

MBGiUR na podstawie złożonych wniosków wprowadza zmiany

w załączniku nr 1 do SIWZ nr MBG.OK.272.1.1.2019

Termin składania ofert nie ulega zmianie.

Ujednolicona karta oceny zostanie udostępniona w terminie późniejszym.

Zmiany w załączniku 1 część 1

1 Utworzono nowy dział wyposażenie dodatkowe i przeniesiono zapis -Możliwość pionowego startu i lądowania do ww. działu

Przed zmianą

BSP musi być wyposażony w napęd elektryczny o napięciu nie wyższym niż 48 V.
--

Możliwość pionowego startu i lądowania

Zasilanie UAV: w zestawie powinno być co najmniej 3 kompletów baterii oraz ładowarka/ładowarki zapewniająca/ce jednoczesne ładowanie co najmniej 2 kompletów.

Po zmianie

BSP musi być wyposażony w napęd elektryczny o napięciu nie wyższym niż 48 V.
--

Zasilanie UAV: w zestawie powinno być co najmniej 3 kompletów baterii oraz ładowarka/ładowarki zapewniająca/ce jednoczesne ładowanie co najmniej 2 kompletów.

Wyposażenie dodatkowe

Wyposażenie opcjonalne - możliwość pionowego startu i lądowania

2 Po słowie tablet dodano lub laptop PC

Przed zmianą

Pulpit sterujący **wyposażony w tablet** umożliwiający zaplanowanie nalotu oraz weryfikację jego bieżących parametrów, pracujący na częstotliwościach dopuszczalnych na terenie Polski, o zasięgu nie mniejszym niż 1 km, umożliwiający zdalną kontrolę BSP. Pulpit sterujący musi być wyposażony w dedykowaną ładowarkę,

Po zmianie

Pulpit sterujący umożliwiający zaplanowanie nalotu oraz weryfikację jego bieżących parametrów, pracujący na częstotliwościach dopuszczalnych na terenie Polski, o zasięgu nie mniejszym niż 1 km, umożliwiający zdalną kontrolę BSP. Pulpit sterujący musi być wyposażony w dedykowaną ładowarkę.

3 Zastąpiono słowa Minimum jednoczęstotliwościowy na Dwuczęstotliwościowy

Przed zmianą

Minimum jednoczęstotliwościowy system precyzyjnego pozycjonowania GPS PPK (post processing kinematic) lub RTK (real time kinematic), wyznaczający współrzędne pozycji z częstotliwością nie mniejszą niż 5Hz, obsługujący systemy satelitarne GPS, GLONASS, GALILEO, zapisujący obserwacje satelitarne w formatach RINEX, NMEA,

Po zmianie

Dwuczęstotliwościowy system precyzyjnego pozycjonowania GPS PPK (post processing kinematic) lub RTK (real time kinematic), wyznaczający współrzędne pozycji z częstotliwością nie mniejszą niż 5Hz, obsługujący systemy satelitarne GPS, GLONASS, GALILEO, zapisujący obserwacje satelitarne w formatach RINEX, NMEA,

4 usunięto zapis • weryfikację bieżących warunków pogodowych

Przed zmianą

Oprogramowanie stacji naziemnej umożliwiające planowanie lotu, planowanie misji fotogrametrycznych oraz kontrolę i rejestrację parametrów lotu.
• planowanie automatyczne/półautomatyczne nalogu fotogrametrycznego na zadanym obszarze z uwzględnieniem wszystkich fotogrametrycznych parametrów (wysokość lotu, wielkość terenowa piksela, pokrycia poprzeczne oraz podłużne
• planowanie ścieżki lądowania przy pomocy dedykowanego szablonu
• zarządzanie projektem nalogu
• tryby wysokości: AGL lub ASL
• możliwość zapisu map celem działania w terenie bez dostępu do łącza internetowego
• weryfikację bieżących warunków pogodowych
• wykonanie testu wyzwalacza przed lotem
• weryfikację gotowości do lotu poprzez zintegrowaną z oprogramowaniem przejrzystą checkliście
• weryfikację występujących w danym miejscu stref lotniczych.

Po zmianie

Oprogramowanie stacji naziemnej umożliwiające planowanie lotu, planowanie misji fotogrametrycznych oraz kontrolę i rejestrację parametrów lotu.
• planowanie automatyczne/półautomatyczne nalogu fotogrametrycznego na zadanym obszarze z uwzględnieniem wszystkich fotogrametrycznych parametrów (wysokość lotu, wielkość terenowa piksela, pokrycia poprzeczne oraz podłużne
• planowanie ścieżki lądowania przy pomocy dedykowanego szablonu
• zarządzanie projektem nalogu
• tryby wysokości: AGL lub ASL
• możliwość zapisu map celem działania w terenie bez dostępu do łącza internetowego
• wykonanie testu wyzwalacza przed lotem

Zmiany w załączniku 1 część 2

1. Usunięto zapisy:

lub RTK (real time kinematic)

- weryfikację bieżących warunków pogodowych
- weryfikację gotowości do lotu poprzez zintegrowaną z oprogramowaniem przejrzystą checkliście
- weryfikację występujących w danym miejscu stref lotniczych.

2. Zmieniono zapis „jednoczęstotliwościowy” na „dwuczęstotliwościowy”

Przed zmianą

Jednoczęstotliwościowy system precyzyjnego pozycjonowania GPS PPK (post processing kinematic) lub RTK (real time kinematic) , wyznaczający współrzędne pozycji z częstotliwością nie mniejszą niż 5Hz, obsługujący systemy satelitarne GPS, GLONASS, GALILEO oraz SBAS, zapisujący obserwacje satelitarne w formatach RINEX, NMEA,
Oprogramowanie stacji naziemnej umożliwiające planowanie lotu, planowanie misji fotogrametrycznych oraz kontrolę i rejestrację parametrów lotu.
• planowanie automatyczne/półautomatyczne nalogu fotogrametrycznego na zadanym obszarze z uwzględnieniem wszystkich fotogrametrycznych parametrów (wysokość lotu, wielkość terenowa piksela, pokrycia poprzeczne oraz podłużne
• zarządzanie projektem nalogu
• tryby wysokości: AGL lub ASL
możliwość zapisu map celem działania w terenie bez dostępu do łącza internetowego
• weryfikację bieżących warunków pogodowych
• wykonanie testu wyzwalacza przed lotem
• weryfikację gotowości do lotu poprzez zintegrowaną z oprogramowaniem przejrzystą checkliście
• weryfikację występujących w danym miejscu stref lotniczych.
• możliwość pracy w trybie pilot-inspektor, gdzie inspektor ma możliwość sterowania kamerą drona niezależnie od aparatury kontroli drona.

Po zmianie

Dwuczęstotliwościowy system precyzyjnego pozycjonowania GPS PPK (post processing kinematic) wyznaczający współrzędne pozycji z częstotliwością nie mniejszą niż 5Hz, obsługujący systemy satelitarne GPS, GLONASS, GALILEO oraz SBAS, zapisujący obserwacje satelitarne w formatach RINEX, NMEA,
Oprogramowanie stacji naziemnej umożliwiające planowanie lotu, planowanie misji fotogrametrycznych oraz kontrolę i rejestrację parametrów lotu.
• planowanie automatyczne/półautomatyczne nalogu fotogrametrycznego na zadanym

obszarze z uwzględnieniem wszystkich fotogrametrycznych parametrów (wysokość lotu, wielkość terenowa piksela, pokrycia poprzeczne oraz podłużne

- zarządzanie projektem nalotu

- tryby wysokości: AGL lub ASL

możliwość zapisu map celem działania w terenie bez dostępu do łącza internetowego

- wykonanie testu wyzwalacza przed lotem

- możliwość pracy w trybie pilot-inspektor, gdzie inspektor ma możliwość sterowania kamerą drona niezależnie od aparatury kontroli drona.

3. Zmieniono zapisy:

Przed zmianą

Kamera termowizyjna+RGB:

- **Zintegrowany** moduł RBG i termalny;

Po zmianie

Kamera/ zestaw kamer termowizyjna+RGB:

- **Współdziałający** moduł RBG i termalny;

4. Usunięto zapis:

Wykonawca na etapie postępowania dostarczy wraz z dokumentacją ofertową kserokopię dokumentu/certyfikatu potwierdzającego rejestrację przedmiotowego statku powietrznego z zezwoleniem/uprawnieniem do lotów VLOS zgodnie z przepisami polskiego prawa,

5. Usunięto zapis:

BSP musi posiadać system czujników wykrywających przeszkody z minimum 3 stron (górze, przód, dół);

Zmiany w załączniku 1 część 3

- 1 Dodano punkt 32a
- 2 Usunięto literę V w jednostce VAh

Przed zmianą

32.	Pojemność akumulatorów	Min. 14 VAh
-----	------------------------	-------------

Po zamianie

32.	Pojemność akumulatorów	Min. 14 VAh
32a.	Napięcie akumulatorów	Min. 12 V

Sporządził: Robert Rusoł