pixels within a 400 nm – 1.000 nm range
* FWHM spectral resolution <6 nm
* At least 600 spatial pixels (min. resolution 640x480 pixel)
* Connectivity via 1 GB Ethernet socket
* Storage capacity on the sensor min. 400 GB
1. **High performance GNSS/IMU**
* Possibility of direct georeferencing data from the sensors
* Position accuracy DGPS < 2 m
* Roll/pitch accuracy < 0,01 degrees
* True heading accuracy < 0,1 degrees
* Position, roll, pitch and heading output frequency min. 100 Hz
1. **Integrated 3D LIDAR sensor**
* At least 16 channels
* Measurement range min. 80 m

Typical measurement accuracy min. ± 3 cmPONUĐENI MODEL / OFFERED MODEL:\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ | set | 1 |  |  |
| **UKUPNO** |  |
| **PDV** |  |
| **SVEUKUPNO** |  |