



Bydgoszcz, 4 września 2023 r.

## MODYFIKACJA TREŚCI SWZ

**Dotyczy:** *postępowania o udzielenie zamówienia publicznego pn. „Dostawa zestawu do precyzyjnej inspekcji geometrii i przemieszczeń obiektów budowlanych (RZP.243.46.2023).*

Zamawiający, na podstawie art. 286 ust. 1 ustawy z dnia 11 września 2019 r. – Prawo zamówień publicznych (dalej ustawy Pzp), dokonuje zmiany treści specyfikacji warunków zamówienia (SWZ) w zakresie opisanym poniżej:

### **1. Załącznik nr 3 do SWZ, II. Wymagania szczegółowe, pkt 1, ppkt 1.1)**

Skreśla się zapis ppkt 1.1.3);1.1.5); 1.1.6); 1.1.7); 1.1.9):

- 1.1) niwelator kodowy o parametrach nie gorszych niż:
  - 1.1.3) zasięg odczytów z łąty inwarowej: 1,6-100 m
  - 1.1.5) czas odczytu 2,5s
  - 1.1.6) pamięć wbudowana pozwalająca na zapis do 10000 pomiarów,
  - 1.1.7) obsługa kart SD,
  - 1.1.9) zasilanie: baterie Li-Ion zapewniające czas pracy (pomiar ciągły) 9-12h,;

Wprowadza się zapis ppkt 1.1.3); 1.1.5); 1.1.6); 1.1.9):

- 1.1) niwelator kodowy o parametrach nie gorszych niż:
  - 1.1.3) zasięg odczytów z łąty inwarowej: **co najmniej** 1,6-100 m
  - 1.1.5) czas odczytu **nie więcej niż 3s**,
  - 1.1.6) pamięć wbudowana pozwalająca na zapis **co najmniej** 10000 pomiarów,
  - 1.1.9) zasilanie: baterie Li-Ion zapewniające czas pracy (pomiar ciągły) **co najmniej** 9h;

### **2. Załącznik nr 3 do SWZ, II. Wymagania szczegółowe, pkt 2, ppkt 2.1)**

Skreśla się zapis ppkt 2.1.3); 2.1.5); 2.1.7); 2.1.9); 2.1.10); 2.1.12); 2.1.16); 2.1.17); 2.1.20):

- 2.1) Skaner laserowy 3D o parametrach nie gorszych niż:
  - 2.1.3) Prędkość rejestracji danych – minimalnie: 1 900 000pkt/sek.
  - 2.1.5) Zakres rejestracji danych w pionie: min 300°
  - 2.1.7) Czas pracy na jednej baterii – minimalnie 4 godziny, w zestawie minimum jedna bateria
  - 2.1.9) Wbudowany w urządzeniu cyfrowy kompas rejestrujący położenie chmury punktów względem kierunku północy,
  - 2.1.10) Wbudowany w urządzeniu odbiornik GPS/GLONASS L1 rejestrujący pozycję XYH każdego stanowiska skanowania,
  - 2.1.12) Wbudowany w urządzeniu cyfrowy aparat fotograficzny o rozdzielczości min. 13 MPix, HDR o szerokiej rozpiętości tonalnej,

- 2.1.16) Wbudowany co najmniej dysk SSD SATA 3.0 o pojemności minimum 128GB
- 2.1.17) Wbudowany kolorowy ekran dotykowy z menu w języku polskim,
- 2.1.20) Umożliwiający sterowanie za pomocą bezpłatnej aplikacji do pobrania w Google Store lub App Store pozwalającej co najmniej na:
  - a. Sterowanie skanerem (wszystkie funkcje z panelu sterowania),
  - b. Kompensację skanera,
  - c. Rejestrację skanów,
  - d. Podgląd skanów,
  - e. Dodawanie adnotacji lub zdjęć do stanowisk.

Wprowadza się zapis ppkt 2.1.3); 2.1.5); 2.1.7); 2.1.9); 2.1.12); 2.1.16); 2.1.17); 2.1.20):

2.1) Skaner laserowy 3D o parametrach nie gorszych niż:

2.1.3) Prędkość rejestracji danych – minimalnie: **900 000pkt/sek.**

2.1.5) Zakres rejestracji danych w pionie: **min 280°**

2.1.7) Czas pracy na jednej baterii – **minimalnie 3 godziny**, w zestawie minimum jedna bateria

2.1.9) **Wbudowane w urządzenie sensory ułatwiające lokalizację chmury punktów w postaci kompasu, odbiornika GPS lub jednostki inercyjnej IMU,**

2.1.12) Wbudowany w urządzeniu cyfrowy aparat fotograficzny o rozdzielczości min. 13 MPix **lub aparaty fotograficzne zapewniające wynikową panoramę o rozdzielczości min. 13 MPix**, HDR o szerokiej rozpiętości tonalnej,

2.1.16) Wbudowany co najmniej dysk SSD SATA 3.0 o pojemności minimum 128GB **lub zewnętrzny nośnik danych zapewniający przechowywanie i rejestrację danych pomiarowych o pojemności minimum 512 GB.**

2.1.17) Wbudowany kolorowy ekran dotykowy z menu w języku polskim **lub kompatybilne urządzenie zewnętrzne zapewniające funkcjonalność ekranu dotykowego z menu w języku polskim,**

2.1.20) Umożliwiający sterowanie za pomocą bezpłatnej aplikacji do pobrania w Google Store lub App Store **lub bezpłatnej aplikacji dedykowanej dla danego urządzenia** pozwalającej co najmniej na:

- a. Sterowanie skanerem (wszystkie funkcje z panelu sterowania),
- b. Kompensację skanera,
- c. Rejestrację skanów,
- d. Podgląd skanów,
- e. Dodawanie adnotacji lub zdjęć do stanowisk.

### **3. Załącznik nr 3 do SWZ, II. Wymagania szczegółowe, pkt 2, ppkt 2.3)**

Skreśla się zapis 2.3.11) :

2.3) Oprogramowanie do przetwarzania wyników ze skanera, o funkcjonalności co najmniej:

2.3.11) Umożliwiające eksport do podstawowych formatów danych 3D co najmniej do txt, xyz, pts, ptx, igs, dxf,

Wprowadza się zapis 2.3.11):

2.3) Oprogramowanie do przetwarzania wyników ze skanera, o funkcjonalności co najmniej:

2.3.11) Umożliwiające eksport do **uniwersalnych formatów danych 3D** zapewniających poprawne kodowanie plików,

**4. Załącznik nr 3 do SWZ, II. Wymagania szczegółowe, pkt 2., ppkt 2.4)**

Skreśla się zapis ppkt 2.4.3); 2.4.9):

2.4) Oprogramowanie do kontroli jakości konstrukcji budowlanych, o funkcjonalności co najmniej:

2.4.3) Umożliwiające import danych skanowania od różnych producentów skanerów laserowych oraz platform CAD minimum: asc, csv, e57, fls, dxf, dwg, ifc, rvt, step.

2.4.9) Umożliwiające eksport w formatach min. PDF, XLSX, CSV

Wprowadza się zapis ppkt 2.4.3); 2.4.9):

2.4) Oprogramowanie do kontroli jakości konstrukcji budowlanych, o funkcjonalności co najmniej:

2.4.3) Umożliwiające import danych skanowania od różnych producentów skanerów laserowych oraz platform CAD **w uniwersalnych formatach wymiany danych.**

2.4.9) Umożliwiające eksport **w uniwersalnych formatach wymiany danych**

Pozostałe zapisy SWZ nie ulegają zmianie.

**Zamawiający**

.....