

AD/ZP/46/23

Poznań, dnia 05.06.2023

PONOWNE 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 po dokonaniu przez Komisję przetargową ponownej oceny ofert informuje, że postępowanie prowadzone w trybie przetargu nieograniczonego zostało rozstrzygnięte. Politechnika Poznańska udzieli zamówienia następującemu Wykonawcy:

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

Oferta wybranej firmy spełnia wymogi Zamawiającego.
Umowa zostanie podpisana w najbliższym dogodnym terminie, jednak nie wcześniej niż **06.06.2023r.**

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

- Wydłużenie terminu gwarancji do 2 lat**
 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