



## Plan topographique de MARTIN 20170626 de Lorient Agglomération

[Voir la fiche d'origine](#)

---

### Résumé

PCRS

Plan du Corps de Rue Simplifié. Ce standard vecteur ou image constitue le socle commun topographique minimal de base décrivant à très grande échelle les limites apparentes de la voirie. Il est destiné à servir de support topographique à un grand nombre d'applications requérant une précision d'ordre centimétrique. Il répond essentiellement aux exigences de la réglementation dite « anti-endommagement » ou réforme DT-DICT portant sur les travaux à proximité des réseaux, notamment sous la forme d'un fond de plan utilisable dans le cadre des échanges entre gestionnaires et exploitants. Il s'agit d'une norme d'échange nationale.

---

### Informations techniques

**Propriétaire** : Lorient Agglomération

**Type** : Données vecteur

**Nom de la couche** : 528\_MARTIN\_20200817\_(LORIENT\_RUE\_ROBERT\_SCHUMAN\_MARTIN\_20170626\_3D)

**Nombre d'entités** : 2 870

**Type de géométrie** : polygone

**Résolution** : n.c.

**Échelle** : 200

**Format de référence** : dwg

**Système de coordonnées** : RGF93 / CC48

**Encodage des caractères** : utf-8

**Contexte de collecte** : PCRS Plan du Corps de Rue Simplifié. Ce standard vecteur ou image constitue le socle commun topographique minimal de base décrivant à très grande échelle les limites apparentes de la voirie. Il est destiné à servir de support topographique à un grand nombre d'applications requérant une précision d'ordre centimétrique. Il répond essentiellement aux exigences de la réglementation dite « anti-endommagement » ou réforme DT-DICT portant sur les travaux à proximité des réseaux, notamment sous la forme d'un fond de plan utilisable dans le cadre des échanges entre gestionnaires et exploitants. Il s'agit d'une norme d'échange nationale.

**Méthode de collecte** : Matériel utilisé: Niveau Leica Sprinter, GPS bi fréquence LEICA GS08, Station totale TS 12. Méthodologie: Stationnement d'un ou plusieurs points IGN avec GPS afin de ramener au plus près et de manière la plus précise (moins de 1 cm d'erreur planimétrique et altimétrique après calculs en post traitement), des paires de points d'appui qui serviront à créer les cheminements polygonaux en évitant au maximum de créer des antennes. Cheminement direct entre les stations et ce depuis un point altimétrique IGN avec un niveau LEICA Sprinter visant sur une mire à code barre et assurant une précision millimétrique. Pour relever l'ensemble des points visibles de la zone demandée: GPS bi-fréquence LEICA GS08 avec méthode « pivot / mobile » pour les surfaces non encombrées, une station totale TS12 pour les surfaces proches des bâtiments et la mise en place des points de polygonation. Les tachéomètres nous permettent d'obtenir une précision inférieure au centimètre et le système GPS mobile, par comparaison avec le point pivot mis en place sur un repère de la polygonale, assure quant à lui une précision équivalente. Les points pris sont complètement codifiés afin d'interpréter rapidement et efficacement le levé.

---

### Qualité

aucune

---

### Condition d'accès et d'utilisation (1)

n.c.

---

### Limitation (1)

**Restriction** : droits de propriété intellectuelle

### **Description :**

Plan propriété de Lorient Agglomération, toute utilisation par une entreprise extérieure doit faire l'objet d'une demande préalable.

---

### **Contacts (2)**

#### **Point de contact**

Mission SIG Territorial

[sig@agglo-lorient.fr](mailto:sig@agglo-lorient.fr)

France

#### **Responsable du traitement**

Mission SIG Territorial

[sig@agglo-lorient.fr](mailto:sig@agglo-lorient.fr)

France

### **Attributs**