

Nota van Inlichtingen

Aanbesteding IUC 23-674 Remotely Operated Vehicles

In het kader van bovengenoemde aanbesteding zijn tot en met 8 december 09:00 uur door partijen onderstaande vragen gesteld.

Bij elke vraag is door IUC Belastingdienst het bijbehorende antwoord vermeld. De vragen en antwoorden vormen met deze Nota van Inlichtingen een integraal onderdeel van het beschrijvende document.

N.B.: In een individueel gestelde vraag lijken eisen m.b.t. preventief en correctief onderhoud wat door elkaar te lopen. De aanbestedende dienst wil elke gegadigde er op wijzen voor inschrijving helder te hebben welke eisen van toepassing zijn op preventief onderhoud en/of correctief onderhoud, zodat de juiste interpretatie hiervan vertaald kan worden naar de beantwoording van de wensen en het prijzenblad.

Vraagnr.	Document waar vraag betrekking op heeft:	Paginanummer waar vraag betrekking op heeft:	Paragraaf waar vraag betrekking op heeft:	Vraag:	Antwoord:
1	Bijlage 1 - specificatie van de opdracht ROV's	11	UE 41 & 42	De door u gestelde eisen in UE 41 & UE42 zijn technisch onhaalbaar. Combinatie van de hoge en lage frequentie kan niet op de door u voorgeschreven kijkhoek van 120 graden. De lage frequentie kunnen meerdere sonarmerken aanbieden maar op de hoge frequentie kan geen sonarmerk deze kijkhoek aanbieden. Kunt u de uitvraag nader toelichten?	De MBFWD sonar dient in zijn primaire frequentie beschikken over een kijkhoek van 120 graden.
2	bijlage 1 specificatie van de opdracht			Onder 5.8 (eisen onderhoud) onder UE 66. wordt gesteld dat kantoor tijden van 8h-17h zijn, echter zouden wij willen verzoeken dit aan te passen naar 9h-17h	De aanbestedende dienst gaat akkoord met uw voorstel. UE66 wordt aangepast naar: "Opdrachtnemer beschikt over een servicedienst ten behoeve van het aannemen van telefonische storingsmeldingen (correctief onderhoud) met openingstijden minimaal tijdens kantooruren van 09:00 – 17:00 uur lokale tijd van Opdrachtnemer op Werkdagen (maandag-vrijdag). Communicatie dient in het Nederlands en/of Engels plaats te vinden."

Nota van Inlichtingen

Aanbesteding IUC 23-674 Remotely Operated Vehicles

3	bijlage 1 specificaties van de opdracht		Onder 5.4 (eisen ROV) onder UE 30. wordt gesteld dat batterijcapaciteit binnen 2 jaar niet onder minimale inzetduur van 120 minuten zou mogen komen echter voor deze eis hebben wij aanvullende informatie nodig. Daarnaast snappen wij de wens echter worden batterijen nooit getest op specifieke configuratie en spelen externe omstandigheden een grote rol om aan deze eis te kunnen voldoen. We zouden de aanbestedende dienst derhalve willen verzoeken om op onderstaande punten meer informatie op te geven, zodat wij een betere inschatting kunnen doen om dit risico in te perken. Mogelijk volstaat nu 1 batterij (3 formaten mogelijk), maar e.e.a. is sterk afhankelijk van gebruik (aantal malen en uren per jaar + configuratie), de omstandigheden (stroming) en/of opvolgen instructies batterijen (battery management conform handleiding).	Hoewel de vraag begrijpelijk is, is het voor de aanbestedende dienst niet mogelijk om meer informatie te verstrekken over specificaties van de inzet van de ROV. Er is daarom gekozen om de maximale inzet (betreffende de batterijcapaciteit) van de ROV te beperken tot maximaal 1000 uur in 2 jaar.
4	bijlage 1 specificatie van de opdracht		Onder 5.6 (eisen verlichting) onder UE 54. wordt gesteld dat ROV ledverlichting volledig dimbaar moet zijn en verzoek om de term "dimbaar" achterwege te laten om te voldoen aan de eis. Dit mede gelet op ons totaalconcept en optionele accessoires (niet dimbaar)	De aanbestedende dienst gaat niet akkoord met uw voorstel. Er moet dimbaar licht aanwezig zijn.
5	bijlage 1 specificatie van de opdracht		Onder 5.6 (eisen camera) onder UE 52. wordt gesteld dat de camera digitaal in- en uit moet kunnen zoomen + autofocus-functie. Verzoek om deze eis te laten vervallen.	De aanbestedende dienst gaat niet akkoord met uw voorstel.

Nota van Inlichtingen

Aanbesteding IUC 23-674 Remotely Operated Vehicles

6	bijlage 1 specificatie van de opdracht			Onder 5.6 (eisen camera) onder UE 50. wordt gesteld dat de camera verticaal moet bewegen. Verzoek om deze eis te laten vervallen aangezien de positionering (onder (vastgestelde) hoek en afstand hetzelfde resultaat zou moeten geven. Daarnaast bieden optionele accessoires meerdere mogelijkheden en gezien behoeftestelling zou ik hierover beter kunnen adviseren.	De aanbestedende dienst gaat niet akkoord met uw voorstel.
7	bijlage 1 specificatie van de opdracht			Onder 5.6 (eisen camera) onder UE 49. wordt gesteld dat minimale FPS 60 is en het verzoek om dit bij te stellen naar minimaal 30 om aan deze gestelde eis te voldoen	De aanbestedende dienst gaat akkoord met uw voorstel. UE 49 wordt aangepast naar: "De camera dient een minimale frames per second (FPS) te hebben van 30."
8	bijlage 1 specificatie van de opdracht			Onder 5.6 (eisen camera) onder UE 46. wordt gesteld dat 1Tb intern geheugen vereist is en mede gelet op UE48. zouden wij willen adviseren dit bij te stellen naar 50Gb (max 65 Gb) hetgeen meer dan genoeg intern geheugen voor de gewenste camera zou moeten bieden. Indien 1Tb alsnog gewenst is zal hiervoor mogelijk onnodig hogere kosten worden doorbelast om aan deze eis te voldoen. Derhalve het verzoek om deze eis te herzien	UE 46 wordt aangepast naar: "Minimaal 1 TB opslagcapaciteit. Dit mag zowel intern geheugen zijn als externe opslagcapaciteit als een combinatie hiervan."
9	bijlage 1 specificatie van de opdracht			Onder 5.5 (eisen MBFWD) onder UE 40. wordt gesteld dat MBFWD sonar geïntegreerd moet zijn in firmware en software van de ROV. Technisch gezien is de integratie van software niet mogelijk aangezien dit twee verschillende producten/merken zijn (software ROV en software sonar). Dit betekend overigens niet dat software gelijktijdig op een bijgeleverde pc/tablet te zien kan zijn, echter zouden wij ten alle tijden adviseren om voor de sonar een afzonderlijk tablet te gebruiken t.b.v. goede zichtbaarheid van beide systemen. Aangezien software integratie dus niet mogelijk is het verzoek om de term "software" te verwijderen.	De aanbestedende dienst gaat akkoord met uw voorstel. UE 40 wordt aangepast naar: "De MBFWD sonar dient geïntegreerd te zijn in de firmware van de ROV."

Nota van Inlichtingen

Aanbesteding IUC 23-674 Remotely Operated Vehicles

10	bijlage 1 specificatie van de opdracht			Onder 5.5 (eisen MBFWD) onder UE 38. wordt verwezen naar 5.4 UE36. (minmale werkdiepte) en gezien ons eerder verzoek bij dit punt zouden wij kunnen voldoen aan deze eis als dit eerdere verzoek wordt ingewilligd.	Er is geen vraag gesteld, waardoor er geen antwoord geformuleerd kan worden door de aanbestedende dienst.
11	bijlage 1 specificatie van de opdracht			Onder 5.4 (eisen ROV) onder UE 36. wordt een minimale werkdiepte gesteld van 30 cm en wij zouden alleen aan de eis kunnen voldoen als deze wordt bijgesteld naar een minimale werkdiepte van 50cm. Derhalve het verzoek om deze eis aan te passen	De aanbestedende dienst gaat akkoord met uw voorstel. UE36 wordt aangepast naar: "De ROV heeft een Doppler Velocity Log (DVL) met een werkdiepte van ten minste 50 centimeter en maximale werkdiepte van ten minste 50 meter.
12	Bijlage 1 specificatie van de opdracht			Onder 5.2 (eisen surface unit) onder UE 20. wordt gesteld dat de stekker moet voldoen aan CEE7/7 echter dit betreft een stekker met randaarde en derhalve willen wij verzoeken dit aan te passen naar "Europese stekker (CEE7/16)" aangezien randaarde overbodig is voor de betreffende lader.	De aanbestedende dienst gaat akkoord met uw voorstel. UE 20 wordt aangepast naar: "Het systeem dient geladen te kunnen worden vanaf een AC stroombron tussen de 110V-240V 50-60Hz en geleverd te worden met een Europese stekker (CEE 7/7) of (CEE7/16)."
13	bijlage 1 specificatie van de opdracht			Onder 5.4 (eisen ROV) onder UE 29. wordt gesteld dat de stekker moet voldoen aan CEE7/7 echter dit betreft een stekker met randaarde en derhalve willen wij verzoeken dit aan te passen naar "Europese stekker (CEE7/16)" aangezien randaarde overbodig is voor de betreffende lader	De aanbestedende dienst gaat akkoord met uw voorstel. UE 29 wordt aangepast naar: "De ROV dient geladen te kunnen worden vanaf een AC stroom bron tussen de 110V-240V 50-60Hz en geleverd te worden met een Europese stekker F-stekker (CEE 7/7) of (CEE7/16)."
14	UE 11 Compleet gewicht van de ROV			What is meant by "complete configuration?" Is this just the submersible ROV, or does it include all accessories and ancillary support equipment?	Onder complete configuratie wordt verstaan de surface unit + tether + ROV.
15	UE 28. The ROV must have replaceable and rechargeable batteries.			Does the tender specify whether the batteries are topside power or through a Subsea Vehicle Battery.	De vraag is niet helder, waardoor de aanbestedende dienst de vraag niet kan beantwoorden.

Nota van Inlichtingen

Aanbesteding IUC 23-674 Remotely Operated Vehicles

16	UE 41. The Multibeam Forward Looking Sonar should have two frequencies.			UE 41 specifies two frequencies. Why are the min/max frequencies for the Forward Look Sonar set at 1mHz/2mHz? We have two multibeam FLS sonars. Should frequency 1 be above or below 1000 kHz?	De minimale frequentie is 1000khz. Alles boven 1000khz is prima.
17	UE 46. At least 1 TB of internal memory			Does it have to be 1TB internal memory. Can 1TB be additional onto an external memory when data is transmitted in real-time to the external hard drive? Thus having enough for operation, but less internal memory?	Zie het antwoord op vraag 8.
18	UE 57. If the ROV is in maintenance for more than 60 days, an ROV with at least the same specifications will be offered free of charge in order to be able to continue the control work of the dive team.			Is this also applicable when the ROV is damaged beyond repair and replacement time (new ROV System) takes longer to be available.	Voor preventief en correctief onderhoud is UE 57 van toepassing. Indien de ROV niet meer hersteld kan worden en een nieuwe ROV besteld wordt door de aanbestedende dienst is deze eis niet van toepassing.
19	5.3. Tether requirements			Does the zoom of tether have to come complete with a tether deployment system as integral part of the quotation? What would the requirements be? Purpose: to store, manually payout, and retrieve tether while keeping it protected and clean. It features a retractable handle and wheels for easy transportation It consists of a rugged hard case with custom slip ring, manual winch handle, and a lead of tether to the Control Panel.	De tether dient minimaal 200 meter te zijn.

Nota van Inlichtingen

Aanbesteding IUC 23-674 Remotely Operated Vehicles

20	UE 32. The ROV must be able to reach a minimum depth of 50 meters			What is the maximum depth of operation for the ROV?	De ROV dient een werkdiepte van 50 meter te kunnen halen. De gemiddelde werkdiepte is 15 meter.
21	telescopische camera			Bedoelt U een stereoscopische camera? Zijn er nog specifieke eisen aan de 3D camera gesteld?	Er zijn geen eisen gesteld m.b.t. een telescopische camera, waardoor de aanbestedende dienst deze vraag niet kan plaatsen.
22	Voor de prijs van een ROV geldt een maximumprijs van € 200.000 excl. BTW. Deze maximumprijs geldt als een prijsplafond.			Geldt dit ook voor aanvulling voor degeleverde of nog te leveren ROV's, zoals bijvoorbeeld een 3D Sonar en 3D camera.	De maximumprijs geldt voor de gehele configuratie, zoals deze wordt aangeboden bij de Inschrijving.
23	De maximale waarde van de opdracht is berekend over de maximale duur van de Raamovereenkomst			Is deze waarde van € 1.020.000 gebaseerd op twee ROV's of wordt dit aangepast, indien de Douane Nederland besluit tot aanschaf van een derde ROV?	De genoemde maximale waarde ziet toe op de gehele opdracht. Dit houdt in: een maximum van 3 ROV's plus het preventief en correctief onderhoud van deze 3 ROV's.
24	Bijlage 1 - Specificatie van de opdracht ROV's	9	5.2	M.b.t. UE 16: is het niet voldoen aan de eis dat de gehele surface unit minimaal de IP65 normering moet hebben een knock-out eis?	Dit is correct.
25	Bijlage 1 - Specificatie van de opdracht ROV's	10	5.4	M.b.t. UE 28: de ROV die wij passend vinden voor deze toepassing heeft geen batterijen, maar wordt gevoed via de tether. Dat maakt dat we niet aan deze en andere batterij-gerelateerde eisen voldoen, maar biedt juist ook weer andere mogelijkheden en voordelen.	Deze eis, en andere batterij-gerelateerde eisen, zijn alleen van toepassing indien er batterijen aanwezig zijn. Het niet toepassen van batterijen is dus geen knock-out eis. Er dient wel rekening te worden gehouden met UE27, waarbij gesteld is dat de ROV een werktijd heeft van minimaal 120 minuten.

Nota van Inlichtingen

Aanbesteding IUC 23-674 Remotely Operated Vehicles

				Is het niet toepassen van batterijen in de ROV een knock-out?	
--	--	--	--	---	--