



DZIEKAN

Warszawa, dnia 10.07.2023 r

oznaczenie sprawy MELBDZ.261.46.2023

Dostawa czteronożnego robota krocząco-biegającego o stabilności statyczno-dynamicznej dla Wydziału Mechanicznego Energetyki i Lotnictwa Politechniki Warszawskiej

#### Zapytanie 1

1. Czy zamawiający dopuści robota o wadze 51 kg?
2. Czy zamawiający dopuści robota o obciążalności do 10 kg?
3. Czy zamawiający dopuści robota o szerokości 570mm?
4. Czy zamawiający wyrazi zgodę na dostawę osobnej ładowarki składającej się z kabli przyłączeniowych i zasilacza zamiast ładowarki w formie walizki?
5. Czy zamawiający wyrazi zgodę na dostawę robota bez portów DB25?
6. Czy zamawiający wyrazi zgodę na zmianę zapisu : „W skład zestawu wchodzi dodatkowy zewnętrzny moduł, (...)” na : „lub zintegrowany z robotem moduł umożliwiający przyłączenie dodatkowych akcesoriów”

Odpowiedz:

Zamawiający nie przewiduje możliwości zmian w wymaganiach technicznych, których dotyczą pytania 1-6.

Niniejsze pismo stanowi integralną część Specyfikacji SWZ, Wykonawcy składający ofertę w przedmiotowym postępowaniu zobowiązani są do uwzględnienia wszystkich informacji w nim zawartych.

z poważaniem

Prodziekan ds. Ogólnych i Nauki  
Wydziału Mechanicznego Energetyki i Lotnictwa  
Politechniki Warszawskiej

*A. Rusowicz*  
dr hab. inż. Artur Rusowicz, prof. uczelni

(1)

Politechnika  
Warszawska

al. Nowowiejska 21/25  
00-665 Warszawa  
zamplub@el.pw.edu.pl  
www.mel.pw.edu.pl