

VYSVĚTLENÍ ZADÁVACÍ DOKUMENTACE

SPECIFIKACE VEŘEJNÉ ZAKÁZKY	
Zadavatel:	Technická správa komunikací hl. m. Prahy, a.s. , IČ: 034 47 286, se sídlem Řásnovka 770/8, Staré Město, 110 00 Praha 1 (dále jen „Zadavatel“)
Název veřejné zakázky:	Monitoring místních komunikací (dále jen „Veřejná zakázka“)
Druh veřejné zakázky a zadávací řízení:	Veřejná zakázka na služby zadávaná v jednacím řízení s uveřejněním

Vážení dodavatelé,

dne 10. 8. 2021 jsme obdrželi dotaz týkající se zadávací dokumentace k Veřejné zakázce ev. č. Z2021-024077, se kterým nakládáme ve smyslu § 98 odst. 3 zákona č. 134/2016 Sb., o zadávání veřejných zakázek, v platném znění (dále jako „ZZVZ“), jako s žádostí o vysvětlení zadávací dokumentace, přestože žádost byla podána po zákonné lhůtě.

V souladu s ustanovením § 98 odst. 1 ZZVZ tímto zadavatel poskytuje k uvedené žádosti následující vysvětlení.

Dotaz č. 1:

Rádi bychom Vás požádali o upřesnění sekce č. 7 Zadávací Dokumentace - Hodnocení nabídek, konkrétně Podkritérium č. 4 - detekce pozice centroidů vozidel, úhlových os vozidel a sebehodnocení.

Konkrétně jakým způsobem budou určena vozidla obsažená v referenčních datech? Půjde např. o společnou podmnožinu detekovaných vozidel napříč všemi účastníky? Nebo bude mít Zadavatel dopředu vytipovanou množinu vozidel, u nichž bude znát přesné pozice centroidů? Nebo budou vyhodnocena všechna detekovaná vozidla (pro každého účastníka potenciálně jiná)?

Konkrétně jakým způsobem bude určena pozice centroidů vozidel v referenčních datech z dronu (zmíněného v příloze č. 6 Zadávací Dokumentace, části 2. Referenční data)? Bude do procesu zanesen lidský/manuální prvek? Jakou přesnost pozic vozidel v referenčních datech Zadavatel garantuje (např. samotný poziční systém v dronech bývá nepřesný o několik desítek metrů)?

Co fakticky znamená úhel osy vozidla? Např. 0° může znamenat orientaci přední části vozidla na sever (jako na kompasu) nebo na východ (jako na jednotkové kružnici). Příp. se také může jednat o relativní odchylku od směru vozovky.

Konkrétně jakým způsobem budou měřena referenční data úhlových os vozidel? Bude do procesu zanesen lidský/manuální prvek?

Konkrétně jakým postupem/algoritmem bude rozhodnuto, která účastníkem detekovaná vozidla budou porovnávána v rámci Pod-kritéria 4. na vozidla v referenčních datech? Bude

zaručeno tzv. Minimální párování

(https://cs.wikipedia.org/wiki/P%C3%A1rov%C3%A1n%C3%AD_grafu).

Obzvláště pak jak se bude postupovat v případě vozidel bez rozpoznané RZ? Příklad: po průjezdu ulicí s 10 vozidly správně detekujeme 4 vozidla s RZ (souhlasí s referenčními daty), 2 vozidla bez RZ ale se správnou pozicí, 1 vozidlo detekujeme navíc (např popelnice) a zbylým vozidlům detekujeme pouze přibližnou polohu. Bude v tomto případě zajištěno, že vozidla se správně detekovanou RZ budou porovnávána s vozidly z referenčních dat se stejnou RZ? Bude zajištěno, že nezdetekovaná vozidla se budou porovnávat s referenčními tak, aby součet naměřených odchylek byl nejmenší možný?

Odpověď:

Veškeré informace potřebné k řádnému vykonání Praktických testů jsou obsažené v Zadávací dokumentaci k veřejné zakázce. Doplnující technické informace pak na Zdroji podkladů definovaném v Příloze 6.

V Praze dne 13.8.2021

za **Technickou správu komunikací hl. m. Prahy, a.s.**

Mgr. Jiří Šimon

Vedoucí oddělení zakázek