

**ANEXO – VI – DEMONSTRAÇÃO DO MAPEAMENTO MÓVEL TERRESTRE  
360° LIDAR**

**APRESENTAÇÃO TÉCNICA**

**Etapa 1 – Mapeamento móvel terrestre 360° LiDAR**

<b>Apresentação técnica – apresentação de dados gerados no levantamento</b>		
	<b>Ssim</b>	<b>Nnão</b>
1. Foi demonstrada através de navegação que houve a captação sincronizada de fotografias multidirecionais (360°) e nuvem de pontos, ao longo de uma via urbana?		
2. A captação da nuvem de pontos se deu de forma contínua ao longo de um trecho de via?		
3. Pelo registro, é possível observar que a captação de fotos multidirecionais (360°) e a varredura pelo sensor LiDAR (nuvem de pontos) foram realizadas simultaneamente? O que foi registrado pelas fotos é coerente com o que foi registrado pela nuvem de pontos?		
4. A navegação pelas vias urbanas pode ser realizada tanto em um sentido (para frente) como em outro (para trás)?		
5. Os pontos de captação das fotografias multidirecionais (360°) distam entre si, aproximadamente, 5 metros?		
6. Foi possível obter os valores das altitudes, longitude e latitude de pontos da nuvem de pontos gerada pelo sensor LiDAR?		
7. Foi possível realizar medições de comprimento linear sobre a nuvem de pontos captada, gerada pelo sensor LiDAR, como: altura de poste e de muro e largura de via?		
8. Foi possível colorir a nuvem de pontos de acordo com a variação da altitude?		
9. Foi possível rotacionar a nuvem de pontos em diferentes direções? Inclusive a visão vertical aérea (de cima para baixo) e a visão subterrânea (de baixo para cima)?		
10. Ao consultar um arquivo de foto fusionada, este tinha tamanho de aproximadamente 30 megapixel?		
<b>Subtotal</b>		
<b>(Subtotal de itens demonstrados com sucesso /10) * 100</b>	%	%

São Cristóvão/Se, 14 de julho de 2022.

---

**Josenilson Silva Santos**

Diretor da Tecnologia da Informação