

AD/ZP/46/23

Poznań, dnia 31.05.2023r.

OGŁOSZENIE WYNIKÓW

Dotyczy: Wykonanie i dostawa stanowiska badawczo-rozwojowego dwuosioowego horyzontalnego montażu do prowadzenia obserwacji optycznych wraz z układem sterowania dla Politechniki Poznańskiej.

Przedmiotowe zamówienie współfinansowane jest z projektu pt. „AEROSFERA 2.0 Stanowisko obserwacji, nadzoru i śledzenia obiektów satelitarnych Politechniki Poznańskiej (SONSOS) 9004/UMAR/1072

Politechnika Poznańska informuje, że postępowanie prowadzone w trybie przetargu nieograniczonego zostało rozstrzygnięte.

Politechnika Poznańska udzieli zamówienia następującemu Wykonawcy:

Sky Robot Factory spółka z o.o. w organizacji
ul. Franciszka Kleeberga 4, 61-615 Poznań

Oferta wybranej firmy spełnia wymogi Zamawiającego.

Umowa zostanie podpisana w najbliższym dogodnym terminie, jednak nie wcześniej niż **01.06.2023 r.**

Informujemy również, iż w niniejszym postępowaniu ofertę złożyła jedna firma:

Sky Robot Factory spółka z o.o. w organizacji
ul. Franciszka Kleeberga 4, 61-615 Poznań

| | |
|---|---|
| Cena netto: | 1 294 750,00 zł |
| Słownie: | Jeden milion dwieście dziewięćdziesiąt cztery tysiące siedemset pięćdziesiąt złotych, zero groszy |
| Powiększoną o podatek VAT o stawce | 23% |
| Cena brutto: | 1 592 542,50 zł |
| Słownie | Jeden milion pięćset dziewięćdziesiąt dwa tysiące pięćset czterdzieści dwa złote, pięćdziesiąt groszy |

Kryterium „Termin gwarancji” (TG) – kryterium, będzie rozpatrywane na

Wydłużenie terminu gwarancji do 2 lat

**podstawie deklaracji Wykonawcy w
Formularzu Oferty w zakresie wydłużenia
terminu gwarancji:**

Standardowy termin gwarancji 1 rok

Doświadczenie kluczowego personelu:

| Imię i Nazwisko projektanta | Termin realizacji projektu | Na rzecz kogo był realizowany projekt | Opis projektu urządzenia (określenie projektowanego urządzenia, które spełnia warunek określony przez Zamawiającego) |
|------------------------------------|-----------------------------------|--|---|
| Bartłomiej Michał Krysiak | 2008-2011 | Politechnika Poznańska | 1. Projekt konstrukcji mechanicznej, układów elektronicznych i oprogramowania do manipulatora robotycznego nieholonomicznego o trzech stopniach swobody |
| Mateusz Ochocki | 2019-2022 | Politechnika Poznańska | 1. Projekt konstrukcji mechanicznej manipulatora robotycznego o dwóch stopniach swobody będącego montażem teleskopowym kolumnowym z oprzyrządowaniem optycznym symetrycznie rozmieszczonym po obu stronach kolumny dla teleskopów klasy 0,34m |

Grzegorz Jasiński 2015-2019

Politechnika
Poznańska

1. Projekt konstrukcji mechanicznej manipulatora robotycznego o dwóch stopniach swobody będącego montażem teleskopowym widłowym do teleskopu klasy 0,5m

Kryterium oceny i waga:

| | |
|-------------------------------------|----------------|
| Cena: | 60 pkt |
| Doświadczenie kluczowego personelu: | 30 pkt |
| Termin gwarancji: | 10 pkt |
| RAZEM: | 100 pkt |

Z poważaniem
Magdalena Karczewska