

Vergabeverfahren

V-2026-0139:

Regionale Straßenbefahrung GEONETZWERK.RUHR 2027

Eigenerklärung zur technischen und beruflichen Leistungsfähigkeit

„Ich erkläre, zum Zeitpunkt der Leistungserbringung über Befahrungssysteme, bestehend Fahrzeug, Kamerasystem/-aufbau und LiDAR-System, sowie allen technischen Bestandteilen, um den Anforderungen des Leistungsverzeichnisses gerecht zu werden, zu verfügen, die die folgenden technischen Mindestanforderungen erfüllen“:

- Die Abweichung des Abstandes der 360°-Straßenpanoramabilder von 5 m zwischen aufeinanderfolgenden Aufnahmeorten darf bei 5% der Aufnahmeorte 0,5 m überschreiten.
- Es dürfen keine erkennbaren Übergänge zwischen den einzelnen Bildteilen vorliegen.
- Der horizontale Blickwinkel der 360°-Straßenpanoramabilder beträgt 360°, der vertikale Blickwinkel 45° unter dem Horizont und 90° über dem Horizont. Innerhalb des Blickwinkels muss überall freie Sicht auf den Straßenraum gegeben sein. Für den vertikalen Blickwinkel, in dem freie Sicht auf den Straßenraum gegeben ist, gilt für Abweichungen eine rechnerische Toleranz von 10%.
- Die Aufnahmehöhe der verwendeten Kameras auf den Fahrzeugen muss so gewählt werden, dass Vorgaben der Datenschutz-Grundverordnung (DSGVO) während der Befahrung eingehalten werden. Gleichzeitig ist eine Aufnahmehöhe von zwei Metern nicht zu unterschreiten.
- Die zu liefernden 360°-Straßenpanoramabilder müssen eine native Bildauflösung von mindestens 70 Megapixeln aufweisen.
- Die Aufnahmen sind so herzustellen, dass die zusammengesetzten 360°-Ansichten frei von wahrnehmbaren Parallaxefehlern (sichtbaren Versatz- oder Übergangsstörungen zwischen den Einzelbildteilen) sind. Die Ansicht muss aufrechtstehend generiert werden (keine Hangneigung).
- Es werden klare, realistische Farben der Bilddaten gefordert. Die Beschriftung von Straßenschildern muss lesbar sein, sodass sie den Anforderungen einer automatisierten Auswertung genügt. Smearing und Blooming sind zu vermeiden.
- Die genauen Aufnahmepositionen der Bild-Daten müssen bekannt sein.
- Die LiDAR-Aufnahmen vom Straßenraum sind in einer Reichweite von mindestens 50 m und 360° Umsicht (in einer fachlich üblichen

Geschwindigkeit des Befahrungssystems) zeitgleich zur Bildaufnahme zu erzeugen. Die Punktwolken müssen in ihrer Lage und Ausrichtung zu den Bilddaten passen.

- Die LiDAR-Aufnahmen müssen kontinuierlich erfasst werden und mit den Aufnahmestandorten der 360°-Straßenpanoramabilder übereinstimmen.
- Die Standardabweichung in der Lagegenauigkeit der Punktwolken (absolute Genauigkeit) beträgt 10 cm oder besser. Die relative Genauigkeit muss 3 cm oder besser betragen.
- Zu allen erfassten 360°-Panoramabildern müssen passende Metadaten erzeugt werden.

„Ich erkläre zusätzlich über die folgende Anzahl (Mindestanforderung) einsatzfähiger Betriebssysteme zum Zeitpunkt der Leistungserbringung zu verfügen“:

!!!Bitte das angebotene Los / die angebotenen Lose ankreuzen!!!

- | |
|--|
| ☐ Los 1: Vier Befahrungssysteme zuzüglich Zugriff auf ein weiteres System bei Bedarf
als Ausfallsicherung |
| ☐ Los 2: Drei Befahrungssysteme zuzüglich Zugriff auf ein weiteres System bei Bedarf
als Ausfallsicherung |
| ☐ Los 3: Zwei Befahrungssysteme zuzüglich Zugriff auf ein weiteres System bei Bedarf
als Ausfallsicherung |
| ☐ Los 4: Ein Befahrungssystem zuzüglich Zugriff auf ein weiteres System bei Bedarf
als Ausfallsicherung |

Name des Bieters

Datum Unterschrift