



**Vysvětlení zadávací dokumentace č. 4  
k veřejné zakázce  
„Bezodrazová komora“**

Název veřejného zadavatele	<b>Vysoká škola báňská – Technická univerzita Ostrava</b>
Sídlo zadavatele	17. listopadu 2172/15, 708 00 Ostrava - Poruba
IČ zadavatele	61989100
Oprávněná osoba zadavatele	prof. RNDr. Václav Snášel, CSc., rektor
Kontaktní osoba zadavatele	Mgr. Marcel Pobořil
Telefonní kontakt	+ 420 597 329 211
E-mail	<a href="mailto:marcel.poboril@vsb.cz">marcel.poboril@vsb.cz</a>

Vážení,

zadavatel v souladu s ustanovením části III. Zadávací dokumentace a v souladu s ustanovením § 98 zákona č. 134/2016 Sb., o zadávání veřejných zakázek, ve znění pozdějších předpisů (dále jen „zákon“), poskytuje vysvětlení zadávací dokumentace. Vysvětlení zadávací dokumentace poskytuje zadavatel stejným způsobem, jakým byla zadávací dokumentace k veřejné zakázce poskytnuta, tedy uveřejněním na profilu zadavatele.

**Dotaz č. 1:**

**V technické specifikaci k veřejné zakázce je požadavek na podélný posuv AUT pozicionéru k podlaze (D).**

**Posuv AUT po podlaze (D) se nejeví jako vhodný, pokud je v technické specifikaci, „Tabulka 1: popis pohybů pozicionérů“ zároveň požadována přesnost otáčení pozicionéru (A)  $\pm 0.03^\circ$ . Při pohybu AUT v podlaze (D), by vůle při pohybu v kolejnici představovala vyšší nepřesnost v nastavení otáčení pozicionéru než požadovaných  $\pm 0.03^\circ$ . Tato kombinace by znamenala velmi složité, ne-li nemožné docílení požadované přesnosti.**

**Ve „Vysvětlení zadávací dokumentace č. 2“, dotaz č. 5 a 9, je uvedeno, že posuv AUT pozicionéru v podlaze (D) je vyžadován z důvodu přípravy na budoucí rozšíření měřicího systému na variantu válcového měření v blízkém poli (CNF).**

**V případě, že je důvodem k požadavku na posuv AUT po podlaze (D) možnost budoucího rozšíření měřicího systému na variantu válcového měření v blízkém poli (CNF), bude akceptováno řešení, kde by byl podélný posuv řešen posunem sondy TX, pokud by takovéto řešení nebránilo bezproblémovému rozšíření měřicího systému na variantu válcového měření v blízkém poli (CNF)?**

Odpověď:

Zadavatelem požadovaná konfigurace (pohyb D na AUT straně) vychází ze studií různých řešení. Vzhledem k požadovanému budoucímu rozšíření na měřicí systém válcového měření v blízkém poli (CNF) se zadavateli technicky jeví jako výhodnější konfigurace s posuvnou AUT stranou. Zadavatel proto trvá na této konfiguraci, tzn. po podlaze pohybující se AUT stranou. Pohyb AUT po podlaze (pohyb D) nebude přímou součástí skenování (nebude aktivní při samotném měření), slouží pouze k definování vzdálenosti měření před započítáním měření. Požadovaná přesnost pohybu D se tedy dále nepropisuje do ostatních přesností pohybů AUT.

V Ostravě dne 19. 12. 2023

.....  
Mgr. Marcel Pobořil  
specialista veřejných zakázek