

Especificaciones Técnicas PNOA ADAPTADAS A NAVARRA PARA VUELO LIDAR 2017

Densidad puntos LiDAR: 10 ptos/m²

Descripción de este documento:

Título	Especificaciones Técnicas para la realización del vuelo lidar que permita la obtención altimétrica de precisión para la Comunidad Foral de Navarra
Autor	Tracasa Instrumental S.L.
Fecha	24/02/2017
Tema	Especificaciones Técnicas para el Plan Nacional de Ortofotografía Aérea (PNOA-LiDAR)
Estado	Definitivo
Objetivo	Obtención del vuelo Lidar con una densidad mínima de 10 pto/m ²
Descripción	Listado resumido de especificaciones de obligado cumplimiento por las empresa contratistas en la realización de los trabajos del Plan Nacional de Ortofotografía Aérea
Documentos relacionados	Nomenclatura de carpetas y ficheros. Resumen de productos a entregar. Informes descriptivos de las distintas fases de producción. Basado en las especificaciones PNOA versión 160316 del Instituto Geográfico Nacional (IGN) / Centro Nacional de Información Geográfica (CNIG) (M ^o Fomento)
Período de validez	2017

Apartado	Ítem	Fase / Parámetro	Especificaciones	Detalles
1.		SISTEMA GEODÉSICO DE REFERENCIA		
	a	Sistema Geodésico de Referencia	ETRS89	Todo el trabajo se realizará en ETRS89, basándose exclusivamente en vértices REGENTE de la Red Geodésica Nacional.
	b	Altitudes elipsoidales	Se utilizarán únicamente alturas elipsoidales referidas a ETRS89 en todos los procesos de cálculo (elipsoide GRS80)	
	c	Proyección cartográfica	UTM	
	d	Huso UTM a emplear	30 N	
	e	Distribución de hojas	La distribución será en archivos de 1*1 km, en los que las esquinas sean múltiplos de los kilómetros. Las cuadrículas se deberán cubrir de forma completa.	
	f	Modelo de geoide	Para realizar la transformación de cotas elipsoidales a ortométricas, se utilizará el modelo de geoide EGM2008-REDNAP (Adaptación del geoide mundial EGM08 a España)	La Dirección Técnica entregará las herramientas de transformación y los ficheros del modelo de geoide
2.		VUELO LIDAR		
2.1.		Sensor LIDAR y equipos auxiliares		
	a	Sensor	Sensor LIDAR.	En las ofertas, se especificará detalladamente el sensor (marca y modelo) y accesorios (sistema GPS/INS, plataformas, etc...) que se utilizarán en los trabajos y que reunirán las características apropiadas para la correcta ejecución del proyecto.
	b	Campo de visión transversal (FOV)	El máximo FOV permitido planificar será de 50° efectivos	Se adaptarán a la orografía para garantizar la máxima cobertura con la máxima densidad posible de acuerdo a la Dirección Técnica
	c	Frecuencia de escaneado	La frecuencia de escaneado será la necesaria para obtener la densidad y precisión requerida en las especificaciones. En la oferta presentada se detallarán los parámetros de frecuencia para cada pasada.	Se adaptarán a la orografía para garantizar la máxima cobertura con la máxima densidad posible de acuerdo a la Dirección Técnica
	d	Normas de seguridad. Potencia de pulso	El vuelo LIDAR operará de acuerdo a las normas de seguridad ocular vigentes, siguiendo las instrucciones y recomendaciones previstas por el fabricante del sensor. Se ajustará adecuadamente la potencia del Láser a la altura de vuelo planificada según las especificaciones del equipo.	
	e	Frecuencia de pulso	La frecuencia de pulso será la necesaria para obtener la densidad y precisión requerida en las especificaciones. En la oferta presentada se detallarán los parámetros de frecuencia para cada pasada.	Se adaptarán a la orografía para garantizar la máxima cobertura con la máxima densidad posible de acuerdo a la Dirección Técnica

Apartado	Ítem	Fase / Parámetro	Especificaciones	Detalles
	f	Resolución espacial. Densidad	<p>El vuelo se planificará a una velocidad adecuada para garantizar un mínimo distanciamiento entre líneas de barrido (amplitud de barrido, o máximo espaciado entre puntos en la dirección de vuelo), que permita obtener de manera homogénea por todo su ámbito la densidad mínima mayor o igual a 10 puntos del primer retorno por metro cuadrado, sin considerar puntos de solape entre pasadas.</p> <p>Para el cálculo de la densidad mínima, se tendrán en cuenta todos los puntos del primer retorno en tramos de 2 km de la longitud de la pasada.</p> <p>Para el cálculo de la densidad promedio por pasada, se tendrán en cuenta todos los puntos del primer retorno incluidos en la huella de la pasada.</p>	<p>El cálculo de la densidad promedio se realizará despreciando un 2% del ancho de barrido en cada extremo.</p> <p>Las zonas sin información se comprobarán estableciendo una malla de 2m x 2m.</p> <p>Salvo casos justificados, en el 95% de los casos, existirá al menos un retorno en cada celda de la malla establecida.</p>
	g	Calibración del sensor	<p>Antigüedad \leq 12 meses o posterior a la fecha de instalación del equipo verificación in situ mediante una medida de precisión de una zona llana libre de vegetación, con la misma configuración de captura definida en el proyecto.</p>	<p>- El sensor deberá ser calibrado, probado y certificado por el fabricante o por un centro autorizado.</p> <ul style="list-style-type: none"> - El certificado deberá estar en vigor durante el periodo de ejecución del vuelo, de acuerdo a las recomendaciones del fabricante. - Debe indicar el procedimiento seguido en la determinación de los valores: IMU Misalignment, Range Offset de cada tarjeta, Intensity Adjustment. - Cuando hubiera razones para creer que el funcionamiento del equipo no es correcto, éste deberá ser sometido a una nueva calibración. - Las empresas licitantes entregarán copia de los certificados de calibración con las ofertas
	h	Resolución radiométrica de intensidades múltiples	Rango dinámico de al menos 8 bits	
	i	Plataforma giroestabilizada automática	No necesaria	Según instrucciones del fabricante del sensor
	j	Mecanismo de compensación de Roll	Obligatorio	La nube de puntos obtenida deberá cubrir perfectamente la zona planificada, garantizando uniformidad y asegurando que no existan zonas sin información
	k	Ventana fotogramétrica	<ul style="list-style-type: none"> - Cristales que cumplan con las recomendaciones del fabricante del sensor (espesor, acabado y material). - Con sistema amortiguador que atenué las vibraciones del avión. - No obstruya el campo de visión para el FOV definido y la montura empleada. 	Según instrucciones del fabricante del sensor
	l	Sistema de navegación basado en GPS	<p>Uso obligatorio</p> <ul style="list-style-type: none"> - Equipo GNSS doble frecuencia de al menos 2 Hz 	<p>Debe permitir:</p> <ul style="list-style-type: none"> - planificar el vuelo, determinando las trayectorias - navegación en tiempo real - control automático de captura de datos
	m	Sistema inercial (IMU/INS)	<p>Uso obligatorio</p> <ul style="list-style-type: none"> - Frecuencia de registro de datos \geq 200 Hz - Deriva $< 0,1^\circ$ / hora 	

Apartado	Ítem	Fase / Parámetro	Especificaciones	Detalles
2.2. Vuelo y cobertura de puntos LIDAR				
	a	Planificación del vuelo	La empresa adjudicataria entregará la planificación del vuelo antes de realizarlo, incluyendo pasadas, velocidad y altura de vuelo, ángulo y frecuencia de barrido, distancia entre puntos, ancho de barrido, recubrimiento entre pasadas, etc.. Esta será remitido a la Dirección Técnica antes de la misión.	La dirección técnica podrá hacer observaciones a dicha planificación. Se deberán indicar las estaciones de referencia GNSS a utilizar durante el vuelo. Los solapes de las imágenes capturadas con el sensor auxiliar, estarán condicionados a la planificación con el sensor lidar.
	b	Fechas	El vuelo LIDAR se realizará bajo condiciones meteorológicas que no afecten a la operatividad del sistema y que puedan degradar su alcance y la precisión esperada.	
	c	Horario	El intervalo horario podrá adaptarse a las especificaciones del fabricante y a las normas de aviación civil.	En el caso de retrasos en la captura de nubes de puntos, por causas ajenas a la empresa, se podrán realizar vuelo nocturnos, siempre que sea comunicado y autorizado por la Dirección Técnica
	d	Condiciones meteorológicas	En general, el vuelo no podrá realizarse cuando exista niebla, nieve, humo, polvo, zonas inundadas o factores medio ambientales que dificulten o degraden la precisión del sensor.	
	e	Velocidad del avión en el momento de captura de los datos LIDAR	La velocidad deberá garantizar una separación entre puntos $\leq 0.35m$. y que permita obtener de manera homogénea por todo su ámbito la densidad exigida. Salvo en masas de aguas, oclusiones o de nula reflexión. Ningún punto del terreno estará más alejado de otro donde haya incidido el pulso del rayo láser, más de 1,5 veces el espaciamento promedio entre puntos de la malla	
	f	Altura de vuelo	La altura de vuelo se fijará en función de los siguientes parámetros: - Velocidad del avión - Especificaciones de captura de datos del sensor LIDAR - Densidad final de puntos que se pretende obtener.	
	g	Dirección de las pasadas	Dirección Este-Oeste siguiendo pasadas paralelas. Las pasadas transversales cruzarán las pasadas longitudinales, sobrevolando los campos de control.	La Dirección Técnica podrá autorizar alternativas, debidamente justificadas, para adaptarse a la orografía del terreno u otros factores. El identificador de las pasadas ha de ser único para todo el proyecto, del tal manera que exista coherencia entre la información de la base de datos de vuelo ejecutado, fichero de trayectorias e identificador de pasada para cada punto del ficheros las
	h	Recubrimiento transversal	$\geq 15\%$ medio en zonas de poca orografía En terrenos con orografía acentuada, o zonas urbanas, se planificará con un recubrimiento tal que se minimicen las oclusiones producidas por las edificaciones (95% de visibilidad) y el relieve	Margen de recubrimiento mínimo del 15% en el extremo superior e inferior de la zona de trabajo.
	i	Número de pasadas por hoja MTN25	Uniformemente distribuidas en toda la zona a volar garantizando que no queden zonas sin cobertura de puntos Lidar (ver 2.1.f y 2.2.e) El recubrimiento transversal resultante no debe ser inferior al 15 %	
	j	Longitud máxima de una pasada longitudinal	3 hojas MTN50. Se permitirá hacer pasadas más largas, previa aprobación por parte de la dirección técnica. En la oferta se entregará una planificación con los datos de cada pasada.	La longitud máxima de la pasada vendrá condicionada por la dilución de la precisión de los datos GPS/IMU.
	k	Pasadas transversales de ajuste altimétrico	Al inicio del proyecto se realizarán pasadas transversales, tomando medidas en una serie de campos de control, que servirán para ajustar las pasadas transversales y longitudinales al terreno. Las pasadas transversales se planificarán de tal manera, que deberán ser lo más nadiral posible a los campos de control.	Los campos de control serán determinados por la Dirección Técnica, proporcionando los datos necesarios para realizar el ajuste altimétrico. El ajuste altimétrico empleando pasadas transversales puede ser sustituido por otra metodología de ajuste, siempre que se garanticen las precisiones exigidas en las especificaciones. En tal caso, la metodología propuesta, debe ser detallada en la oferta presentada.
	l	Longitud máxima de una pasada transversal de ajuste altimétrico	4 hojas MTN50	La longitud máxima de la pasada vendrá condicionada por la dilución de la precisión de los datos GPS/IMU.

ESPECIFICACIONES TÉCNICAS

	m	Pasadas interrumpidas	Deberán conectarse al menos con un tramo de pasada común con una longitud equivalente a 1 ancho de traza	Para garantizar una zona amplia con recubrimiento común
	n	Pasadas en zonas costeras	Se planificará la pasada tal que el eje de vuelo sea exterior a la línea de costa	
	o	Desviaciones de la trayectoria del avión	< 15 m de la planificada	
	p	Desviaciones de la vertical del sensor LIDAR	<5°	grados sexagesimales
	q	Deriva, Cambios de rumbo, falta de verticalidad	No implicarán áreas sin retorno de acuerdo con lo expuesto en el apartado 2.2.e ("Ningún punto del terreno estará más alejado de otro donde haya incidido el pulso del rayo láser, más de 1,5 veces el espaciamiento promedio entre puntos de la malla"). Asimismo, este tipo de incidencias tampoco implicarán zonas con recubrimiento lateral <15°, o densidades promedio inferiores a la planificada.	grados sexagesimales
	r	Zona a recubrir	La zona a volar cubrirá hojas 1*1 km	- Tendrá un exceso longitudinal equivalente al ancho de barrido - El exceso transversal mínimo será equivalente al recubrimiento transversal.
	s	Precisión global horizontal nadiral después del procesado	La precisión global horizontal nadiral después del procesado será inferior a 20 cm RMSE _{x,y} (1 sigma) y la vertical nadiral será inferior a 15cm RMSE _z (1 sigma)	En zonas de vegetación cerrada y pendientes acentuadas, donde se admitirán errores de hasta 3 x RMSE. En los bordes del campo de visión se admitirán precisiones del orden de 2 x RMSE.
	t	Precisión general altimétrica: error medio cuadrático	RMSEZ ≤ 0,15 m	
	u	Precisión general altimétrica: error máximo	≤ 0,30 m en el 95% de los casos No podrá haber ningún punto con un error superior a 0,60 m	
	v	Discrepancia altimétrica entre pasadas	≤ 0,30 m	
2.3. Toma de datos GPS en vuelo				
	a	Estaciones de referencia	Se utilizarán las estaciones de la Red de Geodesia Activa de Navarra (RGAN) y si fuera necesario las de la Red Nacional de Referencia de Estaciones Permanentes GNSS (ERGNSS) del Instituto Geográfico Nacional u otras estaciones que se encuentren próximas previa aprobación de la dirección técnica, con el fin de cumplir la precisión requerida.	
	b	Precisión de Postproceso de la trayectoria	RMSE ≤ 10 cm (X,Y,Z)	
2.4. Procesado de los datos GPS e IMU				
	a	Procesado de la trayectoria	Se procesará independiente de forma relativa cada pasada o perfil con el objeto de conseguir la precisión requerida. En el caso de que se opte por un procesado absoluto de la trayectoria de toda la misión, se deberá asegurar que se cumple con la precisión relativa.	
	b	Orientaciones	Se determinará la orientación del sensor Lidar a partir del cálculo con filtro Kalman de los datos de la trayectoria (posición y velocidad) obtenida del GNSS y de los datos de la orientación obtenidos con el sensor IMU	Las alturas calculadas serán elipsoidales
	c	Precisión de los ángulos de actitud	La precisión angular en la determinación de la actitud para vuelos con GPS/IMU, no debe conducir a errores angulares superiores a 0,005° (Balanceo y Cabeceo, Roll and Pitch) y 0,008° (Guiñada, Yaw)	Precisión absoluta
2.5. Productos a entregar del vuelo LIDAR				
	a	Planificación del vuelo / Flight Planning	<ol style="list-style-type: none"> 1) Bases de datos Access según el modelo proporcionado por la Dirección Técnica, que incluirá las trayectorias de las pasadas, velocidad del avión, altura de vuelo, ángulo y frecuencia de barrido, ancho de barrido, distancia entre puntos y recubrimiento entre pasadas. 2) Fichero shape generado a partir de la base de datos que contenga las siguientes capas: <ul style="list-style-type: none"> - Trayectorias planificadas y límites laterales de barrido - Estaciones de referencia GNSS a utilizar durante el vuelo 	Se proporcionará una planificación de vuelo con un software específico que programe todos los datos y características del vuelo LIDAR, de acuerdo con las especificaciones del presente pliego.

Apartado	Ítem	Fase / Parámetro	Especificaciones	Detalles
	b	Graficos y datos del vuelo realizado	<p>1) Bases de datos Access según el modelo proporcionado por la Dirección Técnica, que incluirá las trayectorias de las pasadas, velocidad del avión, altura de vuelo, ángulo y frecuencia de barrido, ancho de barrido, distancia entre puntos y recubrimiento entre pasadas.</p> <p>2) Fichero shape generado a partir de la base de datos que contenga las siguientes capas:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Trayectorias ejecutadas y límites laterales de barrido - Estaciones de referencia GNSS utilizadas durante el vuelo 	
	c	Ficheros GPS-IMU del vuelo originales y procesados	Ficheros RINEX de la estación base de referencia GPS y del receptor conectado al sensor LIDAR, fichero de registros IMU y ficheros resultantes del procesado GPS-IMU.	<ul style="list-style-type: none"> - Se suministrarán los ficheros IMU en el formato propio que se hayan generado y en formato de intercambio a establecer por la Dirección Técnica - Sincronizados los tiempos de observación
	d	Ficheros de la trayectoria del sistema Lidar	<ul style="list-style-type: none"> - Trayectoria GPS/IMU por sesión de vuelo, con frecuencia de registro - Trayectoria GPS/IMU por pasada para los ajustes altimétricos de la nube LiDAR (con frecuencia de al menos 4 Hz) en formato ASCII o trj 	
	e	Documentación del ajuste de fluctuaciones	- Informes sobre el resultado del ajuste de fluctuaciones realizado en cada pasada, con las correcciones aplicadas.	
	f	Ficheros LAS por pasada	<ul style="list-style-type: none"> - Ficheros LAS por pasada en los que se recogen solo los puntos pertenecientes a cada pasada de forma individual. - El nombre del fichero se corresponderá con el identificador único de la pasada. - Se acordará con la DT el tamaño de los ficheros y nomenclatura en caso de tener que dividir los ficheros por el tamaño de la información. 	<p>El formato de los ficheros será LAS versión 1.2 formato 3, indicando en el campo User_Data el identificador de la pasada. El identificador de la pasada de cada punto deberá coincidir con el fichero de pasadas trj o ascii</p> <p>En el fichero LAS se deberá recoger todos los parámetros definidos en el estándar establecido para este tipo de ficheros (http://www.lasformat.org), por ejemplo, se incluirán parámetros como el tiempo GPS, la intensidad del pulso devuelto, el número de retornos, el ángulo de escaneo...</p> <p>El fichero LAS deberá disponer de las coordenadas X, Y (UTM huso correspondiente) y h (ELIPSOIDAL), en el Sistema Geodésico de Referencia oficial para el ámbito del trabajo</p>
	g	Ficheros ajustados LAS	<ul style="list-style-type: none"> - Los ficheros procederán de los datos originales de vuelo, ajustados al terreno. - El corte de los ficheros se realizará de acuerdo con cuadrados UTM de 1 x 1 km - Los puntos se entregarán con una clasificación automática, al menos con las siguientes clases: <ul style="list-style-type: none"> - Suelo - Vegetación - Edificios - Otros - Ruido (puntos de intensidad <4) - Solape - Cada fichero estará proyectado en su huso correspondiente. 	<p>El formato de los ficheros será LAS versión 1.2 formato 3, indicando en el campo User_Data el identificador de la pasada. El identificador de la pasada de cada punto deberá coincidir con el fichero de pasadas trj o ascii</p> <p>En el fichero LAS se deberá recoger todos los parámetros definidos en el estándar establecido para este tipo de ficheros (http://www.lasformat.org), por ejemplo, se incluirán parámetros como el tiempo GPS, la intensidad del pulso devuelto, el número de retornos, el ángulo de escaneo...</p> <p>El fichero LAS deberá disponer de las coordenadas X, Y (UTM huso correspondiente) y h (ELIPSOIDAL), en el Sistema Geodésico de Referencia oficial para el ámbito del trabajo</p>
	h	Gráfico de distribución de los cortes de ficheros LAS de 1 x 1 km	Fichero Shape	Se entrega un fichero Shapefile de Esri con la delimitación de los bloques de 1x1 km
	i	Mapa de las zonas sin representación LIDAR	Se entregará un fichero en formato Shp con la delimitación de las zonas en las que no se ha obtenido datos LIDAR.	
	j	Certificado de calibración del sensor LIDAR	<ul style="list-style-type: none"> - Con las ofertas técnicas se entregará una copia - Antes de empezar el vuelo, se entregará una copia y se mostrará el original que incluya: <ul style="list-style-type: none"> • Certificado de calibración del sensor LIDAR, vigente en el momento de la realización del proyecto. • Vectores GPS - sensor LIDAR 	

Apartado	Ítem	Fase / Parámetro	Especificaciones	Detalles
	k	Calibración del sistema integrado sensor LIDAR-GPS/ INS	Con las ofertas técnicas se entregará una copia - De la calibración del sistema integrado (sensor LIDAR-GNSS/INS) realizado en un polígono de calibración - Parámetros de calibración de los sensores LIDAR-GNSS/INS durante el proyecto Una vez realizado el vuelo de calibración se entregarán además: Una memoria del vuelo de calibración en la que se describa la metodología empleada, los datos obtenidos en el ajuste, software empleado para realizarlo, la situación de la zona de calibración, de los puntos de control terreno empleados y estaciones de referencia GNSS utilizadas. - Datos de las trayectorias - Datos LAS - Fichero shape con situación de la zona de calibración, de los puntos de control terreno empleados y las estaciones de referencia GNSS utilizadas.	Se entregará a la Dirección Técnica un nuevo certificado de calibración del sistema integrado, en el caso de que se produzca un cambio de aeronave.
	l	Vectores de excentricidad	Se suministrará el vector de excentricidad de la antena del receptor con respecto al sensor Lidar, incluyendo un gráfico que muestre la dirección de los ejes	
	m	Base de datos de estaciones GNSS permanentes	Base de datos Access según el modelo proporcionado por la Dirección Técnica	
	n	Fichero de ajuste de pasadas y autocalibración	Fichero en formato ASCII con la información relativa al ajuste de pasadas y al proceso de autocalibración	
	o	Informe descriptivo del proceso de vuelo	Según documento facilitado por la Dirección Técnica	Deberá contener información relativa al ajuste de pasadas y proceso de autocalibración
3	GRABACIÓN Y ARCHIVO DE PRODUCTOS			
3.1.	Ejecución de los trabajos			
	a	Grabación productos y documentos	- Se realizará la grabación de todos los productos y documentos en discos duros SATA - Las entregas parciales se podrán realizar mediante la transferencia de ficheros por FTP (File Transfer Protocol) previo acuerdo con la Dirección Técnica	
	b	Almacenamiento de los ficheros de proyecto	La empresa adjudicataria deberá guardar los ficheros del proyecto durante todo el período de garantía, por si fuera necesario rehacer alguna fase de los trabajos.	
	c	Número de copias	Se entregarán cuatro copias de cada producto.	
	d	Medios y estructura de almacenamiento	Los productos y documentos serán grabados de acuerdo con la estructura de archivo que aparece en el documento "Nomenclatura de carpetas y ficheros" (Carpetas / Subcarpetas / Ficheros)	
	e	Entregas parciales	La empresa irá realizando entregas parciales a la Dirección Técnica, de fases del trabajo terminadas, con ámbitos correspondientes a los bloques de aerotriangulación en los que se haya dividido la zona de trabajo, de forma que se puedan ir efectuando las tareas de control de calidad paralelamente. Se evitarán las entregas masivas a la finalización de los trabajos de todo el material completo.	Se remitirá el cuadro de control de envío de productos acompañando a cada entrega que se realice
	f	Nomenclatura de ficheros	Todos los ficheros a entregar deberán cumplir la nomenclatura detallada por la Dirección Técnica	

Apartado	Ítem	Fase / Parámetro	Especificaciones	Detalles
3.2. Productos a entregar				
	a	Listado de los ficheros contenidos en cada medio de almacenamiento	Fichero ASCII con detalle de carpetas, subcarpetas y ficheros	Mediante comando MS-DOS: dir /s > [nombre de fichero].txt o cualquier otro procedimiento similar
	b	Informe descriptivo del proceso de archivo	Según modelo de documento facilitado por la Dirección Técnica	
4 CONTROL DE CALIDAD				
4.1. Ejecución de los trabajos				
	a	Control de calidad de los trabajos realizados	Se garantizará que los procesos de trabajo y los productos generados cumplen con las presentes especificaciones técnicas, debiéndose realizar un control de calidad que consiga estos objetivos documentándolo adecuadamente.	
	b	Base de datos con los resultados de los controles de calidad internos realizados	<ul style="list-style-type: none"> • Control de calidad de la longitud máxima de una pasada • Control de calidad de la verticalidad de la cámara • Control de calidad de deriva • Discrepancia altimétrica entre pasadas <hr/> <ul style="list-style-type: none"> • Zonas sin representación • Densidad • Control de calidad de la clase terreno (en el caso que los datos se encuentren clasificados) 	
4.2. Productos a entregar				
	a	Informe descriptivo del proceso de control de calidad	Según modelo de documento facilitado por la Dirección Técnica	
5 ENVÍO DE PRODUCTOS				
5.1. Productos a entregar				
	a	Cuadro de control de envío de productos	Según modelo del documento facilitado por la Dirección Técnica	