**Załącznik nr 1 do SWZ**

**Nr postępowania 321/2022/TP/DZP**

**OPIS PRZEDMIOTU ZAMÓWIENIA / FORMULARZ CENOWY**

1. **Wstęp**

Uniwersytet Warmińsko-Mazurski w Olsztynie realizuje projekt badawczy pt. „Nawigacja robota kompana jako narzędzie poprawy jakości życia osób   
z ograniczoną sprawnością ruchową”. Projekt jest sfinansowany ze środków Ministerstwa Edukacji i Nauki w ramach Programu „Nauka dla Społeczeństwa” (Umowa nr NdS/536964/2021/2021 z dnia 28.04.2022 r.). W ramach realizacji projektu planowany jest wynajem robota kompana.

1. **Przedmiot zamówienia**

Przedmiotem zamówienia jest wynajem fabrycznie nowego robota kompana. Robot kompan to urządzenie sterowane zdalnie, mogące poruszać się w różnych warunkach (zarówno wewnątrz budynków, jak i w otwartej przestrzeni). Podstawową funkcją robota kompana jest jego poruszanie się, które ma umożliwić realizację prac badawczych polegających na opracowaniu innowacyjnej metody nawigowania robota przy zastosowaniu technik satelitarnych.

Do zadań Wykonawcy należeć będzie:

* dostarczenie fabrycznie nowego robota kompana do siedziby Zamawiającego;
* pośredniczenie między Zamawiającym, a producentem robota w jego ewentualnych naprawach i pracach serwisowych;
* odbiór robota kompana po terminie realizacji umowy;

Zamawiający określa całkowitą maksymalną kwotę przeznaczoną na wynajem na 402 500,00 zł.

1. **Zakres przedmiotu zamówienia**

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **Lp.** | **Opis przedmiotu zamówienia** | **Parametry oferowane\*** | **Producent, model\*** | **J.m.** | **Ilość** | **Wartość netto** | **Wartość brutto** |
| **A** | **B** | **C** | **D** | **E** | **F** | **G** | **H** |
| 1. | 1. **robot kompan:**  * wykonany z tworzyw sztucznych oraz metalu, poruszający się, posiadający min. cztery kończyny; * posiadający umiejętność poruszania się w różnych warunkach (wewnątrz i na zewnątrz pomieszczeń), o różnym nachyleniu terenu (max. do 30°), w różnych warunkach pogodowych (uwzględniających deszcz o niewielkim nasileniu i temperaturze min.  -20°C max. 45°C), max. prędkość poruszania się to 1,8 m/s; * powinien potrafić obracać się w płaszczyźnie poziomej, siadać oraz wstawać; * powinien potrafić omijać przeszkody o grubości powyżej 4 cm i długości powyżej 40 cm (w przypadku zdalnego sterowania), zasięg widzialności robota powinien być nie mniejszy niż 3 m oraz 360° w płaszczyźnie poziomej; * wymiary: długość: min. 0,9 m max. 1,2 m, szerokość: min. 0,4 m max. 0,6 m, wysokość (w pozycji siedzącej): min. 15 cm max. 20 cm, wysokość (w pozycji stojącej): min. 50 cm max. 75 cm, waga: nie większa niż 35 kg; * powinien mieć możliwość przenoszenia elementów o masie całkowitej nie większej niż 14 kg;  1. **sterowanie robotem:**  * kamera przy obracaniu robota o zasięgu widzialności 360°; * zdalne sterowanie za pomocą tabletu o parametrach: długość max. 13 cm, szerokość max. 22 cm, grubość max. 1 cm, waga max. 430 g, rozdzielczość ekranu 1920x1200, ekran o wymiarach max. 8”, dodatkowo ładowarka do tabletu;  1. **zasilanie robota:**  * przyciski włączenia i wyłączenia robota umieszczone bezpośrednio na maszynie; * wymienną baterią litowo-jonową, która powinna być w zestawie (min. jedna); * wymiary baterii: max. długość 39 cm, max. szerokość 32 cm, max. wysokość 18 cm, max. waga 9 kg, temperatura pracy: od 0°C do 45°C, min. moc baterii 500 Wh, średni czas pracy baterii min. 60 min, czas ładowania baterii max. 90 min; * ładowarka do baterii w zestawie; * stacja dokująca do robota powinna być w zestawie z robotem, wymiary stacji: długość max. 1,5 m, szerokość max. 50 cm, wysokość max. 50 cm, waga max. 25 kg, środowisko pracy: temperatura pracy stacji dokującej: od 0°C do 35°C;  1. **komunikacja z robotem**:  * łączność robota z tabletem: Wi-Fi (2.4GHz, 5 GHz), Ethernet; * możliwość komunikacji z robotem za pomocą kamery, zasięg widzialności uzależniony od konfiguracji i sieci (z wyłączeniem istniejących przeszkód np. ściany, czy zakłóceń wywołanych innymi urządzeniami); * w przypadku braku łączności robot powinien automatycznie przejść w tryb spoczynku lub wyłączyć zasilanie;  1. **transport robota**:  * Wykonawca powinien dostarczyć robota w odpowiedniej walizce, która zabezpiecza go przed uszkodzeniem i może służyć przechowywaniu robota oraz jego przemieszczaniu; * bateria powinna być dostarczona w oddzielnym opakowaniu; * transport robota powinien być możliwy drogą lotniczą; |  |  | **zestaw** | **1** |  |  |
| **Razem wartość brutto:** | | | | | | |  |

1. **kryterium oceny ofert** „Parametry techniczne (Pt)”

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Lp.** | **Oceniany parametr /**  **dodatkowe funkcjonalności oferowanego robota** | **Ilość punktów** | **Parametry oferowane** |
| **A** | **B** |  | **C** |
| 1. | możliwość poruszania się robota po schodach | 5 | TAK / NIE \*\* |
| 2. | możliwość nagrywania obrazu | 5 | TAK / NIE \*\* |
| 3. | możliwość robienia zdjęć | 5 | TAK / NIE \*\* |
| 4. | możliwość mechanicznej rozbudowy robota o dodatkowe elementy, w tym o dodatkowe kończyny | 5 | TAK / NIE \*\* |

*\*\* niewłaściwe skreślić (w przypadku braku deklaracji w poszczególnych pozycjach Wykonawca otrzyma zero punktów)*