

Numer ogłoszenia: 259609 - 2014; data zamieszczenia: 16.12.2014**OGŁOSZENIE O ZMIANIE OGŁOSZENIA**

Ogłoszenie dotyczy: Ogłoszenia o zamówieniu.

Informacje o zmienianym ogłoszeniu: 406632 - 2014 data 11.12.2014 r.

SEKCJA I: ZAMAWIAJĄCY

Przedsiębiorstwo Wodno-Kanalizacyjne "EKO-SKAWA" sp. z o. o., ul. 3 Maja 40a, 34-220 Maków Podhalański, woj. małopolskie, tel. 033 8770045, fax. 033 8770045.

SEKCJA II: ZMIANY W OGŁOSZENIU**II.1) Tekst, który należy zmienić:**

Miejsce, w którym znajduje się zmieniany tekst: II.1.4).

W ogłoszeniu jest: 1.Szczegółowy opis przedmiotu zamówienia. Poniżej wymieniono parametry techniczne i wyposażenie, jakie musi co najmniej posiadać przenośny zestaw do monitoringu - inspekcji sieci kanalizacyjnej. 2.Zakres dostawy obejmuje: 1)Przedmiotem zamówienia jest dostawa fabrycznie nowego przenośnego zestawu do inspekcji rurociągów wod. - kan. z osprzętem, wraz ze szkoleniem personelu Zamawiającego w zakresie obsługi oferowanego systemu.2)Oferowany system ma umożliwiać, z poziomu terenu, dokonywanie inspekcji kanałów w zakresie średnic DN 100 - 600 mm. System winien umożliwiać wykrywanie istniejących uszkodzeń, nieprawidłowości montażu itp. oraz informować o ich lokalizacji z dokładnością +/- 0,1 m. System powinien również dokonywać pomiaru spadku z dokładnością +/- 0,1 % oraz tworzyć profil spadku obrazujący rzeczywisty spadek rurociągu.3) Zestaw do inspekcji rur winien obejmować: 3.1.Wózek samojezdny - 1 szt. 3.2.Głowicę kamery inspekcyjnej do wózka samojezdnego - 1 szt.3.3.Bęben kablowy wraz z kablem - 1 szt.3.4.Jednostka centralna - system sterowania wraz z monitorem i systemem rejestracji obrazu - 1 komplet.3.5. Oprogramowanie inspekcyjne biurowe - 1 komplet. 3.6. Agregat prądotwórczy - 1 szt.3.7. Zestaw narzędzi podręcznych do prawidłowej eksploatacji urządzenia - 1 komplet.3.8.Wyczerpującą instrukcję obsługi w języku polskim - 1 szt. 4)Minimalne wymagania dotyczące zestawu do inspekcji rur i kanałów: 4.1. Wózek samojezdny: 4.1.1. Zastosowanie do inspekcji kanałów w średnicach DN 150 mm do DN 600 mm z pantografem. 4.1.2. Pantograf centrujący elektrycznie podnoszony dla kanałów o średnicy do DN600.4.1.3. Wymiary umożliwiające wprowadzenie wózka z głowicą do kanału DN160 przez studnie DN3154.1.4. Napęd wózka na cztery koła z funkcją skrętną (pravo;lewo), 4.1.5. Rozwiązanie umożliwiające swobodny przejazd wózka przez wystające łączenia rur lub spaw (np. spód korpusu wózka samojezdnego wyprofilowany w kształcie łuku, dodatkowa para kół)4.1.6. Wózek napędzany za pomocą dwóch silników, każdy o mocy minimum 30 Wat (napęd niezależny w dwie strony)4.1.7. Komplet kół i dystansów umożliwiający inspekcję kanałów od DN150mm do DN600mm 4.1.8. Komplet kół na śliskie powierzchnie dla kanałów o średnicy DN 150 - DN 200. 4.1.9. Wózek wykonany z materiałów nierdzewnych, przystosowany do pracy pod wodą, 4.1.10.Wodoszczelność 1 bar, kontrola szczelności, kontrolka ciśnienia wewnętrznego wyświetlana na monitorze jednostki centralnej, 4.1.11.Wózek wyposażony w funkcję anty wywrotową - wbudowany czujnik pochylenia osi poziomej, 4.1.12.Wbudowany sensor pomiaru spadków (inklinometr) z dokładnością co najmniej +/- 0,1 %. 4.1.13.Wbudowany nadajnik lokalizacyjny wózka, 4.1.14.Wózek i głowica wypełniana powietrzem,tlenem,azotem 4.1.15.Opuszczanie wózka do studni za pomocą kabla zasilającego, bez pomocy linki, w sposób umożliwiający zabezpieczenie głowicy podczas wprowadzania 4.1.16.Regulacja płynności jazdy wózka, funkcja tempomatu oraz funkcja - jedź do pozycji poprzez określenie dystansu do przejechania, 4.2.Głowica kamery inspekcyjnej: 4.2.1. Kamera kolorowa cyfrowa o rozdzielczości

min. 350 linii, czułość kamery min. 0,5 LUX, obiektyw 3 mm, ZOOM optyczny min. 5x 4.2.2. Zastosowanie do inspekcji kanałów w średnicach DN 150 mm do DN 400 mm oraz przy pomocy pantografu do DN 600. 4.2.3. Oświetlenie podstawowe - głowica z oświetlaczem typu LED - z nie mniej niż 10 diod, z płynną regulacją natężenia z pulpitu operatora. 4.2.4. Dodatkowe światła halogenowe, umożliwiające inspekcje w kanałach DN400 - DN600, płynna regulacja natężenia z pulpitu operatora. 4.2.5. Kamera umożliwiająca inspekcję poprzez studnie rewizyjne 315 mm. 4.2.6. Kamera posiadająca funkcję automatycznego zerowania głowicy - poziomowanie głowicy, 4.2.7. Złącze kamery skręcane - wodoszczelne, zabezpieczone sprężyną uniemożliwiające załamanie kabla przy dławiku. 4.2.8. Wodoszczelność min.1 bar, kontrola ciśnienia wewnętrznego na monitorze jednostki centralnej, 4.2.9. Rotacja głowicy w poziomie 360° bez ograniczeń. 4.2.10. Wychylenie (TILT) głowicy w pionie 270° (+;- 1350). 4.2.11. Głowica wykonana z materiałów nierdzewnych, przystosowana do pracy pod wodą. 4.3. Bęben kablony wraz z kablem: 4.3.1. Elektryczny bęben kablony, automatycznie kontroluje proces odwijania i zwijania kabla 4.3.2. Kabel o długości minimum 200 metrów 4.3.3. Kabel sześćożyłowy zsynchronizowany z jazdą wózka samojezdnego przód-tył, 4.3.4. Licznik pomiaru pozycji wózka w kanale, 4.3.5. Kabel samo układający się na bębnie podczas wycofywania kamery z kanału 4.3.6. Automatyczny naciąg kabla - zapewniający odpowiedni naciąg-luz bez potrzeby ingerencji operatora 4.3.7. Kabel odporny na rozciągania z włókna sztucznego np. Kevlar lub równoważny. 4.3.8. Zdalne sterowanie wózkiem samojezdnym przód-tył, lewo-prawo, przycisk odpowiedzialny za zwijanie kabla, przycisk awaryjny STOP. 4.3.9. Rolka zabezpieczająca kabel w kinocie - możliwość opuszczania wyciągu do 5,5 m 4.3.10. Rolka nastudzienna do zabezpieczania kabla. 4.4. System sterowania - Jednostka centralna: 4.4.1. Wielofunkcyjne sterowanie cyfrowe, pełna kontrola parametrów urządzeń. 4.4.2. Kompatybilność jednostki centralnej z innymi kamerami lub wózkami. 4.4.3. Monitor antyrefleksyjny z dobrą widocznością w świetle dziennym minimum 12cali, kolorowy monitor LCD-TFT, 4.4.4. Źródło zasilania AC100-240V, max 100W, 4.4.5. Nieograniczony czas pracy przy podłączeniu do źródła zasilania, 4.4.6. Ładowanie wbudowanego akumulatora po podłączeniu jednostki do gniazdka lub agregatu 4.4.7. Procesor minimum: 2 rdzeniowy, częstotliwość taktowania min 3,0 GHz, pamięć cache 3MB 4.4.8. Dysk twardy minimum 200GB SSD, minimum dwa porty USB 3.0, minimum 32GB USB Pendrive 4.4.9. Wideo i foto format przynajmniej MPEG2;MPEG4;JPEG 4.4.10. Kompatybilna z innymi kablami (np. do kamery wpychanej), głowicami i bębnami kablowymi. 4.4.11. Sterowanie za pomocą joysticka głowicą, wózkiem samojezdnym 4.4.12. Nakładanie tekstu - podczas nagrywania lub podczas obróbki w biurze 4.4.13. Wykonywania inspekcji na podstawie norm europejskich, w tym polskiej PN-EN 13508-2 oraz zdarzeń zaobserwowanych podczas inspekcji 4.4.14. Nanoszenia do jednostki centralnej map GIS, map w formacie JPEG, PNG 4.4.15. Generowania obiektów w 3D, generowanie widoku kanału poddawanego inspekcji w 3D w czasie rzeczywistym 4.4.16. Nanoszenie linii pomiarowych, możliwość pomiarowania dla dokładnego położenia studni na projekcie, możliwość usuwania i dodawania zdarzeń zaobserwowanych w dowolnym momencie inspekcji, możliwość tworzenia studni, obiektów drenażowych, 4.4.17. Edycji danych studni, edycja zdarzeń zaobserwowanych podczas inspekcji - edycja przebiegu kanału w 3D 4.4.18. Możliwość łączenia i rozłączania odcinków kanalizacji, studni i obiektów drenażowych 4.4.19. Możliwość planowania renowacji kanałów poddanych inspekcji wizualne 4.4.20. Mierzenie kąta oraz średnicy kolanek; łuków zaobserwowanych podczas inspekcji (odzwierciedlone w widoku 3D w czasie rzeczywistym) 4.4.21. Wizualne oraz automatyczne mierzenie kąta wpięcia oraz średnicy przyłączy; przykanalików; trójników podłączonych do kanału poddawanego inspekcji (odzwierciedlone w widoku 3D w czasie rzeczywistym) 4.4.22. Automatyczne mierzenie przepustowości; braku przepustowości kanału (np. przez wystające korzenie), pomiar długości pęknięć w kanale 4.4.23. Funkcje wyświetlane na ekranie: autopauza, prędkość jazdy wózka, poziom szczelności wózka samojezdnego, kąt przechylenia wózka na boki, włącznik-wyłącznik zasilania wózka samojezdnego, włącznik-wyłącznik nadajnika lokalizacji, licznik metrów, 4.4.24. Ekran dotykowy pozwalający na pełną obsługę urządzenia, 4.4.25. Możliwość podłączenia klawiatury i myszki pod wejście USB, 4.4.26. Zapis inspekcji na dysku twardym oraz Pendrive. 4.4.27. Program do obsługi kamery w wersji polskojęzycznej. 4.5. Oprogramowanie inspekcyjne biurowe: 4.5.1 Program do obsługi kamery w wersji polskojęzycznej (polskie znaki diakrytyczne) do zainstalowania na komputerach w biurze wraz

z bezpłatną aktualizacją programu. 4.5.2 Łatwa obsługa programu - przejrzysty i przyjazny interfejs dla użytkownika. 4.5.3 Pełny raport pionspekcyjny, film, wykres spadków, dane o zagłębieniu, raport danych, wydruki, schemat odcinka, informacje ogólne o inspekcji. 4.5.4 Program umożliwiający bezpośredni eksport inspekcji na nośniki USB lub CD;DVD. 4.5.5 Kalibracja kamery z poziomu oprogramowania. 4.5.6 Kalibracja inklinacji wózka kamery z poziomu oprogramowania 4.6. Przenośny agregat prądowłórczy z inwerterem do zasilania zestawu do monitoringu sieci. 4.6.1. Agregat jednofazowy o mocy min. 1600 Wat, 4.6.2. Waga maksymalna 22 kg, kompaktowa, walizkowa obudowa umożliwiająca łatwe przenoszenie, 4.6.3. Wyposażony w inwerterową prądnicę, przy pomocy, której otrzymywany jest prąd bardzo dobrej jakości umożliwiający bezproblemowe zasilanie elektronicznego urządzenia tj. zestaw do monitoringu sieci, 4.7. Dodatkowe Parametry Innowacyjne, które nie są obowiązkowe, ale Wykonawca uzyskuje za nie punkty zgodnie z kryteriami oceny ofert, opisane w pkt. 19 IDW 4.7.1. Wbudowany w głowicę laser do pomiaru średnicy nominalnej kanału poddawanego inspekcji w średnicach DN150-DN400 (PI1), 4.7.2. Wbudowany w jednostkę centralną akumulator litowo-jonowy pozwalający na niezależną pracę bez konieczności podłączania pod źródło zasilania na 2-3 godzin (PI2), 4.7.3. Kolorowa kamera wsteczna wbudowana w korpus wózka (PI3). 5) W cenę dostawy kamery należy wliczyć: 5.1. Dostawę zestawu do monitoringu o parametrach określonych w pkt. 4 do siedziby Zamawiającego. 5.2. Dla głowicy i wózka wykonać trwałe opakowania umożliwiające ich bezpieczny transport. 5.3. Wykonawca w okresie gwarancji zobowiązuje się, że reakcja serwisu dotycząca przyjazdu do zamawiającego w celu przekazania urządzenia do naprawy będzie wynosić maksymalnie 3 dni. 5.4. W okresie trwania gwarancji, w przypadku braku możliwości szybkiej naprawy (powyżej 14 dni), Wykonawca zobowiązuje się do dostarczenia nieodpłatnie zastępczego zestawu inspekcyjnego. 5.5. W czasie obowiązywania gwarancji naprawy gwarancyjne wykonywane będą nieodpłatnie. 5.6. Wykonawca zapewni serwis gwarancyjny i pogwarancyjny na terenie Polski. 5.7. Wykonawca na własny koszt zapewni szkolenie personelu Zamawiającego w zakresie obsługi oferowanego systemu do inspekcji rur kanalizacyjnych, min. 16 godzin w siedzibie Zamawiającego lub innym uzgodnionym z Zamawiającym miejscu. 5.8. Szkolenie podstawowe dla pracowników wytypowanych przez Zamawiającego bezpośrednio po dostarczeniu systemu do monitoringu rur kanalizacyjnych (Wykonawca wystawi zaświadczenia - certyfikaty, że przeszkoleni pracownicy posiadają wystarczającą wiedzę do obsługi oferowanego systemu do inspekcji rur kanalizacyjnych). 5.9. Szkolenie powinno składać się z dwóch części: teoretycznej z zakresu obsługi oraz praktycznej polegającej na dokonaniu inspekcji wybranego odcinka kanalizacji. 3. Minimalny okres gwarancji jakości na zestaw do inspekcji rur i kanałów wynosi 24 miesiące. Wykonawca zapewni serwis gwarancyjny i pogwarancyjny..

W ogłoszeniu powinno być: 1. Szczegółowy opis przedmiotu zamówienia. Poniżej wymieniono parametry techniczne i wyposażenie, jakie musi co najmniej posiadać przenośny zestaw do monitoringu (inspekcji) sieci kanalizacyjnej. 2. Zakres dostawy obejmuje: 1) Przedmiotem zamówienia jest dostawa fabrycznie nowego przenośnego zestawu do inspekcji rurociągów wod. - kan. z osprzętem, wraz ze szkoleniem personelu Zamawiającego w zakresie obsługi oferowanego systemu. 2) Oferowany system ma umożliwiać, z poziomu terenu, dokonywanie inspekcji kanałów w zakresie średnic DN 150 - 600 mm. System winien umożliwiać wykrywanie istniejących uszkodzeń, nieprawidłowości montażu itp. oraz informować o ich lokalizacji z dokładnością +/- 0,1 m. System powinien również dokonywać pomiaru spadku z dokładnością +/- 0,1 % oraz tworzyć profil spadku obrazujący rzeczywisty spadek rurociągu. 3) Zestaw do inspekcji rur winien obejmować: 3.1. Wózek samojezdny - 1 szt. 3.2. Głowicę kamery inspekcyjnej do wózka samojezdnego - 1 szt. 3.3. Bęben kablówy wraz z kablem - 1 szt. 3.4. Jednostka centralna - system sterowania wraz z monitorem i systemem rejestracji obrazu - 1 komplet. 3.5. Oprogramowanie inspekcyjne biurowe - 1 komplet. 3.6. Agregat prądowłórczy - 1 szt. 3.7. Zestaw narzędzi podręcznych do prawidłowej eksploatacji urządzenia - 1 komplet. 3.8. Wyczerpującą instrukcję obsługi w języku polskim - 1 szt. 4) Minimalne wymagania dotyczące zestawu do inspekcji rur i kanałów: 4.1. Wózek samojezdny: 4.1.1. Zastosowanie do inspekcji kanałów w średnicach DN 150 mm do DN 600 mm z pantografem. 4.1.2. Pantograf centrujący elektrycznie podnoszony dla kanałów o średnicy do DN600. 4.1.3. Wymiary umożliwiające wprowadzenie wózka z głowicą do kanału DN160 przez studnie

DN315 4.1.4. Napęd wózka na cztery koła z funkcją skrętną (prawo, lewo), 4.1.5. Rozwiązanie umożliwiające swobodny przejazd wózka przez wystające łączenia rur lub spaw (np. spód korpusu wózka samojezdnego wyprofilowany w kształcie łuku, dodatkowa para kół) 4.1.6. Wózek napędzany za pomocą dwóch silników, każdy o mocy minimum 30 Wat (napęd niezależny w dwie strony) 4.1.7. Komplet kół i dystansów umożliwiający inspekcję kanałów od DN150mm do DN600mm 4.1.8. Komplet kół na śliskie powierzchnie dla kanałów o średnicy DN 150 - DN 200. 4.1.9. Wózek wykonany z materiałów nierdzewnych, przystosowany do pracy pod wodą, 4.1.10. Wodoszczelność 1 bar, kontrola szczelności, kontrolka ciśnienia wewnętrznego wyświetlana na monitorze jednostki centralnej, 4.1.11. Wózek wyposażony w funkcję anty wywrotową - wbudowany czujnik pochylenia osi poziomej, 4.1.12. Wbudowany sensor pomiaru spadków (inklinometr) z dokładnością co najmniej +/- 0,1 %. 4.1.13. Wbudowany nadajnik lokalizacyjny wózka, 4.1.14. Wózek i głowica wypełniana powietrzem, tlenem, azotem 4.1.15. Opuszczanie wózka do studni za pomocą kabla zasilającego, bez pomocy linki, w sposób umożliwiający zabezpieczenie głowicy podczas wprowadzania 4.1.16. Regulacja płynności jazdy wózka, funkcja tempomatu oraz funkcja -jedź do pozycji- poprzez określenie dystansu do przejechania, 4.2. Głowica kamery inspekcyjnej: 4.2.1. Kamera kolorowa cyfrowa o rozdzielczości min. 350 linii, czułość kamery min. 0,5 LUX, obiektyw 3 mm, ZOOM optyczny min. 5x 4.2.2. Zastosowanie do inspekcji kanałów w średnicach DN 150 mm do DN 400 mm oraz przy pomocy pantografu do DN 600. 4.2.3. Oświetlenie podstawowe - głowica z oświetlaczem typu LED - z nie mniej niż 10 diod, z płynną regulacją natężenia z pulpitu operatora. 4.2.4. Dodatkowe światła halogenowe, umożliwiające inspekcje w kanałach DN400 - DN600, płynna regulacja natężenia z pulpitu operatora. 4.2.5. Kamera umożliwiająca inspekcję poprzez studnie rewizyjne 315 mm. 4.2.6. Kamera posiadająca funkcję automatycznego zerowania głowicy - poziomowanie głowicy, 4.2.7. Złącze kamery skręcane - wodoszczelne, zabezpieczone sprężyną uniemożliwiające załamanie kabla przy dławiku. 4.2.8. Wodoszczelność min.1 bar, kontrola ciśnienia wewnętrznego na monitorze jednostki centralnej, 4.2.9. Rotacja głowicy w poziomie 360° bez ograniczeń. 4.2.10. Wychylenie (TILT) głowicy w pionie 270° (+/- 1350). 4.2.11. Głowica wykonana z materiałów nierdzewnych, przystosowana do pracy pod wodą. 4.3. Bęben kablówy wraz z kablem: 4.3.1. Elektryczny bęben kablówy, automatycznie kontroluje proces odwijania i zwijania kabla 4.3.2. Kabel o długości minimum 200 metrów 4.3.3. Kabel sześćżyłowy zsynchronizowany z jazdą wózka samojezdnego przód, tył, 4.3.4. Licznik pomiaru pozycji wózka w kanale, 4.3.5. Kabel samo układający się na bębnie podczas wycofywania kamery z kanału 4.3.6. Automatyczny naciąg kabla - zapewniający odpowiedni naciąg-luz bez potrzeby ingerencji operatora 4.3.7. Kabel odporny na rozciągania z włókna sztucznego np. Kevlar lub równoważny. 4.3.8. Zdalne sterowanie wózkiem samojezdnym przód-tył, lewo-prawo, przycisk odpowiedzialny za zwijanie kabla, przycisk awaryjny STOP. 4.3.9. Rolka zabezpieczająca kabel w kiniecie - możliwość opuszczania wyciągu do 5,5 m 4.3.10. Rolka nastudzienna do zabezpieczania kabla. 4.4. System sterowania - Jednostka centralna: 4.4.1. Wielofunkcyjne sterowanie cyfrowe, pełna kontrola parametrów urządzeń. 4.4.2. Kompatybilność jednostki centralnej z innymi kamerami lub wózkami. 4.4.3. Monitor antyrefleksyjny z dobrą widocznością w świetle dziennym minimum 12cali, kolorowy monitor LCD-TFT, 4.4.4. Źródło zasilania AC100-240V, max 100W, 4.4.5. Nieograniczony czas pracy przy podłączeniu do źródła zasilania, 4.4.6. Ładowanie wbudowanego akumulatora po podłączeniu jednostki do gniazdka lub agregatu 4.4.7. Procesor minimum: 2 rdzeniowy, częstotliwość taktowania min 3,0 GHz, pamięć cache 3MB 4.4.8. Dysk twardy minimum 200GB SSD, minimum dwa porty USB 3.0, minimum 32GB USB Pendrive 4.4.9. Wideo i foto format przynajmniej MPEG2, MPEG4, JPEG 4.4.10. Kompatybilna z innymi kablami (np. do kamery wpychanej), głowicami i bębnami kablówymi. 4.4.11. Sterowanie za pomocą joysticka głowicą, wózkiem samojezdnym 4.4.12. Nakładanie tekstu - podczas nagrywania lub podczas obróbki w biurze 4.4.13. Wykonywania inspekcji na podstawie norm europejskich, w tym polskiej PN-EN 13508-2 oraz zdarzeń zaobserwowanych podczas inspekcji 4.4.14. Eksport danych inspekcyjnych z jednostki centralnej do map GIS 4.4.15. Nanoszenie linii pomiarowych, możliwość pomiarowania dla dokładnego położenia studni na projekcie, możliwość usuwania i dodawania zdarzeń zaobserwowanych w dowolnym momencie inspekcji, możliwość tworzenia studni, obiektów drenażowych, 4.4.16. Edycji danych studni, edycja zdarzeń zaobserwowanych podczas inspekcji - edycja przebiegu kanału w 3D

4.4.17. Możliwość łączenia i rozłączania odcinków kanalizacji, studni i obiektów drenażowych 4.4.18. Możliwość planowania renowacji kanałów poddanych inspekcji wizualne 4.4.19. Mierzenie kąta oraz średnicy kolanek, łuków zaobserwowanych podczas inspekcji (odzwierciedlone w widoku 3D w czasie rzeczywistym) 4.4.20. Wizualne oraz automatyczne mierzenie kąta wpięcia oraz średnicy przyłączy, przykanalików, trójników podłączonych do kanału poddawanego inspekcji (odzwierciedlone w widoku 3D w czasie rzeczywistym) 4.4.21. Automatyczne mierzenie przepustowości, braku przepustowości kanału (np. przez wystające korzenie), pomiar długości pęknięć w kanale 4.4.22. Funkcje wyświetlane na ekranie: autopauza, prędkość jazdy wózka, poziom szczelności wózka samojezdnego, kąt przechylenia wózka na boki, włącznik-wyłącznik zasilania wózka samojezdnego, włącznik-wyłącznik nadajnika lokalizacji, licznik metrów, 4.4.23. Ekran dotykowy pozwalający na pełną obsługę urządzenia, 4.4.24. Możliwość podłączenia klawiatury i myszki pod wejście USB, 4.4.25. Zapis inspekcji na dysku twardym oraz Pendrive. 4.4.26. Program do obsługi kamery w wersji polskojęzycznej. 4.5. Oprogramowanie inspekcyjne biurowe: 4.5.1 Program do obsługi kamery w wersji polskojęzycznej (polskie znaki diakrytyczne) do zainstalowania na komputerach w biurze wraz z bezpłatną aktualizacją programu. 4.5.2 Łatwa obsługa programu - przejrzysty i przyjazny interfejs dla użytkownika. 4.5.3 Pełny raport poinspekcyjny, film, wykres spadków, dane o zagłębieniu, raport danych, wydruki, schemat odcinka, informacje ogólne o inspekcji. 4.5.4 Program umożliwiający bezpośredni eksport inspekcji na nośniki USB lub CD,DVD. 4.5.5 Kalibracja kamery z poziomu oprogramowania. 4.5.6 Kalibracja inklinacji wózka kamery z poziomu oprogramowania 4.6. Przenośny agregat prądowórczy z inwerterem do zasilania zestawu do monitoringu sieci. 4.6.1. Agregat jednofazowy o mocy min. 1600 Wat, 4.6.2. Waga maksymalna 22 kg, kompaktowa, walizkowa obudowa umożliwiająca łatwe przenoszenie, 4.6.3. Wyposażony w inwerterową prądnicę, przy pomocy, której otrzymywany jest prąd bardzo dobrej jakości umożliwiający bezproblemowe zasilanie elektronicznego urządzenia tj. zestaw do monitoringu sieci, 4.7. Dodatkowe Parametry Innowacyjne, które nie są obowiązkowe, ale Wykonawca uzyskuje za nie punkty zgodnie z kryteriami oceny ofert, opisane w pkt. 19 IDW 4.7.1. Wbudowany w głowicę laser do pomiaru średnicy nominalnej kanału poddawanego inspekcji w średnicach DN150-DN400 (PI1), 4.7.2. Wbudowany w jednostkę centralną akumulator litowo-jonowy pozwalający na niezależną pracę bez konieczności podłączania pod źródło zasilania na 2-3 godzin (PI2), 4.7.3. Kolorowa kamera wsteczna wbudowana w korpus wózka (PI3). 5) W cenę dostawy kamery należy wliczyć: 5.1. Dostawę zestawu do monitoringu o parametrach określonych w pkt. 4 do siedziby Zamawiającego. 5.2. Dla głowicy i wózka wykonać trwałe opakowania umożliwiające ich bezpieczny transport. 5.3. Wykonawca w okresie gwarancji zobowiązuje się, że reakcja serwisu dotycząca przyjazdu do zamawiającego w celu przekazania urządzenia do naprawy będzie wynosić maksymalnie 3 dni. 5.4. W okresie trwania gwarancji, w przypadku braku możliwości szybkiej naprawy (powyżej 14 dni), Wykonawca zobowiązuje się do dostarczenia nieodpłatnie zastępczego zestawu inspekcyjnego. 5.5. W czasie obowiązywania gwarancji naprawy gwarancyjne wykonywane będą nieodpłatnie. 5.6. Wykonawca zapewni serwis gwarancyjny i pogwarancyjny na terenie Polski. 5.7. Wykonawca na własny koszt zapewni szkolenie personelu Zamawiającego w zakresie obsługi oferowanego systemu do inspekcji rur kanalizacyjnych, min. 16 godzin w siedzibie Zamawiającego lub innym uzgodnionym z Zamawiającym miejscu. 5.8. Szkolenie podstawowe dla pracowników wytypowanych przez Zamawiającego bezpośrednio po dostarczeniu systemu do monitoringu rur kanalizacyjnych (Wykonawca wystawi zaświadczenia, certyfikaty, że przeszkoleni pracownicy posiadają wystarczającą wiedzę do obsługi oferowanego systemu do inspekcji rur kanalizacyjnych). 5.9. Szkolenie powinno składać się z dwóch części: teoretycznej z zakresu obsługi oraz praktycznej polegającej na dokonaniu inspekcji wybranego odcinka kanalizacji. 3. Minimalny okres gwarancji jakości na zestaw do inspekcji rur i kanałów wynosi 24 miesiące. Wykonawca zapewni serwis gwarancyjny i pogwarancyjny. 4. Symbol dostaw i usług, zgodnie z CPV: 42 997100-2 Maszyny do badania wewnętrznej powierzchni rurociągów..