*Załącznik nr 1 do Formularza ofertowego*

*pieczęć Wykonawcy*

**FORMULARZ TECHNICZNY- Część nr 4**

**Parametry techniczne oprogramowania oferowanego przez Wykonawcę**

1. **Oprogramowanie Global Mapper (lub równoważne) – 1 licencja pływająca.**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **1** | **Wymaganie** | **Nazwa oprogramowania** |
| 1.1 | Nazwa i wersja oprogramowania |  |
| **2** | **Wymagana funkcjonalność** | **Czy oprogramowanie posiada wymaganą funkcjonalność?** |
| **[TAK/NIE]** |
| 2.1 | Wczytywanie: |  |
| 2.1.1 | baz przestrzennych (MS SQL Server, Oracle Spatial, PostGIS/PostrgreSQL) |  |
| 2.1.2 | obiektów 3D (3DS Max Format, OBJ, STL, Sketchup .skp) |  |
| 2.1.3 | danych wysokościowych (m.in. Arc/Info ASCII Grid, LIDAR LAZ, 3D PDF Files,, COLLADA 3D Models) oraz ich wizualizacja |  |
| 2.1.4 | danych rastrowych (JPEG2000 Files, BigTIFF) |  |
| 2.1.5 | danych wektorowych (AutoCAD DWG, DXF, ESRI Shapefile, GML, LandXML, Microstation DGN Format, XYZ, KML/KMZ) |  |
| 2.1.6 | dużych zbiorów danych w formacie Arc/Info ASCII Grid i ich wizualizacja |  |
| 2.2 | Nadawanie obrazom georeferencji (kalibracja obrazu) |  |
| 2.3 | Generowanie rastrowych warstw wysokościowych z obiektów wektorowych |  |
| 2.4 | Wizualizacja map w postaci modelu 3D |  |
| 2.5 | Możliwość analizy 3D: |  |
| 2.5.1 | Modelowanie zlewni |  |
| 2.5.2 | Profil ścieżki/widoczność bezpośrednia |  |
| 2.5.3 | Analiza widoczności |  |
| 2.5.4 | Symulacja wzrostu poziomu wody/powodzi; |  |
| 2.5.5 | Generowania izolinii; |  |
| 2.5.6 | Obliczanie objętości między powierzchniami |  |
| 2.5.7 | Porównywanie/łączenie powierzchni terenu. |  |
| 2.6 | Przypisywanie wysokości lub głębokości obiektom wektorowym |  |
| 2.20 | Tworzenie nagrań w trybie przelotu 3D |  |
| 2.21 | Pobieranie danych w trybie online (WMS, WCS) |  |
| 2.22 | Tworzenie, usuwanie, edytowanie, przenoszenie, konfigurowanie i kopiowanie obiektów punktowych, liniowych i obszarowych |  |
| 2.23 | Wyświetlanie i modyfikacja atrybutów obiektów |  |
| 2.24 | Eksportowanie i drukowanie map |  |

1. **Oprogramowanie LiDAR Module (lub równoważne) – 1 licencja pływająca.**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **1** | **Wymaganie** | **Nazwa oprogramowania** |
| 1.1 | Nazwa i wersja oprogramowania |  |
| **2** | **Wymagana funkcjonalność** | **Czy oprogramowanie posiada wymaganą funkcjonalność?** |
| **[TAK/NIE]** |
| 2.1 | Wczytywanie dużych zbiorów danych LIDAR (miliard punktów) |  |
| 2.2 | Generowanie przekrojów przez chmurę punktów |  |
| 2.3 | Wizualizacja chmury punktów po atrybutach (RGB, class, intensity, elevation, point source ID) |  |
| 2.3.1 | Automatyczna klasyfikacja chmury punktów (buildings, ground, vegetation, power lines, noise points) |  |
| 2.3.2 | Importowanie i eksportowanie chmury punktów (LAS, LAZ, xyz) |  |

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_, dnia \_\_\_\_\_\_\_\_\_2018 r.

..................................................................

(podpis i pieczęć Wykonawcy)