

Projekt: „*Inteligentny robot spełniający wymogi rolnictwa precyzyjnego*”, Umowa nr: POIR.01.01-00-1230/19-00 z dnia 17.06.2020 r realizowany w ramach Działania 1.1 Programu Operacyjnego Inteligentny Rozwój 2014-2020, współfinansowanego ze środków Europejskiego Funduszu Rozwoju Regionalnego.

Poznań, dnia 18.02.2021 r.

## **ROZSTRZYGNIĘCIE POSTĘPOWANIA ZAPYTANIE OFERTOWE Nr 01/07/01/2021/ZB/POIR**

### **I. ZAMAWIAJACY:**

Sieć Badawcza Łukasiewicz -  
Przemysłowy Instytut Maszyn Rolniczych  
ul. Starołęcka 31  
60-963 Poznań  
NIP: 777-00-03-280  
REGON: 386701226

### **II. OPIS PRZEDMIOTU ZAMÓWIENIA:**

Przedmiotem zamówienia jest dostawa:

**„Aktualizacja specjalistycznego oprogramowania do budowy wbudowanych systemów kontroli monitorowania inteligentnych maszyn”**

### **III. ZESTAWIENIE OFERT:**

Wpłynęły 2 oferty

#### **1) RESTOR Spółka jawna Anton, Czapski, Rostropowicz**

na kwotę netto: 66 590,00 PLN

brutto: 81905,70 PLN

Termin realizacji zamówienia: brak informacji

Projekt: „*Inteligentny robot spełniający wymogi rolnictwa precyzyjnego*”, Umowa nr: POIR.01.01-00-1230/19-00 z dnia 17.06.2020 r realizowany w ramach Działania 1.1 Programu Operacyjnego Inteligentny Rozwój 2014-2020, współfinansowanego ze środków Europejskiego Funduszu Rozwoju Regionalnego.

Oferta uzyskała pkt 0

Oferta nie spełniała wymagań opisanych w specyfikacji technicznej zamówienia:

- brak poprawnego załącznika do zapytania ofertowego nr 1 oraz 4

Pomimo wezwania do uzupełnienia dokumentacji zgodnie za art. 128 ustawy Prawo zamówień publicznych, wykonawca nie złożył wymaganej dokumentacji.

- oferta została odrzucona na podstawie art. 226 ust. 1 pkt.5 ustawy Prawo zamówień publicznych

## 2) Yotta Volt Ltd

na kwotę netto: 37699,00 PLN

brutto: 46369,77 PLN

Termin realizacji zamówienia: 21 dni

Oferta uzyskała: 100 pkt

Firma Yotta Volt złożyła ofertę spełniającą wymagania zawarte w Specyfikacji technicznej zamówienia, nie podlega wykluczeniu i zostanie z nią zawarta stosowna umowa w ramach Prawa zamówień publicznych.