(pieczęć Dostawcy)

OFERTA do zapytania ofertowego nr RMS/01/10/2020

Opis przedmiotu oferty:

* 1 zestawu bezzałogowego statku powietrznego (BSP) wraz z osprzętem

Parametry dla przedmiotu zamówienia:

* **Specyfikacja techniczna (BSP):**

|  |  |
| --- | --- |
| Wymiary | Rozłożony, bez śmigieł, 810x670x430 mm (DxSzxW), Złożony, ze śmigłami, 430x420x430 mm (DxSzxW) |
| Przekątna | 895 mm |
| Waga (z jednym gimbalem na dole) | Około 3.6 kg (bez akumulatorów) Około 6.3 kg (z dwoma akumulatorami TB60) |
| Maksymalny udźwig | 2.7 kg |
| Maksymalna masa startowa | 9 kg |
| Częstotliwości pracy | 2.4000-2.4835 GHz5.725-5.850 GHz |
| Moc sygnału | 2.4000-2.4835 GHz:29.5 dBm (FCC); 18.5dBm (CE)18.5 dBm (SRRC); 18.5dBm (MIC)5.725-5.850 GHz:28.5 dBm (FCC); 12.5dBm (CE)28.5 dBm (SRRC) |
| Dokładność zawisu (Tryb P- z GPS) | Pionowo:±0.1 m（Z systemem wizyjnym）±0.5 m（GPS włączony）±0.1 m（RTK włączony）Poziomo:±0.3 m（Z systemem wizyjnym）±1.5 m（GPS włączony）±0.1 m（RTK włączony） |
| Dokładność pozycjonowania RTK | Z włączonym i ustanowionym sygnałem RTK1 cm+1 ppm (poziomo)1.5 cm + 1 ppm (pionowo) |
| Maksymalna prędkośc kątowa | Przód/tył: 300°/s, Obrót: 100°/s |
| Maksymalny kąt nachylenia | 30° (Tryb- P, Przedni system wizyjny włączony: 25°) |
| Maksymalna prędkość wznoszenia | Tryb S：6 m/sTryb P：5 m/s |
| Maksymalna prędkość opadania (pionowa) | Tryb S：5 m/sTryb P：3 m/s |
| Maksymalna prędkość opadania (w przechyle) | Tryb S：7 m/s |
| Maksymalna prędkość | Tryb S：23 m/sTryb P：17 m/s |
| Maksymalny pułap (m n.p.m.) | 5000 m (ze śmigłami 2110, przy masie startowej ≤ 7 kg) / 7000 m (ze śmigłami 2195, przy masie startowej ≤ 7 kg) |
| Odporność na wiatr | 15 m/s |
| Maksymalny czas lotu | 55 minut |
| Wspierane kamery DJI | Zenmuse XT2 /Z30 /H20 /H20T |
| Wspierane kombinacje gimbali | Pojedynczy gimbal na dole, Podwójny gimbal na dole, Pojedynczy gimbal na górze, Gimbal na górze i na dole, Potrójny gimbal) |
| Stopień ochrony | IP45 |
| GNSS | GPS+GLONASS+BeiDou+Galileo |
| Temperatura robocza | -20°C do 50°C (-4°F do 122° F) |
| Zakres wykrywania przeszkód | Przód/tył/lewo/prawo: 0.7-40m Góra/ dół: 0.6-30m |
| Pole widzenia | Przód/ tył/ dół：65°（poziomo），50°（pionowo）Lewo/ prawo/ góra：75°（pionowo），60°（poziomo） |
| Warunki pracy | Powierzchnie z widoczną teskturą i odpowiednim oświetleniem (> 15 lux) |
| Zasięg wykrywania przeszkód | 0.1-8m |
| Pole widzenia | 30° (±15°) |
| Warunki pracy | duże, rozpraszające, odbijające powierzchnie (odbijalność >10%) |
| Skuteczny zasięg | 5m |
| Rozdzielczość kamery FPV | 960p |
| Pole widzenia kamery FPV | 145° |
| Klatkarz kamery FPV | 30fps |

* **Specyfikacja techniczna aparatury sterującej:**

|  |  |
| --- | --- |
| Częstotliwości pracy | 2.4000-2.4835 GHz5.725-5.850 GHz |
| Maksymalny zasięg transmisji (bez przeszkód i zakłóceń) | 8 km |
| Moc sygnału | 2.4000-2.4835 GHz:18.5dBm5.725-5.850 GHz：12.5dBm |
| Akumulator wymienny | Nazwa: WB 37Pojemność：4920 mAhNapięcie：7.6VOgniwo：LiPoMoc：37.39WhCzas ładowania (używając stacji łaującej BS60：70 minut (15°C do 45°C）；130 minut (0°C do 15°C） |
| Wbudowany akumulator | Pojemność：5000 mAhNapięcie：7.2VOgniwo：LiIonCzas ładowania: 2 godziny 50 minut (Używając ładowarki ze złączem USB spełniającej parametry 12V/2A) |
| Zywotność baterii | Wbudowana：około 2.5hWbudowana + WB37：około. 4.5h |
| Złącze USB | 5 V / 1.5 A |
| Temperatura robocza | -20°C do 40°C (-4 °F do 104 °F) |

**Elementy zestawu:**

|  |  |
| --- | --- |
| Dodatkowy akumulator do wielowirnikowca | 6 szt |
| Dodatkowy akumulator do aparatury sterującej | 1 szt |
| Stacja ładująca  | 1 szt |
| Dodatkowa aparatura sterująca  | 1 szt |
| Podwójne mocowanie gimbala dolne | 1 szt |
| Górne mocowanie gimbala | 1 szt |

**Dodatkowe elementy zestawu:**

- dodatkowe ubezpieczenie producenta na wypadek uszkodzenia sprzętu na rok

- aparatura sterująca

- ładowarka ISB

- kabel USB-C

- akumulator aparatury sterującej

- 2x śmigła CW (zapasowe)

- 2x śmigła CCW (zapasowe)

- 2x noga podwozia

- 2x osłona gimbali aparatury

- 2x zapasowe uchwyty śmigieł

- 4x zapasowe wibroizolatory gimbala

- kabel USB-USB

- mata kalibracyjna czujników wizyjnych

- walizka transportowa na kółkach

- smycz do aparatury sterującej

- zestaw zaślepek portów

- zestaw śrub i kluczy

Oferent:

…………………………………………………………………………………………….*/nazwa spółki/*

…………………………………………………………………………………………….*/adres spółki/*

…………………………………………………………………………………………….*/NIP spółki/*

Osoba kontaktowa ze strony oferenta:

………………………………………………………………………………………….*/imię i nazwisko/*

…………………………………………………………………………………………….*/adres email/*

……………………………………………………………………………………….*/telefon kontaktowy/*

Zamawiający:

Flytronic S.A.

ul. Bojkowska 43, 44-100 Gliwice, Polska

NIP:969 151 39 93

Data ważności oferty: 30 listopada 2020 roku

Cena:

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| nazwa | Ilość | Cena jednostkowa netto | Cena netto | Cena brutto |
| 1 zestaw bezzałogowego statku powietrznego (BSP) wraz z osprzętem. | 1 |  |  |  |
| SUMA |  |  |

Termin realizacji: do 30 listopada 2020 roku

Miejsce dostawy: Gliwice, Polska

Warunki płatności: 14 dni od daty wystawienia faktury sprzedaży.

Potwierdzam parametry kamery termowizyjnej.

Uważam się za związanego oferta do dnia 30 listopada 2020 roku

Inne istotne warunki zamówienia:

……………………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………

……………………………………………………………………………………………………………

………………………………… ………………………………..

*(miejsce, data) (podpis, pieczątka firmowa)*