

「109年臺南市政府影像數據管理及辨識平台規劃建置案」公開閱覽意見回復

需求編號	需求規格	廠商意見表示	本中心回應	是否採納
1/2.1	<p>2. 租用雲端高速運算及儲存資源1式：(以下簡稱雲端資源)</p> <p>2.1 雲端資源所在IDC機房應通過ISO27001資訊安全管理系統、ISO27017安全雲端環境建置、ISO27018個人隱私資料保護等國際標準驗證，其中儲存資源所在IDC機房應座落於我國境內。</p>	<p>依行政院108年12月3日院授發資字第1081501871號函修正「行政院及所屬各機關資料中心設置作業要點」，調整資料中心設置於境外之規範。煩請修改需求說明書第1項「運算及儲存資源」中的2.「租用雲端高速運算及儲存資源」中的2.1項所提及「其中儲存資源所在IDC機房應座落於我國境內」此規定，參考修正「行政院及所屬各機關資料中心設置作業要點」第8點，若IDC機房設置於我國境外者，其資料之蒐集、處理及利用應符合我國相關法令規定，並具有儲存資料內容完整控制權。</p>	<p>1. 廠商引用「行政院及所屬各機關資料中心設置作業要點」第8點內容，說明如資料中心設置於境外，其資料蒐集、處理及利用應符合我國相關法令規範，並具有儲存資料內容完整控制權，故建議本案需求說明書內需求規格1/2.1參考上述規定進行修改。</p> <p>2. 本案非資料中心設置有關計劃，故不適用「行政院及所屬各機關資料中心設置作業要點」。然為擴大廠商參與機會，增加本計畫方案完整度，並考量資訊安全，僅要求「租用雲端高速運算及儲存資源」規格中的儲存資源所在IDC機房應座落於我國境內。</p> <p>3. 惟廠商所提建議，針對雲端高速運算資源部分應要求具有儲存資料內容完整控制權，將予以採納，請投標廠商於建議書中述明其規劃。</p>	部分採納

2/2	2. 須建立獨立開發測試環境，平台功能(含項目3)應於獨立環境完成開發測試後，再部署至正式環境中提供服務。	獨立開發測試環境的目的主要為服務應用可以有兩個環境(staging、production)進行開發與部署使用，避免互相干擾。建議將此功能需求調整為：須建立獨立開發測試環境，影像數據管理服務及影像物件辨識分析服務應於獨立環境完成開發測試後，再部署至正式環境中提供服務。	廠商所建議修改內容與原訂規格無異，故不予修正。	否
2/5.3	5. 影像管理功能 5.3 須提供GPS軌跡資訊即時上傳及瀏覽功能。	GPS軌跡通常於影像紀錄時即由裝置(EX：無人機)將GPS訊號源輸入，非關影像數據管理平台功能。建議將此功能需求調整為：須提供GPS軌跡資訊輸入功能，方便影片訊號自動讀取或使用者手動輸入和編輯。	考量市面上遙控無人機品牌機型多元，其GPS軌跡紀錄傳輸方式不一，故採納此建議。	予以採納
5/1、2	1. 景點人流分析統計，對所上傳或即時串流影像進行辨識分析，統計	人流辨識分析應是指在影像中辨識出人？車流辨識分析應是指在影像中辨識出機車、小型車、大貨車、大客	1. 人流辨識分析須於影像中辨識並計算不重複的人數量。 2. 車流辨識分析須於影像中辨識並計算不重複的車種數量(包含機車、小型	疑義解釋

	<p>影像中不重複的人流數量，並依使用者需求發布結果。</p> <p>2. 路段車流分析統計，對所上傳或即時串流影像進行辨識分析，統計影像中不重複的車流(種)數量，並依使用者需求發布結果。</p>	<p>車等物件？</p>	<p>車、大貨車、大客車)及整體車流數量。</p>										
<p>3/12</p>	<p>12. 辨識分析準確率：</p> <p>12.1 人流辨識分析平均準確率應達85%(含)以上。</p> <p>12.2 車流辨識分析平均準確率應達90%(含)以上。</p> <p>12.3 車種辨識分析平均準確率應達85%(含)以上。</p>	<p>1. 車種辨識準確率如何定義？四大類機車、小型車、大貨車、大客車個別統計？</p> <p>2. 車流速度準確率如何定義？(物件辨識模組和測速儀)</p> <p>3. 利用AI測定車速的技術並不成熟，這部分可否不列入必要需求？或降低正確率需求？</p> <p>4. 進行上述量測時是否必要採用無人機？或是可用錄製影像？</p>	<table border="1" data-bbox="1267 788 1874 1174"> <tr> <td></td> <td>實際真 (Positive)</td> <td>實際假 (Negative)</td> </tr> <tr> <td>預測真 (True)</td> <td>TP</td> <td>TN</td> </tr> <tr> <td>預測假 (False)</td> <td>FP</td> <td>FN</td> </tr> </table> <p>1. 車種辨識準確率(Accuracy)定義為 $(TP+FN)/(TP+FN+TN+FP)$，其中車種須個別統計。</p>		實際真 (Positive)	實際假 (Negative)	預測真 (True)	TP	TN	預測假 (False)	FP	FN	<p>疑義解釋予以採納</p>
	實際真 (Positive)	實際假 (Negative)											
預測真 (True)	TP	TN											
預測假 (False)	FP	FN											

	12.4 車流速度分析平均準確率應達90%(含)以上。	5. 天候(陰天、傍晚)對影片品質與分析會有影響，正確率驗收是否僅考量晴天。	2. 車流速度準確率計算須與實際車速進行比對，執行方案由投標廠商於建議書中進行說明。 3. 車流速度分析未要求須發展AI技術進行測定。 4. 上述量測須以遙控無人機影像為主。 5. 將明確辨識分析準確率的驗證情境。	
無	無	現有無人機隊若也需一併分析，需確認在60M時影片解析度，以評估是否可辨識。	遙控無人機隊空拍影像為本平台影像主要來源之一，飛行高度視應用類型介於30-60公尺之間，因此投標廠商可於建議書中就各應用建議合適空拍高度。	疑義解釋