



URZĄD MORSKI W SZCZECINIE

Pl. Stefana Batorego 4, 70-207 Szczecin

tel.: +48 91 4342474, fax: +48 91 4344656, e-mail: sekretariat@ums.gov.pl

Znak: PO-II-370/ZZP-3/36/17

Szczecin, dnia 11 października 2017 r

ODPOWIEDZI NA PYTANIA

Dniach 21, 22, 28, 29 września 2017 roku wpłynęły do Zamawiającego pytania następującej treści:

Pytanie 1

W ogłoszeniu przetargu na str 3 w poz. II.2.14 w punkcie 7) brakuje numeru przywołanego artykułu tzn. treść tego punktu aktualnie brzmi tak 7) wymagań o których mowa w art.....

Pytanie 2

SIWZ_III_12092017- Opis techniczny:

- 1) 3.4 Czy podłogi „pływające” na pokładzie głównym w pomieszczeniach mieszkalnych, ogólnego użytku, kuchni, korytarzach są wymogiem niezbędnym? Czy dopuszcza się inne rozwiązania w celu zapewnienia odpowiednich poziomów drgań i hałasów oraz odpowiednią przegrodę przeciwpożarową?
- 2) 5.5.1.1. f) Stała instalacja proskowa dla stacji bunkrowania z uwagi na likwidację paliwa gazowego nie będzie wymagana.
- 3) 5.5.1.4. Zainstalowane będą trzy, a nie cztery bloki systemu gaszenia gazem, zgodnie ze opisem poniżej.
- 4) 5.1.1.4. Lokalną stację gaszenia okapu wyciągowego kuchni należy rozumieć jako stałą instalację gaśniczą do gaszenia pożaru wewnątrz kanału wyciągowego z nad pieca kuchennego - wymagana przez przepisy PRS cz. V 2.7.1.1.3. ?
- 5) 5.6. Czy akceptowane będzie zastosowanie recyrkulacji powietrza np. w wysokości do 50% ?
- 6) 6.2.1.5 Czy w przypadku montażu akumulatorów rozruchowych w pomieszczeniu awaryjnego zespołu prądotwórczego jest zasadne by były one dedykowane do pracy w otoczeniu do -25°C? Jest to temperatura określona jako temperatura zewnętrzna w punkcie 4.1.
- 7) 6.2.2.1 i 6.2.2.2 Czy rozdzielnica główna i rozdzielnica awaryjna koniecznie muszą być zamontowane na amortyzatorach? Współczesne konstrukcje rozdzielnic posiadające atesty towarzystw klasyfikacyjnych mogą być montowane bez dodatkowej amortyzacji.
- 8) 6.4.2. Światła nawigacyjne i sygnalizacyjne – proszę o wyjaśnienie jakie światła kryją się pod pojęciem „Światło hydrograficzne”.
- 9) W związku z rozbieżnościami odnośnie wyposażenia GMDSS (patrz poniższy fragment specyfikacji) proszę potwierdzić, że należy przewidzieć wyposażenie GMDSS dla obszaru A2.
„6.5.1. Urządzenia radiokomunikacyjne Przewidziano zestaw urządzeń radiokomunikacyjnych według wymagań GMDSS dla obszaru A2 z duplikacją.
- Radiostacja GMDSS z funkcją SSAS, dla obszaru A3, pełen zestaw z antenami i okablowaniem”.

Strona 1 z 12

Budowa dwóch wielozadaniowych jednostek pływających
Projekt POIS.03.02.00-00-0008/17 współfinansowany przez Unię Europejską ze środków Funduszu Spójności
w ramach Programu Operacyjnego Infrastruktura i Środowisko 2014-2020



Fundusze Europejskie
Infrastruktura i Środowisko



Unia Europejska
Fundusz Spójności



Pytanie 3

SIWZ_III_12092017- Opis techniczny:

- 1) 4.3.1 Kocioł.
W punkcie tym jest opisany kocioł termo-olejowy. Natomiast w punkcie 5.2.2. jest opisana chłodnica skroplin. Rozumiemy, że to przeoczenie i ta chłodnica nie jest rozpatrywana.
- 2) 4.3.2. Instalacja gazów spalinowych.
Jest tam zapis:
""
- system zapewniający ograniczenie emisji NOx (dla silników nieposiadających świadectwa EIAPP).
""
Zapis ten nie precyzuje poziomu czystości pod względem NOx – czy ma to być poziom określony przez IMO Tier III? Prosimy o potwierdzenie.
- 3) 5.3.2. Instalacja rurociągów balastowych.
Ponieważ na statku jest przewidziany żuraw to czy dla zminimalizowania przechyłów jest przewidziany system anty-przechyłowy.
- 4) 6.1.1 Sieci statkowe
Czy Zamawiający dopuszcza możliwość zasilania napięciem 3*690V również innych odbiorów poza głównym napędem statku oraz steru strumieniowego ?.

Pytanie 4

Prosimy o doprecyzowanie opisu dotyczącego parametrów echosond wielowiązkowych.

Pytania:

Czy parametr: min.częstotliwość (170kHz) oznacza, że minimalna częstotliwość oferowanego systemu powinna być nie niższa niż 170kHz ?

Czy parametr: max.częstotliwość (700kHz) oznacza, że maksymalna częstotliwość oferowanego systemu powinna być nie wyższa niż 700kHz ?

Pytanie 5

Prosimy o doprecyzowanie opisu dotyczącego parametrów echosond wielowiązkowych.

Pytanie:

Czy parametr: liczba skokowej zmiany częstotliwości – w czasie rzeczywistym min 200 oznacza , że powinien być wybór co najmniej pomiędzy 200-300-400 kHz ?

Pytanie 6

Prosimy o doprecyzowanie opisu dotyczącego parametrów echosond wielowiązkowych.

Pytanie:

Czy parametr: do 60Hz oznacza, że zaoferowany system może posiadać częstotliwość impulsów 50Hz?



Pytanie 7

Prosimy o doprecyzowanie opisu dotyczącego parametrów echosond wielowiązkowych.

Pytanie:

Czy zamawiający przewiduje możliwość wprowadzenia zmiany zapisu w opisie parametru echosondy wielowiązkowej ? Dotyczy parametru: Min głębokość

Obecny zapis: 0.5m

Zmiana zapisu w opisie parametru na: 1.0m

Pytanie 8

Prosimy o doprecyzowanie opisu dotyczącego parametrów echosond wielowiązkowych.

Pytanie dotyczy parametrów:

- szerokość kąta wiązki w poprzek trasy max 0.4°

- szerokość kąta wiązki wzdłuż trasy max 0.8°

Pytanie:

Czy Zamawiający zaakceptuje odwrotne szerokości wiązek przy jednoczesnej stabilizacji kierunku w czasie rzeczywistym dla wahań poprzecznych, wzdłużnych oraz myśzkowania?

Warunek 0.4 stopnia szerokości wiązki w kierunku poprzecznym oraz 0.8 stopnia w kierunku wzdłużnym zdaniem pytającego wynika z wymogu stabilizacji kierunku wiązek w czasie rzeczywistym jedynie w kierunku roll. W przypadku zastosowania stabilizacji kierunku wiązek w czasie rzeczywistym dla wahań pitch, roll oraz yaw odwrotna szerokość wiązki, tj. w kierunku poprzecznym max 0.8 stopnia a w kierunku wzdłużnym max 0.4 stopnia da identyczny efekt. Ponadto stabilizacja kierunku wiązek we wszystkich kierunkach pozwala na uzyskanie pełnego pokrycia obszaru sondowanego bez konieczności prowadzenia powtórnych pomiarów w miejscach, gdzie wskutek braku stabilizacji pitch oraz yaw wystąpiły obszary z brakiem pokrycia.

Pytanie 9

Prosimy o doprecyzowanie opisu dotyczącego parametrów echosond wielowiązkowych.

Pytanie:

Czy zamawiający w opisie parametru o 'ilości wygenerowanych wiązek na jeden impuls – 1024' określa to jako minimum ilości wiązek ?

Pytanie 10

Prosimy o doprecyzowanie opisu dotyczącego parametrów echosond wielowiązkowych.

Pytanie:

Czy zamawiający faktycznie określił parametr odnośnie wymogu stabilizacji sektora pomiarowego w czasie rzeczywistym jedynie jako Roll ?

Prosimy o weryfikację i potwierdzenie wymagań odnośnie tego parametru w opisie przedmiotu zamówienia.

Stabilizacja kierunku wiązek we wszystkich kierunkach pozwala na uzyskanie pełnego pokrycia obszaru sondowanego bez konieczności prowadzenia powtórnych pomiarów w miejscach, gdzie wskutek braku stabilizacji PITCH oraz YAW wystąpiły obszary z brakiem pokrycia.



Pytanie 11

Prosimy niezależnie od powyższych pytań do obu echosond wielowiązkowych o doprecyzowanie opisu dotyczącego parametrów echosondy wielowiązkowej na roboczej łodzi hydrograficznej.

Pytanie:

Czy zamawiający zaakceptuje zaoferowanie systemu z kątem pokrycia pasa pomiarowego 140 stopni ?.

Pytanie 12

Prosimy niezależnie od powyższych pytań do obu echosond wielowiązkowych o doprecyzowanie opisu dotyczącego parametrów echosondy wielowiązkowej na roboczej łodzi hydrograficznej.

Pytanie:

Czy zamawiający zaakceptuje zaoferowanie systemu z parametrami wiązki pomiarowej $1^\circ \times 1^\circ$ a jednocześnie z pełną stabilizacją kierunku wiązek we wszystkich kierunkach Roll Pitch Yaw w czasie rzeczywistym co pozwala na uzyskanie pełnego pokrycia obszaru sondowanego bez możliwej konieczności prowadzenia powtórnych pomiarów w sytuacji gdy system nie posiada takiej pełnej stabilizacji w czasie rzeczywistym.

Pytanie 13

Prosimy o wyjaśnienie opisu dotyczącego parametrów echosond wielowiązkowych.

Pytanie:

Prosimy o wyjaśnienie powodów określenia parametrów fizycznych elementów jak waga przetworników w przypadku jednostki wielozadaniowej, dla której nie ma ograniczeń tego rodzaju do zastosowania w szczególności, że zamówienie obejmuje proces projektowania i budowy a więc w procesie projektowania wszelkie tego rodzaju parametry są uwzględniane celem wbudowania w konstrukcję jednostki.

Pytanie 14

Prosimy o wyjaśnienie opisu dotyczącego parametrów echosond wielowiązkowych.

Pytanie:

Prosimy o wyjaśnienie powodów określenia parametrów dotyczących temperatury pracy i przechowywania .

Ponieważ jednostka w trakcie realizowania pomiarów hydrograficznych porusza się po wodzie a nie po łodzi więc prosimy o akceptację wspomnianych parametrów jak poniżej:

Temp. pracy: od 0°C do min. $+40^\circ\text{C}$

Temp. przechowywania: od -20°C do min. $+50^\circ\text{C}$.

Pytanie 15

Prosimy o wyjaśnienie dotyczące pojazdu podwodnego ROV.

Pytanie:

Czy zamawiający zaakceptuje 'Wagę' pojazdu ROV w zakresie 60-100kg

Pytanie:

Czy zamawiający zaakceptuje 'Ilość pędników' : 5-8

Pragniemy wskazać, że zadania postawione dla pojazdu ROV są w pełni realizowalne przez pojazd producentów o takich gabarytach z ilością pędników 5.

Pytanie:



Czy zamawiający zaakceptuje kablolinę standardową zamiast kabloliny typu światłowód ?

Pytanie:

Czy określenie 'przewód zdalnego sterowania' oznacza długość kabloliny pojazdu ROV ?

Pytanie 16

Prosimy o wyjaśnienie dotyczące sonaru holowanego sss.

Pytanie:

Czy zapis dotyczący 'rozpiętości kątowej wiązki wertykalnej - 45° - oznacza wymóg aby urządzenie oferowało parametr 'co najmniej – czyli powyżej 45°' ?

Pytanie 17

Pragniemy prosić o wyjaśnienie dotyczące opisu systemu nawigacji podwodnej.

Pytanie:

Opis systemu USBL nie zawiera żadnych informacji o jakimkolwiek wymogu dostarczenia transponderów do współpracy z tym systemem.

Pytanie:

Czy zamawiający wymaga dostarczenia wraz z systemem nawigacji podwodnej jakichkolwiek transponderów ?

Jeżeli tak to ile sztuk , jaki rodzaj, inne przydatne dla wykonawcy parametry takich elementów ?.

Pytanie 18

Pragniemy prosić o wyjaśnienie dotyczące opisu parametrów kompensatora przechyłów dla jednostki roboczej – motorówka hydrograficzna.

Pytanie:

Zwyczajowo funkcjonalność kompensatora przechyłów nie zawiera 'heading-u'.

Prosimy o weryfikację i wyjaśnienie lub modyfikację opisu technicznego w tym zakresie wraz ze wskazaniem w jaki sposób zamawiający oczekuje uzyskania informacji 'heading' na łodzi roboczej – motorówka hydrograficzna ?.

Pytanie 19

Prosimy o wyjaśnienie opisu dotyczącego parametrów echosond wielowiązkowych.

Prosimy o wyjaśnienie powodów określenia parametrów elementów jak maksymalny pobór mocy szczególnie, że wskazane pobory mogą uniemożliwiać realizowanie prawidłowej pracy urządzeń szczególnie gdy nie wskazano czego taki parametr ma dotyczyć.

Prośba o zgodę na takie rozwiązanie systemu hydrograficznego, które będzie zaprojektowane w taki sposób na obu jednostkach aby spełnić wszelkie wymagania zabezpieczenia energetycznego z uwzględnieniem wszystkich potrzeb tym bardziej, że zamówienie obejmuje proces projektowania i budowy a więc w procesie projektowania wszelkie tego rodzaju parametry są uwzględniane celem wbudowania w konstrukcję jednostki.

Pytanie 20

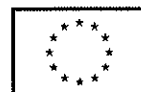
Wykonawca wnosi o wyjaśnienie opisu systemu zarządzania rejestrem, zgodnie z treścią którego:

„ Zainstalowany będzie zarządzania rejestrem wyposażenia , planowaniem serwisu oraz konserwacji, umożliwiający zarządzanie posiadanymi częściami i wymianę danych z Armatorem w sposób on-line . Rejestr będzie posiadał możliwość rejestracji wydarzeń



związanych z wymianą części , konserwacją i utrzymaniem wszystkich urządzeń w ruchu , zgodnie z zaleceniami producentów „

- 1) Czy system ww. zainstalowany na jednostkach ma posiadać automatyczną synchronizację danych z bazą główną/biurową, eliminując przy tym procesie pracę operatora systemu?
- 2) Czy dostęp do ww. systemu na jednostkach jak i w biurze ma być zapewniony również po Wi-Fi?
- 3) Czy ma być zapewniony awaryjny(bezpieczny) dostęp do ww. systemu w lokalizacji innej niż biuro oraz jednostka?
- 4) Czy z systemu może korzystać (jednocześnie) dowolna liczba osób.
- 5) Czy dostęp do systemu może być zrealizowany przy pomocy dowolnych biurowych komputerów, na których nie ma potrzeby instalowania jakiegokolwiek specjalistycznego oprogramowania?
- 6) Czy system ma posiadać opcję dwujęzyczności EN/PL, dowolnie konfigurowalną dla każdego z użytkowników?
- 7) Czy system ma posiadać możliwość nadawania poziomu dostępu/uprawnień dla każdej logującej się osoby?
- 8) Czy system ma posiadać powiadomienia dla każdej logującej się osoby do systemu o, zadaniach do wykonania, oczekujących zamówieniach do potwierdzenia, dokumentach ISM do przeczytania?
- 9) Czy system ma przechowywać szczegółowe dane techniczne o każdym wprowadzonym urządzeniu oraz każdej części zamiennej?
- 10) Czy system ma automatycznie powiadamiać o niskich/przekroczonych stanach magazynowych (alarmy), z uwzględnieniem zaplanowanych i wykonanych prac, w których będą wykorzystywane części zapasowe?
- 11) Czy system ma pozwalać na automatyczne tworzenie zamówień na części zapasowe, których, limity ilościowe zostały przekroczone, oraz zamówienia na serwisy zewnętrzne?
- 12) Czy system ma możliwość przeprowadzenia inwentaryzacji z natury?
- 13) Czy system ma posiadać możliwość załączania załączników, do takich elementów jak: części zamienne, urządzenia, przeglądy, zamówienia, historii raportów z wykonanych prac?
- 14) Czy system, ma pozwalać osobom odpowiedzialnym za dany dział na wydruki planów prac na najbliższy okres?
- 15) Czy system ma wspierać prowadzenie gospodarki: paliwami, środkami sanitarnymi, wodą słodką, ściekami?
- 16) Czy system ma posiadać możliwość aktualizacji liczników pracy urządzeń na statku?
a/ czy system ma posiadać możliwość automatycznej aktualizacji liczników pracy urządzeń na statku?
- 17) Czy system ma wspierać Zarządzanie Bezpieczną Eksploatacją Statków (ISM), w oparciu o zdefiniowane w systemie formularze, procedury?
- 18) Czy system ma wspierać nadzór nad budżetem, przewidzianym w ramach utrzymania jednostki?
- 19) Czy baza danych systemu ma zostać wykonana i uzupełniana już na etapie budowy jednostki.



Pytanie 21

Czy jednostki będą wykorzystywane w celach przemysłowych, handlowych lub dla rybołówstwa?

Pytanie 22

Jaka jest przewidywana roczna liczba godzin pracy statku?

Pytanie 23

Czy można zmienić zapis w pkt. 4.4 podpunkt b) opisu technicznego, że parametry agregatu awaryjnego będą wg wymagań towarzystwa klasyfikacyjnego (zamiast określonych z góry)?

Pytanie 24

Punkt 4.1 opisu technicznego- rezygnacja z paliwa DMB, które nie spełnia wymogów nowoczesnych silników.

Pytanie 25

SIWZ_III_12092017 – Opis Techniczny

2.2. Urządzenie ładunkowe, podnośne

Czy zamiast żurawia teleskopowego można zastosować inny żuraw o porównywalnych parametrach ?

Działając na podstawie art. 38 ust.2 ustawy z dnia 29 stycznia 2004 r. Prawo zamówień publicznych (j. t. Dz. U. z 2017 poz. 1579) Zamawiający, w związku z prośbą o wyjaśnienie treści Specyfikacji Istotnych Warunków Zamówienia obowiązującej w przedmiotowym postępowaniu, wyjaśnia co następuje:

Odpowiedź na pytanie 1

Zamawiający dokonał modyfikacji ogłoszenia w tym zakresie. Treść modyfikacji oraz sprostowanie ogłoszenia zamieszczone są na stronie internetowej Zamawiającego.

Odpowiedź na pytanie 2

- 1) Dopuszcza się inne rozwiązania, zgodne z obowiązującymi przepisami i akceptowane przez uznane towarzystwo klasyfikacyjne i Zamawiającego.
- 2) Należy zastosować rozwiązania zgodne z przepisami i akceptacją uznanego towarzystwa klasyfikacyjnego.
- 3) Zainstalowane będą trzy bloki systemu gaszenia gazem.
- 4) Lokalna stacja gaszenia okapu wyciągowego kuchni powinna być zgodna z obowiązującymi przepisami i akceptacją uznanego towarzystwa klasyfikacyjnego.
- 5) Dopuszcza się inne rozwiązania, zgodne z obowiązującymi przepisami i akceptowane przez uznane towarzystwo klasyfikacyjne i Zamawiającego.

Strona 7 z 12

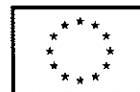
Budowa dwóch wielozadaniowych jednostek pływających
Projekt POIS.03.02.00-00-0008/17 współfinansowany przez Unię Europejską ze środków Funduszu Spójności
w ramach Programu Operacyjnego Infrastruktura i Środowisko 2014-2020



Fundusze Europejskie
Infrastruktura i Środowisko



Unia Europejska
Fundusz Spójności



- 6) Zgodnie z OPZ.
- 7) Ustawienie i montaż zgodnie z obowiązującymi przepisami i akceptowane przez uznane towarzystwo klasyfikacyjne.
- 8) Światło czerwone-białe-czerwone, jak dla statku o ograniczonych zdolnościach manewrowych.
- 9) GMDSS dla obszaru A2.

Odpowiedź na pytanie 3

- 1) Zamawiający wyjaśnia, że chłodnica nie jest rozpatrywana.
- 2) Poziom NOx ma spełniać warunki określone przez IMO Tier III.
- 3) Należy przewidzieć system antyprzechyłowy.
- 4) Zamawiający nie dopuszcza możliwości zasilania napięciem 3*690V innych odbiorów.

Odpowiedź na pytanie 4

Parametr min. częstotliwość (170 kHz) oznacza, że minimalna częstotliwość systemu nie powinna być niższa niż 170 kHz.

Parametr max. częstotliwość (700 kHz) oznacza, że maksymalna częstotliwość systemu nie powinna być wyższa niż 700 kHz.

Odpowiedź na pytanie 5

Zamawiający oczekuje, że dostarczone urządzenie będzie posiadało możliwość pracy na częstotliwościach: 200 kHz, 300 kHz, 400 kHz. Dodatkowe częstotliwości są opcjonalne. Sposób montażu głowicy echosondy powinien zapewniać możliwość podnoszenia w sposób mechaniczny (automatyczny) oraz ręczny (awaryjny) aby podczas innych prac i czynności niż pomiary hydrograficzne, głowica była zabezpieczona wewnątrz studni hydrograficznej. Zamawiający oczekuje, iż system batymetryczny będzie chroniony przed skokami napięcia za pomocą urządzenia typu UPS-online, zapewniający utrzymanie pracy wszystkich urządzeń systemu przez co najmniej 15 minut, oraz posiadający nie mniej niż 30% zapasu mocy, na ewentualną, przyszłą rozbudowę systemu.

Odpowiedź na pytanie 6

Częstotliwość próbkowania echosondy powinna się mieścić w przedziale od 10 Hz do 60 Hz.

Odpowiedź na pytanie 7

Zamawiający określa minimalną głębokość – 1 m.

Odpowiedź na pytanie 8

Zamawiający określa, że szerokość kąta wiązki w poprzek i wzdłuż trasy nie powinna przekraczać 0,8° (dla 400 kHz).



Odpowiedź na pytanie 9

Zamawiający akceptuje dla statku wielozadaniowego, wyposażonego w dwa zestawy odbiorcze dla echosondy wielowiązkowej (dwugłowicowa), aby ilość wygenerowanych wiązek na jeden impuls wynosiła nie mniej niż 1000. Dla roboczej łodzi hydrograficznej akceptuje ilość wygenerowanych wiązek na jeden impuls nie mniej niż 800.

Odpowiedź na pytanie 10

Zamawiający wymaga stabilizacji sektora pomiarowego w czasie rzeczywistym roll i pitch. Echosonda powinna mieć możliwość wprowadzenia informacji z miernika prędkości dźwięku i przygłowicowego miernika prędkości dźwięku, pracujących w zakresie pomiaru prędkości dźwięku w wodzie od 1400 m/s do 1700 m/s.

Odpowiedź na pytanie 11

Tak, zamawiający zaakceptuje takie rozwiązanie na roboczej łodzi hydrograficznej. Kąt pokrycia pasa pomiarowego min. 140°.

Odpowiedź na pytanie 12

Dla roboczej łodzi hydrograficznej zamawiający zaakceptuje urządzenie charakteryzujące się parametrami szerokości kątowej wiązki w poprzek i wzdłuż trasy na poziomie 1° x 1° (dla 400 kHz). Dla roboczej łodzi hydrograficznej, jak i statku wielozadaniowego, wymaga się od Wykonawcy, iż ten zamontuje, uruchomi, wykona kalibrację, testowanie oraz wszelkie inne czynności przewidziane przez producentów dokumentacji technicznej dla każdego elementu systemu, które potwierdzą jego prawidłowe działanie, tj. echosondy wielowiązkowej i jednowiązkowej, zainstalowanym na jednostce satelitarnym systemem pozycyjnym, urządzenie mierzącym kurs rzeczywisty (heading), przygłowicowego miernika rozchodzenia się prędkości dźwięku, sondy SVP/CTD, czujnika ruchu i inercyjnego systemu nawigacyjnego INS, zapewniając spełnienie wymagań stawianych przez IHO S-44 5 edycja dla kategorii specjalnej, zapewniając przy tym obsługę serwisową zintegrowanego systemu hydrograficznego, zsynchronizowanego ze statkową Centralą Zegarową GPS, po zakończeniu okresu gwarancyjnego przez okres min. 5 lat od daty zakończenia gwarancji Wykonawcy. Wykonawca dostarczy dokumentację geodezyjną, zawierającą informacje o rozmieszczeniu wszystkich elementów systemu hydrograficznego na jednostce, dowiązanej do środka ciężkości statku oraz ich kątów montażowych. Dokumentację należy sporządzić po wybudowaniu i wyposażeniu jednostki w sprzęt hydrograficzny i nawigacyjny, przed zwodowaniem jednostki i przy wysuniętej w położenie robocze głowicy echosondy wielowiązkowej.

Odpowiedź na pytanie 13

Brak limitu wagi oscylatorów dla jednostki wielozadaniowej.

Odpowiedź na pytanie 14

Jednostka jest przeznaczona do wykonywania prac na akwenu będącym pod jurysdykcją Urzędu Morskiego w Szczecinie, a wyposażenie ma zapewniać możliwość wykonania pracy i bezpiecznego przechowywania o każdej porze roku. Temperatura pracy od -5°C do +50°C, temperatura przechowywania od -20°C do +50°C.



Odpowiedź na pytanie 15

Zamawiający akceptuje wagę pojazdu podwodnego ROV w zakresie od 30 kg do 100 kg.
Zamawiający zaakceptuje minimum 5 pędników.

Zamawiający akceptuje kablolinę, ponieważ pojazd podwodny nie ma autonomicznego zasilania.

Tak, określenie długość „przewód zdalnego sterowania” oznacza długość kabloliny.

Pojazd podwodny powinien być dostarczony w pojemnikach transportowych przeznaczonych do przechowywania i transportu pojazdu, konsoli sterującej i zasilania. Na pojeździe podwodnym powinna być możliwość montażu dostarczonego transpondera systemu nawigacji podwodnej USBL i kamery akustycznej. Dla Urzędu Morskiego w Gdyni kamera akustyczna 3,0 MHz / 1,8 MHz. Dla Urzędu Morskiego w Szczecinie kamera akustyczna o parametrach: min. częstotliwość (tryb wykrywania)(min. frequency) - 1,1 MHz, maks. częstotliwość (tryb identyfikacji)(maks. frequency) - 1,8 MHz, Pole widzenia (Field of view) - 28°x14°, zasięg pracy (tryb wykrywania)(range) - 35m, zasięg pracy (tryb identyfikacji)(range) - 15m, szerokość wiązki (tryb wykrywania)(beam width) - 0,5°, szerokość wiązki (tryb identyfikacji)(beam width) - 0,3°, ilość wiązek (resolution across track) - 96, maks. głębokość (max. depth) - 200m, waga (weight) - 6 kg, kabel kevlarowy (kevlar cable) - 150m. Na wyposażeniu stanowiska hydrograficznego powinny znajdować się 3 radiotelefony przenośne VHF, do zapewnienia łączności stanowisko hydrograficzne - miejsce obsługi pojazdu podwodnego ROV.

Odpowiedź na pytanie 16

Zamawiający akceptuje rozpiętość kątową wiązki wertykalną nie mniej niż 45°.

Odpowiedź na pytanie 17

Zamawiający wymaga dostarczenia systemu nawigacji podwodnej z dwoma kompatybilnymi transponderami. Jeden, o rozpiętości sektora nie mniejszym niż $\pm 45^\circ$, zapewniający pozycjonowanie sonaru holowanego za statkiem do 400m. Drugi transponder półsferyczny ($\pm 90^\circ$) zapewniający montaż i prowadzenie nawigacji na dostarczonym pojeździe ROV. Wykonawca powinien dostarczyć pojemnik lub pojemniki transportowe na transpondery.

Odpowiedź na pytanie 18

Zamawiający oczekuje, iż niezależnie od wymogów dla kompensatora przechyłów, parametr heading zostanie dostarczony przez system pozycyjny DGPS/RTK. Radiomodem zewnętrzny dla odbioru poprawek RTK, wraz z systemem antenowym, powinien pracować w zakresie UHF 403 MHz do 473 MHz. Radiomodem zewnętrzny musi obsługiwać protokoły transmisji: SATEL, PCC, Trimtalk. Radiomodem zewnętrzny musi mieć możliwość odbioru danych w formacie RTCM 2.x, 3.x, CMR, CMR+, CMRx. Odbiornik systemu pozycyjnego DGPS/RTK powinien posiadać także port ethernet.

Zamawiający wymaga dostarczenia do roboczej łodzi hydrograficznej stacji komputerowej, aktualnie dostępnej na rynku dedykowanej przez producenta systemu batymetrycznego. Stacja komputerowa posiada monitory matowe: dla sternika o przekątnej 15-18 cali, dla operatora/hydrografa o przekątnej minimum 25 cali. Monitory powinny posiadać możliwość regulacji kątów w dwóch osiach. Na roboczej łodzi hydrograficznej wymagane jest oprogramowanie do pozyskiwania i walidacji danych pomiarowych, takie samo jak dla jednostki wielozadaniowej (dwa klucze na cały zestaw: statek i łódź hydrograficzna). Licencje programowe dla jednostki wielozadaniowej i roboczej łodzi hydrograficznej wymagane są na czas nieokreślony z aktualizacją na najbliższe dwa lata.



Odpowiedź na pytanie 19

Zamawiający rezygnuje z parametru narzucającego "Maksymalny pobór mocy - 50W" dotyczący echosondy wielowiązkowej. Zamawiający zakłada, że Wykonawca zaprojektuje instalację elektryczną spełniającą wszystkie wymogi dla tego typu urządzeń.

Odpowiedź na pytanie 20

- 1) Tak. System powinien zapewnić możliwość wymiany danych między bazami (biurowa, statkowa) w jak najkrótszym czasie. Proces synchronizacji powinien zapewnić możliwość całkowitego wyeliminowania udziału użytkownika przy wymianie danych.
- 2) Tak. Możliwość logowania się do systemu powinna być zapewniona po sieci LAN jak i Wi-Fi.
- 3) Tak. W szczególnych przypadkach dostęp do biurowej bazy systemu powinien być zapewniony również spoza lokalizacji standardowej (statek, biuro).
- 4) Tak. Logowanie się do systemu nie powinno być ograniczone ze względu na ilość osób.
- 5) Tak. System powinien być tak zaprojektowany by nie było konieczności instalowania na komputerach końcowych jakiegokolwiek dodatkowego oprogramowania. Ma to wyeliminować konieczność zakupu nowych (mocniejszych) komputerów specjalnie pod potrzeby systemu.
- 6) Tak. Przełączanie powinno być zapewnione w trakcie pracy systemu (bez potrzeby zamykania i powtórznego otwierania systemu).
- 7) Tak. Jest to podstawowa funkcjonalność, którą musi posiadać system. Różne osoby logujące się do systemu powinny posiadać różne poziomy uprawnień.
- 8) Tak. System powinien zminimalizować konieczność przeszukiwania systemu w celu znalezienia prac do wykonania czy powiadomień dla danej osoby. W momencie zalogowania użytkownik powinien wiedzieć czy ma jakieś zadania do wykonania.
- 9) Tak. Jest to podstawowa funkcjonalność, którą musi posiadać system. System musi zapewnić łatwy dostęp do wszystkich podstawowych informacji o każdym urządzeniu np.: (typ, nr seryjny, producent, itp.).
- 10) Tak. System powinien automatyzować w możliwie maksymalnym stopniu pracę operatora. Powinien przewidywać (planować), zapotrzebowanie na dane części zapasowe jeśli ich ilości w określonym czasie zostaną zmniejszone.
- 11) Tak. System powinien automatyzować w możliwie maksymalnym stopniu pracę operatora. Powinna być możliwość automatycznego zamówienia części które system wskazał jako części, których w najbliższym czasie zabraknie. Powinna być możliwość ostatecznej edycji takiego zamówienia.
- 12) Tak. System powinien zapewnić możliwość wydrukowania wszystkich części z określonego magazynu z aktualnymi stanami magazynowymi, jak i szybką aktualizację ich ilości w systemie.
- 13) Tak. Jest to podstawowa funkcjonalność, którą musi posiadać system. Możliwość podłączania załączników jest kluczowa.
- 14) Tak. Jest to podstawowa funkcjonalność, którą musi posiadać system. System powinien zapewnić osobom odpowiedzialnym na przygotowanie i wydruk listy prac do wykonania na zadany okres czasu dla osób odpowiedzialnych za dane prace. Np.: wszystkie prace dla elektryka na najbliższe dwa tygodnie.
- 15) Tak. System powinien prezentować w przejrzystej formie informacje o powyżej wymienionych mediach. Pozwoli to na szybkie przekazywanie informacji jakie są aktualne stany mediów.

Strona 11 z 12



- 16) Tak. System musi posiadać możliwość zbierania danych o aktualnych stanach godzinowych urządzeń posiadających liczniki. W sytuacji gdy istnieją techniczne możliwości automatycznego pobierania stanów licznikowych system powinien to umożliwić.
- 17) Tak. System powinien posiadać opcje umożliwiającą wypełnianie zdefiniowanych formularzy ISM. Formularze raz zdefiniowane w systemie powinny usprawnić prace operatorowi: likwidacja procesu skanowania dokumentów i wysyłania mailem ze statku do biura (i odwrotnie). Funkcja formularzy powinna przyspieszyć sam proces wypełniania tradycyjnych formularzy jak i powinna zapewnić dostęp do wypełnionego formularza innej osobie korzystającej z systemu.
- 18) Tak. System powinien mieć możliwość zdefiniowania określonych grup budżetowych, które będą przyporządkowane, realizowanym zamówieniom. System powinien uniemożliwić przekroczenie ustalonego progu finansowego.
- 19) Tak. Baza danych systemu powinna powstawać na etapie budowy jednostki

Odpowiedź na pytanie 21

Zamawiający wyjaśnia iż jednostki nie będą wykorzystywane w celach przemysłowych, handlowych lub dla rybołówstwa.

Odpowiedź na pytanie 22

Zamawiający wyjaśnia, iż statek w ciągu roku przepracuje co najmniej 3000 godzin.

Odpowiedź na pytanie 23

Zamawiający akceptuje zaproponowane zmiany.

Odpowiedź na pytanie 24

Zamawiający akceptuje zaproponowane zmiany.

Odpowiedź na pytanie 25

Zamawiający nie akceptuje zaproponowanego rozwiązania.

**z up. Dyrektora Urzędu Morskiego
w Szczecinie**

Zenon Kozłowski
Z-ca Dyrektora ds. Oznakowania Nawigacyjnego

