

L.dz.: WETI /3680/2013

Gdańsk, dn. 15.10.2013

Dotyczy: postępowania o zamówienie publiczne, prowadzonego w trybie przetargu nieograniczonego, na „Dostawę urządzeń 3 D : skaner, drukarka dla Wydziału Elektroniki, Telekomunikacji i Informatyki Politechniki Gdańskiej”, nr postępowania CRZP/393/009/D/13

ZAPYTANIA I ODPOWIEDZI

Na podstawie art. 38 ustawy Prawo zamówień publicznych Zamawiający informuje, że w postępowaniu o zamówienie publiczne, prowadzonym w trybie przetargu nieograniczonego, na „Dostawę urządzeń 3 D : skaner, drukarka dla Wydziału Elektroniki, Telekomunikacji i Informatyki Politechniki Gdańskiej” wpłynęły zapytania:

1. Pytanie 1:

Czy Zamawiający wymaga aby skaner 3D wykorzystywał LEDowe źródło światła białego? LEDowe źródło światła zapewnia bezobsługowe działanie skanera 3D przez min. 20 000H.

Odpowiedź:

Tak, ze względu na bezawaryjną pracę (brak konieczności wymiany źródła światła) oraz narażenie na przypadkowe odłączenie zasilania w czasie trwania gwarancji, zamawiający wymaga aby dostarczany skaner 3D pracował w technologii światła LED.

2. Pytanie 2

Jaka jest wymagana dokładność odwzorowania obiektów mierzonych przy ufności pomiaru 2 Σ , zgodnie z normą dla pomiarowych urządzeń optycznych VDI/VDE 2634 part.2. Przy skanerach 3D kalibrowanych na linii produkcji standardowa dokładność wynosi 0,05mm dla poziomu ufności 2 Σ .

Odpowiedź:

Zamawiający uściśla, że ze względu na planowane zastosowanie skanera 3D jako referencyjnego urządzenia pomiarowego wymagana jest minimalna dokładność 0,05mm dla poziomu ufności 2 sigma.

3. Pytanie 3:

Czy Zamawiający wymaga, aby skaner 3D posiadał funkcję automatycznego składania pomiarów częściowych na podstawie markerów?

Odpowiedź:

Tak, stawiając warunek możliwości wykonywania pomiarów elementów wychodzących poza objętość skanera, zamawiający miał na myśli automatyczny proces łączenia pomiarów częściowych obiektów o dużych gabarytach, na podstawie naklejanych znaczników (markerów).

4. Pytanie 4:

Co Zamawiający rozumie pod pojęciem „system mobilny nie wymagający rekaliibracji”?

Czy przez pojęcie systemu mobilnego należy rozumieć każdy system, który możliwy jest do przetransportowania w inne miejsce, bez konieczności jego kalibrowania w nowym miejscu pracy?

Czy Zamawiający ma na myśli system, który umożliwi prowadzenie precyzyjnego pomiaru w sytuacji, w której skanowany obiekt zmienia swoje położenie względem systemu w czasie trwania pomiaru, co jednocześnie nie wyklucza możliwości pracy w zróżnicowanym środowisku bez konieczności jego ponownej kalibracji?

Odpowiedź:

Przez pojęcie systemu mobilnego należy rozumieć każdy system, który możliwy jest do przetransportowania w inne miejsce, bez konieczności jego kalibrowania w nowym miejscu pracy.

5. Pytanie 5:

Czy Zamawiający jest w stanie określić maksymalną wagę systemu, który uznawany będzie przez Zamawiającego jako system mobilny?

Odpowiedź:

Waga do 5 kg.

6. Pytanie 6:

Jakie są wymagania Zamawiającego odnośnie zakresu odległości w jakich może znajdować się skanowany element w stosunku do skanera?

Odpowiedź:

Zakres wymaganej odległości w jakich może znajdować się skanowany element w stosunku do skanera – 30-70 cm.

7. Pytanie 7:

Wymagania wskazują na skaner pobierający dane w postaci tzw. chmury punktów.

Czy Zamawiający dopuszcza rozwiązanie, które charakteryzuje się bezpośrednim generowaniem modelu 3D w postaci siatki trójkątów?

Odpowiedź:

Tak, Zamawiający dopuszcza rozwiązanie, które charakteryzuje się bezpośrednim generowaniem modelu 3 D w postaci siatki trójkątów.

8. Pytanie 8:

Dla rozwiązania generującego siatkę trójkątów, parametry podane przez Zamawiającego związane z chmurą punktów nie są możliwe do określenia.

Czy Zamawiający akceptuje parametry zastępcze wymienione poniżej o wartości porównywalnej lub lepszej od podanych przez Zamawiającego w specyfikacji?

- „Rozdzielczość skanowania: co najmniej 0,5 mm” zamiast „Rozdzielczość skanowania: co najmniej 7 pkt/mm²”, gdzie 0,5 mm oznacza minimalną odległość między wierzchołkami

trójkątów na siatce trójkątów.

- „Dane wyjściowe ze skanera: model powierzchni w postaci siatki trójkątów” zamiast „współrzędne punktów opisujących powierzchnię mierzoną (x,y,z) i RGB”.

Odpowiedź:

Parametry dla rozdzielczości skanowania:

- „Rozdzielczość skanowania: co najmniej 7 pkt/mm²” – dla chmury punktów lub „Rozdzielczość skanowania: co najmniej 0,5 mm” – dla siatki trójkątów.

Dane wyjściowe ze skanera:

- „współrzędne punktów opisujących powierzchnię mierzoną (x,y,z) i RGB” lub „model powierzchni w postaci siatki trójkątów” z możliwością nałożenia tekstury w oprogramowaniu.

W związku z udzielonymi odpowiedziami Zamawiający dokona zmiany SIWZ.

DZIEKAN

prof. dr hab. inż. Krzysztof Groczyła