



UOHSX00H59PO

ÚŘAD PRO OCHRANU HOSPODÁŘSKÉ SOUTĚŽE



ROZHODNUTÍ

Spisová značka: ÚOHS-S0348/2022/VZ
Číslo jednací: ÚOHS-04116/2023/500

Brno 30. 1. 2023

Úřad pro ochranu hospodářské soutěže příslušný podle § 248 zákona č. 134/2016 Sb., o zadávání veřejných zakázek, ve znění pozdějších předpisů, ve správním řízení zahájeném dne 29. 7. 2022 na návrh ze dne 28. 7. 2022, jehož účastníky jsou

- zadavatel – Vysoké učení technické v Brně, Středoevropský technologický institut, IČO 00216305, se sídlem Antonínská 548/1, 602 00 Brno,
- navrhovatel – MATEX PM, s.r.o., IČO 26390906, se sídlem Morseova 1126/5, 301 00 Plzeň, ve správním řízení zastoupena na základě plné moci ze dne 28. 6. 2022 Mgr. Václavou Burianovou, advokátkou, ev. č. ČAK 13647, Advokátní kancelář Gallivoda, Burianová a spol. s.r.o., IČO 02788411, se sídlem Nerudova 1404/5, 301 00 Plzeň,

ve věci přezkoumání úkonů zadavatele učiněných při zadávání veřejné zakázky „Robotické laserové pracoviště“ v otevřeném řízení, jehož oznámení bylo odesláno k uveřejnění dne 4. 5. 2022 a uveřejněno ve Věstníku veřejných zakázek dne 6. 5. 2022 pod ev. č. zakázky Z2022-017519, ve znění pozdější opravy, a v Úředním věstníku Evropské unie dne 6. 5. 2022 pod ev. č. 2022/S 089–240320, ve znění pozdější opravy,

rozhodl takto:

Návrh navrhovatele – MATEX PM, s.r.o., IČO 26390906, se sídlem Morseova 1126/5, 301 00 Plzeň – ze dne 28. 7. 2022 na zahájení správního řízení o přezkoumání úkonů zadavatele – Vysoké učení technické v Brně, Středoevropský technologický institut, IČO 00216305, se sídlem Antonínská

548/1, 602 00 Brno – učiněných při zadávání veřejné zakázky „Robotické laserové pracoviště“ v otevřeném řízení, jehož oznámení bylo odesláno k uveřejnění dne 4. 5. 2022 a uveřejněno ve Věstníku veřejných zakázek dne 6. 5. 2022 pod ev. č. zakázky Z2022-017519, ve znění pozdější opravy, a v Úředním věstníku Evropské unie dne 6. 5. 2022 pod ev. č. 2022/S 089- 240320, ve znění pozdější opravy, **se podle ustanovení § 265 písm. a) zákona č. 134/2016 Sb.**, o zadávání veřejných zakázek, ve znění pozdějších předpisů, **zamítá**, neboť nebyly zjištěny důvody pro uložení nápravného opatření.

ODŮVODNĚNÍ

I. ZADÁVACÍ ŘÍZENÍ

1. Zadavatel – Vysoké učení technické v Brně, Středoevropský technologický institut, IČO 00216305, se sídlem Antonínská 548/1, 602 00 Brno (dále jen „zadavatel“) – jakožto veřejný zadavatel ve smyslu § 4 odst. 1 písm. e) zákona č. 134/2016 Sb., o zadávání veřejných zakázek, ve znění pozdějších předpisů (dále jen „zákon“), zahájil dne 4. 5. 2022 odesláním oznámení o zahájení zadávacího řízení k uveřejnění otevřené řízení za účelem zadání veřejné zakázky „Robotické laserové pracoviště“; oznámení bylo uveřejněno ve Věstníku veřejných zakázek dne 6. 5. 2022 pod ev. č. zakázky Z2022-017519, ve znění pozdější opravy, a v Úředním věstníku Evropské unie dne 6. 5. 2022 pod ev. č. 2022/S 089- 240320, ve znění pozdější opravy (dále jen „veřejná zakázka“ nebo „zadávací řízení“).
2. Předmětem veřejné zakázky je dle článku IV. „PŘEDMĚT VEŘEJNÉ ZAKÁZKY, PODMÍNKY PLNĚNÍ“ bodu 1) zadávací dokumentace „*dobavka automatizovaného robotického pracoviště s laserovým zdrojem o výkonu min. 6 kW pro technologické operace řezání, svařování, gravírování (značení) a modifikaci povrchu. Laserový paprsek bude veden ze zdroje pomocí samostatného optického vlákna na robotické rameno pro pozicování procesních hlav. Pracoviště bude dále vybaveno dvouosým polohovadlem pro pozicování samotných dílců, což umožní realizovat operace na tvarově složitých dílcích. Součástí dodávané technologie je mobilní buňka pro gravírování, značení dílců a modifikaci povrchu. Mobilní buňka je samotně stojící a funguje nezávisle na veškeré technologii ze stacionárního laserového pracoviště s robotickým manipulátorem. Značící hlava z této buňky je integrovatelná na robotický manipulátor ve stacionární buňce, čímž se zvýší pracovní prostor a možnosti modifikace povrchů, zejména rozšíření o možnost modifikace povrchů ve 3D.*

Pracoviště bude koncipováno jako součást plně automatizovaného výrobního systému (testbed pro Průmysl 4.0) s hardwarovým i softwarovým propojením s ostatními stanovišti. Do pracoviště budou dílce zakládány ručně nebo pomocí stávajícího manipulátoru (...). Podrobně je předmět veřejné zakázky vymezen technickými, obchodními a jinými smluvními podmínkami, které jsou součástí příloh zadávací dokumentace. “.
3. Předpokládaná hodnota veřejné zakázky činí dle článku IV. „PŘEDMĚT VEŘEJNÉ ZAKÁZKY, PODMÍNKY PLNĚNÍ“ bodu 2) zadávací dokumentace 17 600 000 Kč bez DPH.
4. Z dokumentu s názvem „ZÁPIS Z JEDNÁNÍ KOMISE Č. 1“ ze dne 13. 6. 2022 (dále jen „zápis z jednání komise“) vyplývá, že zadavatel obdržel ve lhůtě pro podání nabídek celkem 2 nabídky, včetně nabídky dodavatele MATEX PM, s.r.o., IČO 26390906, se sídlem Morseova 1126/5, 301 00 Plzeň, ve správním řízení zastoupena na základě plné moci ze dne

28. 6. 2022 Mgr. Václavou Burianovou, advokátkou, ev. č. ČAK 13647, Advokátní kancelář Gallivoda, Burianová a spol. s.r.o., IČO 02788411, se sídlem Nerudova 1404/5, 301 00 Plzeň (dále jen „navrhovatel“).

5. Zadavatel rozhodnutím ze dne 21. 6. 2022, které bylo navrhovateli doručeno téhož dne, vyloučil navrhovatele ze zadávacího řízení (dále jen „rozhodnutí o vyloučení“).
6. Proti rozhodnutí o vyloučení podal navrhovatel dne 5. 7. 2022 námitky ze dne 1. 7. 2022 (dále jen „námitky“).
7. Zadavatel v rozhodnutí o námitkách ze dne 19. 7. 2022, které bylo navrhovateli doručeno téhož dne (dále jen „rozhodnutí o námitkách“), námitky navrhovatele odmítl.
8. Vzhledem k tomu, že navrhovatel s rozhodnutím o námitkách nesouhlasil, podal dne 29. 7. 2022 k Úřadu pro ochranu hospodářské soutěže (dále jen „Úřad“) návrh na zahájení správního řízení o přezkoumání úkonů zadavatele ze dne 28. 7. 2022 (dále jen „návrh“), na jehož základě bylo zahájeno správní řízení vedené pod sp. zn. ÚOHS-S0348/2022/VZ.

II. OBSAH NÁVRHU

9. Návrh směřuje proti vyloučení navrhovatele ze zadávacího řízení. Navrhovatel úvodem svého návrhu shrnuje průběh zadávacího řízení a uvádí, že nesouhlasí se závěry zadavatele v rozhodnutí o vyloučení a v rozhodnutí o námitkách. Navrhovatel byl vyloučen s odůvodněním, že jeho nabídka nesplňuje zadávací podmínky v plném rozsahu, což navrhovatel rozporuje, neboť má za to, že jeho nabídka zcela splňuje zadávací podmínky tak, jak byly zadavatelem stanoveny.
10. Navrhovatel v argumentaci zadavatele identifikuje dvě tvrzení: a) řešení nabízené navrhovatelem není „robotickým ramenem“ a tedy nesplňuje podmínku zadávací dokumentace a b) v nabídce navrhovatele je rozpor v počtu řízených os polohovadla jako 7. a 8. osy manipulátoru.
11. Navrhovatel uvádí, že v článku IV. bod 1) zadávací dokumentace je vymezen „hrubý“ popis předmětu veřejné zakázky a je zde uvedeno, že podrobně je předmět veřejné zakázky vymezen technickými, obchodními a jinými smluvními podmínkami, které jsou součástí příloh zadávací dokumentace. Ze znění článku je tedy dle navrhovatele patrné, že co do popisu technické stránky je odkázáno jednoznačně na přílohu C – „Technická specifikace Předmětu zakázky“ zadávací dokumentace (dále jen „příloha C“), která obsahuje detailní rozpis a popis jednotlivých položek a parametrů, přičemž jednotliví účastníci zadávacího řízení měli do tabulky obsažené v příloze C vepisovat, jaké parametry má jejich řešení. V této souvislosti navrhovatel dodává, že ve své nabídce každý řádek ještě slovně komentoval. Příloha C tak dle navrhovatele detailně upřesňuje zadání z článku IV. bodu 1) zadávací dokumentace, přičemž navrhovatel má za to, že všechny specifikace uvedené přílohy splnil, a tedy jeho nabídka nemůže být v rozporu s obecnou formulací předmětu plnění z článku IV. zadávací dokumentace.
12. K argumentu zadavatele, že potenciální dodavatel je povinen splnit veškeré zadávací podmínky uvedené v jakékoliv části zadávací dokumentace, a že ve stručném popisu předmětu veřejné zakázky v zadávací dokumentaci je mimo jiné také formulace „(...) *laserový paprsek bude veden ze zdroje pomocí samostatného optického vlákna na robotické rameno pro pozicování procesních hlav. Pracoviště bude dále vybaveno dvouosým polohovadlem*

pro pozicování samotných dílců, což umožní realizovat operace na tvarově složitých dílcích (...)“, přičemž i tento požadavek je závazný, je nedílnou součástí zadávacích podmínek a je tak nutné jej beze zbytku splnit, navrhovatel uvádí, že je přesvědčen, že jím nabízené řešení jednoznačně splňuje technické podmínky stanovené v zadávací dokumentaci.

13. Navrhovatel dále uvádí, že u žádného výrobce nedohledal ve veřejné nabídce kloubové robotické rameno, které by vyhovělo specifikaci uvedené v zadávací dokumentaci. V tomto ohledu má pak navrhovatel podezření, že pokud zadavatel uvádí, že je na trhu předmětné robotické rameno dostupné, tak se snažil nastavit zadávací podmínky tak, že je dokáže splnit pouze jeden, předem vybraný dodavatel a dopouští se tak diskriminačního jednání.
14. Navrhovatel k jím nabízenému řešení uvádí, že zvolil méně obvyklou konstrukci, která ale vyhovuje specifikacím uvedeným v zadávací dokumentaci. Vyjadřuje přesvědčení, že jím nabídnutý celek je zcela jistě schopen plnit požadované operace, což dle něj zadavatel nezpochybňuje. Navrhovatel se domnívá, že důvodem k vyloučení je pouze názor zadavatele, že nabídnuté řešení není „robotické rameno“. Zadavatelův výklad významu uvedeného slovního spojení navrhovatel rozporuje. Slovní spojení „robotické rameno“ se dle navrhovatele vyskytuje pouze na jednom místě zadávací dokumentace, a to v článku IV. bod 1) zadávací dokumentace. V detailním soupisu technických specifikací (příloha C) se již opakovaně mluví o „robotickém manipulátoru“ a jeho detailních technických parametrech. Dle navrhovatele zadavatel lpí na jednom jediném slově v zadávací dokumentaci, když v upřesňující příloze C již používá jiný pojem, a to „robotický manipulátor“, který zcela určitě není v rozporu s řešením navrhovatele. Poukazuje na to, že zadavatel používá pro popis jednoho zařízení dva různé termíny a následně napadá údajné nedodržení jednoho z nich, přičemž druhý termín očividně akceptuje.
15. Dle navrhovatele je zásadní, že nabízený systém splňuje veškeré technické specifikace a že je schopen provádět požadované operace. Přesná terminologie, resp. rozdílné chápání označení strojních součástí a jiný výklad slov nemůže být důvodem k vyloučení navrhovatele ze zadávacího řízení. Pokud jsou veškeré technické specifikace splněny, je dále bezpředmětné řešit, zda navrhovatelem nabízené řešení je či není „robotické rameno“ a to zejména s ohledem na to, že zadavatel nijak nezpochybňuje splnění termínu „robotický manipulátor“, který se vyskytuje na mnoha místech přílohy C.
16. Navrhovatel uzavírá, že zadavatel ve své dokumentaci použil pro označení téhož stroje dva různé pojmy a to „robotické rameno“ (1x) a v upřesňujících technických specifikacích pak „robotický manipulátor“ (19x). Zadavatel nijak nezpochybňuje, že navrhovatelem nabídnuté řešení je robotický manipulátor, nezpochybňuje ani dosažení neobvykle přísných technických parametrů jako je nosnost, přesnost, pracovní rozsah aj. Navrhovatelem nabídnuté řešení nepochybně obsahuje robotický manipulátor, vybavený ramenem pro nesení optických hlav (tedy robotickým ramenem) a současně dvouosým polohovadlem. Veškeré zadávací podmínky jsou tedy dle navrhovatele splněny.
17. Podle názoru navrhovatele se tak zadavatel chová čistě diskriminačně a přizpůsobuje si výklad technických pojmů podle svých představ, když z nabízených řešení bez jasného odůvodnění vylučuje to, které plně vyhovuje zadávací dokumentaci. Navrhovatel má za to, že pokud zadavatel potřeboval pro svůj výzkum konstrukci 6osého robota jako kloubového manipulátoru, měl takto svůj požadavek specifikovat v zadávací dokumentaci, což však

neučinil. Navrhovatel poukazuje na to, že v zadávací dokumentaci je opakovaně užit „nadřazený“ pojem „robotický manipulátor“, který je obecnější a umožňuje i jiná konstrukční řešení stroje. S ohledem na uvedené není dle navrhovatele přípustné, aby nyní, tj. po přijetí nabídek, zadavatel posuzoval vhodnost či nevhodnost zvoleného technického řešení a vysvětloval, proč je pro něj jiné řešení vhodnější.

18. K argumentu zadavatele, že i když navrhovatelovo alternativní řešení dosáhlo kinematiky typické pro 5osé obráběcí centrum s možností obrábění ve 3D prostoru, tak jen s omezenými možnostmi operací oproti řešení požadovanému zadavatelem, navrhovatel uvádí, že stejné konstrukční řešení používá ve svých laserových systémech mj. fa Trumpf, a je přesvědčen, že uvedené řešení je vhodné pro všechny operace specifikované zadavatelem v rámci zadávací dokumentace (laserové řezání a sváření ve 3D).
19. Navrhovatel poté předkládá odkazy, ze kterých usuzuje, že pojem „robotické rameno“ nemusí nutně znamenat jen 6osý robot kloubové konstrukce, ale může představovat i jiná konstrukční řešení, jako jsou roboty typu portál (gantry), SCARA, Delta aj.
20. Navrhovatel uvádí, že smyslem požadavku řádku č. 38 přílohy C je určit, zda se dvouosé polohovadlo pohybuje synchronně s robotem nebo ne (pak by bylo v asynchronním režimu). Navrhovatel uvádí, že obě polohovadla v jím nabízeném řešení jsou schopna synchronního pohybu, což potvrzuje, že obě polohovadla – jako nedílná součást robota – jsou řízená v synchronním režimu. Navrhovatel nespatřuje u svého řešení rozpor s požadavkem zadavatele na plnou synchronizaci řízení pohybu polohovadla. Celkový počet řízených os ve stroji nabídnutém navrhovatelem je 7, nikoliv 8. To však také navrhovatel nepovažuje za rozporné se zadávací dokumentací, protože v řádku č. 53 přílohy C se uvádí minimální počet řízených os 6. To potvrzuje i zadavatel, když v rozhodnutí o vyloučení uvádí, že navrhovatelovo řešení splňuje požadavek na minimálně šest řízených os manipulátoru. Navrhovatel doplňuje, že nikde v dokumentaci není uveden explicitní požadavek, že počet řízených os musí být právě 8.
21. Dle navrhovatele zadavatel nikde v zadávací dokumentaci neuvádí požadavek na dodání robotického ramene (6 os), doplněné o polohovadlo (2 osy), nelze tak mluvit o nesplnění tohoto požadavku. Navrhovatel k tomu dodává, že robotický manipulátor, jako jeden manipulační celek, se skládá z více pohyblivých os a 2osé polohovadlo je jeho součástí. Robot jako celek má jeden centrální řídicí systém, který integruje řízení všech os. Provozování polohovadla mimo rámec robotického manipulátoru není možné, z toho důvodu nelze mluvit o dvou samostatných zařízeních, ale o celku a jeho součástí. Navrhovatelovo řešení robotického manipulátoru pak dle jeho přesvědčení plně vyhovuje zadání.
22. K argumentu zadavatele, že navrhovatelovo řešení není schopné provádět požadované operace podle potřeb zadavatele, kdy zadavatel uvádí i příklady takových operací (operace 3D svařování – polohy, operace řezání – řezání úkosu z vnitřní strany trubky, operace 3D svařování – navaření příčky do trubky), navrhovatel uvádí, že žádný z těchto požadavků nebyl uveden v zadávací dokumentaci a tyto argumenty nejsou relevantní.
23. K argumentu zadavatele, že navrhovatel měl vznést dotazy k zadávacím podmínkám, pokud měl nejasnosti, navrhovatel uvádí, že tyto byly a jsou navrhovateli jasné a nebyl tedy důvod k dotazům.

24. Navrhovatel uvádí, že jím nabízené technické řešení ve vztahu k obsahu zadávací dokumentace konzultoval s nezávislým odborníkem a ten navrhovateli jeho závěry potvrdil.
25. Navrhovatel dále poukazuje na to, že zadavatel není subjektem, který by dodával kompletní laserová pracoviště včetně robotiky, a dodává, že zadal vypracování znaleckého posudku, který bude dodatečně předložen.
26. Navrhovatel shrnuje, že postupoval v souladu se zadávacími podmínkami veřejné zakázky, když jeho nabídka byla kompletní, zcela odpovídala zadávacím podmínkám a navrhovatel tak splnil veškeré požadavky zadávací dokumentace.
27. Navrhovatel má za to, že zadavatel porušil § 6 zákona tím, že znevýhodnil navrhovatele, když ho ze zadávacího řízení vyloučil.
28. Navrhovatel je přesvědčen, že je nezákonným postupem zadavatele poškozen na svých právech zejména tím, že zadavatel jej v rozporu s právními předpisy vyloučil ze zadávacího řízení, aniž by pro takový postup existoval skutečný důvod, a postupoval tak nepřiměřeně a netransparentně. Pokud by totiž zadavatel postupoval v souladu s právními předpisy a přiměřeným způsobem, nemělo dojít k vyloučení navrhovatele ze zadávacího řízení, naopak by teoreticky mohla být nabídka navrhovatele s ohledem na prezentované hodnotící kritérium (ekonomická výhodnost) posouzena jako nejvýhodnější.
29. Navrhovatel navrhuje, aby zadavatelovo rozhodnutí o vyloučení vydané dle § 48 odst. 2 písm. a) zákona, kterým byl navrhovatel vyloučen ze zadávacího řízení, bylo Úřadem zrušeno a v případě, že došlo stran zadavatele k vydání rozhodnutí navazujících, aby byla Úřadem zrušena i taková navazující rozhodnutí.

III. PRŮBĚH SPRÁVNÍHO ŘÍZENÍ

30. Úřad obdržel návrh navrhovatele dne 29. 7. 2022 a tímto dnem bylo podle § 249 zákona ve spojení s § 44 odst. 1 zákona č. 500/2004 Sb., správní řád, ve znění pozdějších předpisů (dále jen „správní řád“), zahájeno správní řízení vedené Úřadem pod sp. zn. ÚOHS-S0348/2022/VZ. Zadavatel obdržel stejnopis návrhu téhož dne.
31. Účastníky správního řízení podle § 256 zákona jsou:
 - navrhovatel,
 - zadavatel.
32. Zahájení správního řízení oznámil Úřad jeho účastníkům přípisem č. j. ÚOHS-26173/2022/523 ze dne 2. 8. 2022.
33. Dne 9. 8. 2022 Úřad obdržel od zadavatele dokumentaci o zadávacím řízení. Téhož dne bylo Úřadu doručeno i vyjádření zadavatele k návrhu ze dne 8. 8. 2022.

Vyjádření zadavatele k návrhu

34. Zadavatel v úvodu vyjádření prohlásil, že nadále stojí za vydaným rozhodnutím o námitkách, na které v plném rozsahu odkazuje a v němž uvedl, že navrhovatel v rámci své nabídky nenabídl řešení, které by bylo v souladu se zadávacími podmínkami, když nenabídl robotické rameno s požadovanými 6 osami, které by zároveň bylo doplněno dvouosým polohovadlem, tedy stroj s 8 řízenými osami, jak vyplývá ze samotné nabídky i objasnění nabídky stěžovatele.

S ohledem na uvedené stěžovateli nevznikla a ani nemohla vzniknout újma, když byl vyloučen ze zadávacího řízení v souladu se zákonem.

35. K tvrzení navrhovatele, že za 15 let, kdy se zabývá robotikou nenašel ve veřejné nabídce kloubové robotické rameno, které by vyhovělo specifikacím ze zadávací dokumentace, zadavatel uvádí, že výrobců robotických kloubových ramen je ve světě vícero a zadavatel je jako odborník v oblasti robotiky obeznámen s nejnovějšími technologiemi v této oblasti, neboť zaměstnanci zadavatele patří mezi odborníky v dané oblasti, jejichž vědecké práce jsou v odborné oblasti uznávány. Požadavky zadavatele kladené na robotické rameno vychází z průzkumu trhu a požadavků na robotické laserové pracoviště, kterými jsou dostatečná nosnost robotického ramene vycházející zejména z hmotnosti procesních hlav pro laserové svařování o požadovaném výkonu a dále co nejlepší opakovatelnosti pro možnost přesného laserového obrábění. Smyslem požadavku na 6 os je možnost plného polohování hlavou v 6 stupních volnosti, což mechanismus s menším počtem os neumožňuje. Zadavatel konstatuje, že požadoval technologicky kvalitní řešení s možností univerzálního použití, přičemž upravené řešení, které požadavkům nevyhovuje, není možno považovat za odborné a kvalitní řešení. Zadavatel dále konstatuje, že si před zadáváním veřejné zakázky ověřil realizovatelnost svých požadavků.
36. Zadavatel dále uvádí, že součástí vysvětlení zadávacích podmínek je uvedení informace, že veškerá pořizovaná zařízení na pracoviště TestBed jsou požadována ve špičkové kvalitě tak, aby bylo možno provádět vysoce kvalifikovaný a špičkový výzkum. Právě z důvodu využití zařízení pro výzkum není možné v této fázi přesně definovat veškeré operace, které budou na zařízení prováděny. Přesto bylo v zadávacích podmínkách uvedeno, že předmět veřejné zakázky bude určen pro technologické operace řezání, svařování, gravírování (značení) a modifikaci povrchů a také, že pracoviště bude koncipováno jako součást plně automatizovaného výrobního systému (testbed pro Průmysl 4.0) s hardwarovým i softwarovým propojením s ostatními pracovišti. Konstatování navrhovatele, že jím předložené řešení je „méně obvyklá konstrukce“, již samo o sobě značí, že konstrukce je méně obvyklá, a tudíž lze dovodit, že její použití může být v jistém smyslu omezené. Zadavatel poukazuje na to, že některá z omezení nabízeného řešení popsal již v rozhodnutí o námitkách, kde mj. uvedl, že *„nabízeným alternativním vybavením a uspořádáním pracoviště nelze žádným způsobem nahradit kinematiku v uspořádání pracoviště požadovaného zadavatelem. Výstupem prací na robotickém laserovém pracovišti nejsou pouze obrobené díly, ale i výrobní postup (včetně popisu trajektorií) robotického manipulátoru.“*
37. Zásadním faktem dle zadavatele tedy je, že navrhovatelem předložené řešení sice umožňuje operace řezání a svařování ve 3D prostoru, což zadavatel nepochybně, avšak v omezené míře. Veškeré operace ani díly, které budou obráběny, nejsou v zadávací dokumentaci explicitně definovány, protože to není v plné šíři možné, a to z důvodu rozsáhlosti takového popisu, a současně z důvodu samotné povahy prací (vědeckovýzkumné práce dle požadavků, které budou definovány v budoucnu). Rozsah operací a požadovaných schopností robotického laserového pracoviště je místo toho definován pomocí popisu a technických specifikací řešení laserového robotického pracoviště. Požadovaná flexibilita při provádění požadovaných operací je specifikována pomocí požadavku na počet řízených os pracoviště (celkový i jednotlivých zařízení). V případě, že nabízené řešení omezuje možný rozsah operací, jedná se o závažnou okolnost, která znemožňuje akceptování takového řešení. Tímto také zadavatel

odmítá tvrzení navrhovatele, že se jedná o lingvistický (terminologický) spor. Navrhovatel tedy dle zadavatele svým postupem pouze na základě vlastního uvážení přizpůsobil požadavky uvedené v zadávacích podmínkách svým potřebám, což není zákonem v případě otevřeného zadávacího řízení umožněno, a jím nabízeným technickým řešením omezil rozsah operací, které by bylo možné provádět.

38. K argumentu navrhovatele, že splnil veškeré požadavky uvedené v příloze C, zadavatel uvádí, že zadávací dokumentaci tvoří veškeré dokumenty, tedy ne pouze jeden vybraný dokument.
39. K tvrzení navrhovatele, že celkový počet řízených os ve stroji nabídnutém navrhovatelem je 7, nikoliv 8, což dle něj není v rozporu se zadávací dokumentací, zadavatel odkazuje na rozhodnutí o námitkách a k danému dále uvádí, že počet řízených os pracoviště a zejména jeho jednotlivých částí, tedy zařízení, ze kterých se skládá, taktéž zásadním způsobem ovlivňuje výsledné vlastnosti celého pracoviště. Nelze se proto odvolávat na fakt, že je splněn celkový počet řízených os pracoviště bez ohledu na skladbu, tedy počet os jednotlivých zařízení na pracovišti. Řešení navrhovatele dle zadavatele značným způsobem omezuje počet řízených os robotického ramene, a to na tři oproti šesti. Tím je umožněno pouze měnit pozici (v souřadnicích X, Y, Z) pracovního paprsku laserových procesních hlav, avšak nikoliv jeho natočení. Natočení dílce (obrobku) je pak možné pomocí polohovadla, a to využitím dvou dalších řízených os. Nicméně toto natočení obrobku polohovadlem nemůže nahradit natáčení procesní laserové hlavy a tím fyzickou orientaci pracovního laserového paprsku. Doplnění dalšího polohovadla do systému je pouze účelovým krokem navrhovatele pro splnění minimálního požadovaného počtu řízených os. Jak totiž vyplývá z uspořádání pracoviště a popisu řešení poskytnutého navrhovatelem v odpovědi na žádost o objasnění nabídky, je každé z polohovadel určeno pouze pro jednu operaci (jedno pro svařování, druhé pro řezání). Celkový reálně využitelný počet řízených os je tedy pět pro každou operaci (řezání nebo svařování). V teoretickém případě zapojení i druhého polohovadla do některé ze jmenovaných operací by celkový počet využitelných řízených os byl dokonce menší, a to čtyři. V tomto případě totiž není možné fyzicky otáčet stolem polohovadla kolem jeho středu (osy C), protože výrobek je upevněn na obou polohovadlech současně. Je tedy možné jej pouze naklápět (kolem osy A, případně B) dle definice souřadného systému stroje obou polohovadel, která se tak musejí pohybovat synchronně. Požadavek na 8 řízených os ve stroji přitom dle zadavatele jasně plyne z přílohy C z řádku č. 38.
40. Navrhovatel tak dle zadavatele nabídl zařízení, ve kterém sloučil rameno a polohovadlo do jednoho celku, čímž splnil definici robotického manipulátoru. Ovšem u uvedeného řešení dochází k problému, že nabízená dvě polohovadla nelze řídit nezávisle. Největší počet nezávisle řízených os je tedy 5, další musí být řízena závisle (naklápění druhého polohovadla – osa A, případně B) nebo nelze řídit vůbec (otáčení stolu kolem osy C).
41. K odkazu navrhovatele na bakalářskou práci z prostředí zadavatele zadavatel uvádí, že tento zdroj nelze považovat za vědecký zdroj. Ročně je na všech vysokých školách napsáno mnoho bakalářských prací, avšak žádná z nich nenaplnuje definici vědeckého zdroje. Obhajoba takové práce na půdě zadavatele přitom neznamená, že se zadavatel s jejím zněním ztotožňuje, či že ji publikoval, jak zmiňuje navrhovatel. Tyto práce představují pouze dílčí znalosti studenta a v mnoha případech obsahují tyto práce chyby a nepřesnosti, které jsou vyvráceny právě posudkem vedoucího bakalářské práce a posudkem oponenta. Jakékoli chyby a nepřesnosti v bakalářské práci se pak neopravují, neboť práce zůstává tak jak byla sepsána a odevzdána

studentem. Při její obhajobě se však právě o těchto chybách a nepřesnostech diskutuje. Z toho důvodu nelze bakalářskou práci považovat za zdroj relevantních a odborných informací. Zadavatel nicméně poukazuje na to, že v předmětné práci student uvádí „*Pohyb tiskové hlavy je řešen formou robotického ramene na bázi komerčního průmyslového robota s obvykle šesti stupni volnosti.*“, čímž student dle zadavatele potvrdil, že ví, co je to robotické rameno. V případě xyz mechanismu pak student píše o výsuvném rameni. Navrhovatel se tak snaží využít tuto práci manipulativním způsobem tak, že zkresluje její obsah.

42. Zadavatel dále poukazuje na to, že sám navrhovatel dále v návrhu uvádí, že na řádku č. 38 přílohy C zadavatel bylo požadováno synchronní otáčení polohovadla s robotickým manipulátorem (7. a 8. osa manipulátoru) a že nebylo možné měnit text sloupce 2, a proto zůstal beze změny, a dále uvádí, že 2osá polohovadla jsou zařazena jako 4-5 a 6-7 osa, což dokládá také předloženým technickým řešením, čímž dle zadavatele sám navrhovatel potvrzuje, že ve své nabídce zcela vědomě uvedl nepravdivou informaci a nesplnil požadavek uvedený v zadávacích podmínkách, když si chtěl podmínky přizpůsobit a upravit dle svého řešení.
43. Zadavatel dodává, že požádal o vyjádření k zařízení nabídnutého navrhovatelem odborníka v oblasti robotiky, doc. Ing. Petra Koláře, Ph.D. z Ústavu výrobních strojů a zařízení z Českého vysokého učení technického v Praze, který na základě svého odborného posouzení dospěl ke stejnému závěru jako zadavatel, tedy že navrhovatel nesplnil zadávací podmínky v plném rozsahu. Zadavatel doplňuje, že nezpochybňuje „kompletnost“ nabídky navrhovatele, avšak trvá na tom, že nabízený předmět veřejné zakázky nesplnil zadávací podmínky v plném rozsahu.
44. Zadavatel i nadále zastává názor, že postupoval v tomto zadávacím řízení beze zbytku v souladu se zákonem a navrhovatele oprávněně vyloučil z účasti v zadávacím řízení dle § 48 odst. 2 písm. a) zákona.
45. Zadavatel konstatuje, že stanovil pravidla pro zadávání předmětné veřejné zakázky v souladu se zákonem, a to tak, aby bylo získáno zařízení, které bude v plném rozsahu zadaným zadávacím podmínkám vyhovovat. Navrhovatel, ale ani zadavatel, nejsou v pozici, kdy by po ukončení lhůty pro podání nabídek mohli zadávací podmínky dodatečně upravovat a ohýbat tak, jak to „někomu v dané situaci právě vyhovuje“. Zadavatel tedy garantuje zachování stejného přístupu ke všem dodavatelům ve vztahu k zadávacím podmínkám a žádnému z možných dodavatelů nedělá „dodatečné ústupky“, a to nejen v tomto zadávacím řízení, ale všech zadávacích řízeních z doby minulé, současné i budoucí.
46. Zadavatel se domnívá, že vyloučením navrhovatele ze zadávacího řízení nebyl porušen § 6 zákona a navrhovatel nebyl nikterak znevýhodněn. Zadavatel je přesvědčen, že striktně dodržuje veškeré zásady uvedené v § 6 zákona, a naopak akceptace nabídky navrhovatele za situace, kdy tato nesplňuje zadávací podmínky v plném rozsahu, by bylo nedodržením zásad uvedených v § 6 zákona, neboť každý z účastníků zadávacího řízení musí splnit kompletní zadávací podmínky, nikoli jen část zadávacích podmínek. Zadavatel oproti tomu je povinen posoudit nabídky všech účastníků, přičemž nabídka navrhovatele byla řádně a důkladně posouzena a zadavatel dospěl k závěru, že nabídka nesplnila všechny zadávací podmínky tím, že nabízený předmět veřejné zakázky nesplňuje všechny technické podmínky. Z toho důvodu byla nabídka navrhovatele vyloučena z účasti v zadávacím řízení, a to řádně v souladu se

zákonem. Zadavatel dodává, že členy komise byli odborníci v dané oblasti a dále, na základě „sporu“ s navrhovatelem, požádal zadavatel o vyjádření nezávislou osobu z ČVUT.

47. Zadavatel navrhuje, aby Úřad návrh v souladu s § 265 písm. a) zákona svým rozhodnutím zamítl.

Další průběh správního řízení

48. Usnesením č. j. ÚOHS-27135/2022/523 ze dne 9. 8. 2022 určil Úřad zadavateli lhůtu pro podání informace Úřadu o dalších úkonech provedených v šetřeném zadávacím řízení v průběhu správního řízení.
49. Dne 11. 8. 2022 Úřad obdržel od navrhovatele doklad prokazující doručení stejnopisu návrhu zadavateli.
50. Dne 15. 8. 2022 doručil navrhovatel Úřadu sdělení z téhož dne, ve kterém navrhovatel vymezil, jaké skutečnosti v dokumentaci o zadávacím řízení považuje za obchodní tajemství.
51. Dne 15. 8. 2022 doručil navrhovatel Úřadu znalecký posudek č. 02/2022 z téhož dne vyhotovený PhDr. et PhDr. Mgr. Ing. Bc. Lukášem Smutným, MPA, MBA, MSc., Ing. Paed. IGIP, dr. h. c. (dále jen „znalecký posudek navrhovatele“).
52. Rozhodnutím č. j. ÚOHS-28193/2022/510 ze dne 17. 8. 2022 Úřad rozhodl o nařízení předběžného opatření, kterým se zadavateli uložil zákaz uzavřít smlouvu v předmětném zadávacím řízení.
53. Usnesením č. j. ÚOHS-28200/2022/523 ze dne 17. 8. 2022 Úřad přerušil zadávací řízení s cílem získat znalecký posudek.
54. Přípisy č. j. ÚOHS-38972/2022/523 a č. j. ÚOHS-39135/2022/523 ze dne 4. 11. 2022 Úřad informoval zadavatele a navrhovatele o záměru ustanovit znalce Ing. Vladimíra Šefrnu, CSc., IČO 16907639, se sídlem Stínovská 696/1, 107 00 Praha, obory znalecké činnosti: Ekonomika (odvětví a specializace – ceny a odhady obráběcích a tvářecích strojů, výrobní linky a systémy) a Strojírenství (odvětví a specializace – strojírenství všeobecné; obráběcí a tvářecí stroje, výrobní linky a systémy (dále jen „znalec“).
55. Usnesením č. j. ÚOHS-42306/2022/500 ze dne 28. 11. 2022, které bylo znalci doručeno prostřednictvím datové schránky téhož dne, Úřad ustanovil znalce ve věci vedené u Úřadu pod sp. zn. ÚOHS-S0348/2022/VZ. Úkolem znalce bylo vypracování znaleckého posudku (ve lhůtě do 31. 12. 2022) ve věci odborného posouzení poskytnutých podkladů a zodpovězení následujících dotazů:
- a) Vysvětlete laicky srozumitelným způsobem, co je odbornou veřejností chápáno pod pojmem „robotické rameno pro pozicování procesních hlav“. Jedná se o pojem, který má konkrétní význam (konkrétní technické řešení) nebo má význam širší (a jaký)?
 - b) Je v zadávací dokumentaci obsažen požadavek zadavatele na integraci robotického ramene? Pokud ano, vysvětlete laicky srozumitelným způsobem, co uvedený požadavek znamená a kde konkrétně v zadávací dokumentaci je uveden.
 - c) Kolik os manipulátoru (celkem) bylo zadavatelem dle zadávací dokumentace požadováno? Vysvětlete laicky srozumitelným způsobem, co uvedený požadavek znamená a kde konkrétně v zadávací dokumentaci je uveden.

d) Splňuje předmětné požadavky obsažené v zadávací dokumentaci řešení nabízené navrhovatelem?

- Pokud je odpověď na předchozí otázku kladná, vyjádřete se k přiloženému stanovisku doc. Ing. Petra Koláře, Ph.D. z Fakulty strojní, ČVUT v Praze (dále jen „odborné stanovisko“).
- Pokud je odpověď na předchozí otázku záporná, vyjádřete se ke znaleckému posudku navrhovatele.

56. Přípisem č. j. ÚOHS-42534/2022/523 ze dne 29. 11. 2022 oznámil Úřad ve smyslu § 56 správního řádu účastníkům správního řízení skutečnost, že ustanovil znalce v právní věci vedené Úřadem pod sp. zn. S0348/2022/VZ.

57. Dne 29. 12. 2022 obdržel Úřad od znalce znalecký posudek č. 14/2022 ze dne 28. 12. 2022 (dále jen „znalecký posudek“).

58. Přípisem č. j. ÚOHS-47151/2022/523 ze dne 30. 12. 2022 Úřad informoval účastníky řízení o pokračování správního řízení.

59. Usnesením č. j. ÚOHS-00865/2023/523 ze dne 6. 1. 2023 stanovil Úřad účastníkům řízení lhůtu pro vyjádření k pokladům pro rozhodnutí.

60. V uvedené lhůtě byl oběma účastníkům předmětného správního řízení na jejich žádost zpřístupněn znalecký posudek. Žádný z účastníků řízení se ve stanovené lhůtě ani později k podkladům pro rozhodnutí nevyjádřil.

IV. ZÁVĚRY ÚŘADU

61. Úřad přezkoumal na základě § 248 a následujících ustanovení zákona případ ve všech vzájemných souvislostech a po zhodnocení všech podkladů, zejména relevantních částí obdržené dokumentace o zadávacím řízení, stanovisek předložených účastníky řízení a na základě vlastních zjištění rozhodl o zamítnutí návrhu navrhovatele. Ke svému rozhodnutí Úřad uvádí následující rozhodné skutečnosti.

Relevantní ustanovení zákona

62. Podle § 6 odst. 1 zákona zadavatel při postupu podle zákona musí dodržovat zásady transparentnosti a přiměřenosti.

63. Podle § 6 odst. 2 zákona ve vztahu k dodavatelům musí zadavatel dodržovat zásadu rovného zacházení a zákazu diskriminace.

64. Podle § 28 odst. 1 písm. a) zákona se zadávacími podmínkami pro účely tohoto zákona rozumí veškeré zadavatelem stanovené podmínky průběhu zadávacího řízení, podmínky účasti v zadávacím řízení, pravidla pro snížení počtu účastníků zadávacího řízení nebo snížení počtu předběžných nabídek nebo řešení, pravidla pro hodnocení nabídek a další podmínky pro uzavření smlouvy na veřejnou zakázku podle § 104 zákona.

65. Podle § 28 odst. 1 písm. b) zákona se zadávací dokumentací pro účely tohoto zákona rozumí veškeré písemné dokumenty obsahující zadávací podmínky, sdělované nebo zpřístupňované účastníkům zadávacího řízení při zahájení zadávacího řízení, včetně formulářů podle § 212 zákona a výzev uvedených v příloze č. 6 k tomuto zákonu.

66. Podle § 36 odst. 2 zákona zadávací podmínky zadavatel uvede v zadávací dokumentaci nebo je sdělí účastníkům zadávacího řízení při jednání.
67. Podle § 36 odst. 7 zákona mohou být zadávací podmínky po zahájení zadávacího řízení změněny nebo doplněny, pouze stanoví-li tak tento zákon.
68. Podle § 37 odst. 1 zákona podmínky účasti v zadávacím řízení může zadavatel stanovit jako
- a) podmínky kvalifikace,
 - b) technické podmínky vymezující předmět veřejné zakázky včetně podmínek nakládání s právy k průmyslovému nebo duševnímu vlastnictví vzniklými v souvislosti s plněním smlouvy na veřejnou zakázku,
 - c) obchodní nebo jiné smluvní podmínky vztahující se k předmětu veřejné zakázky, nebo
 - d) zvláštní podmínky plnění veřejné zakázky, a to zejména v oblasti vlivu předmětu veřejné zakázky na životní prostředí, sociálních důsledků vyplývajících z předmětu veřejné zakázky, hospodářské oblasti nebo inovací.
69. Podle § 39 odst. 1 zákona zadavatel postupuje v zadávacím řízení podle pravidel stanovených tímto zákonem a je přitom povinen dodržet stanovené zadávací podmínky. Pokud pravidla pro průběh zadávacího řízení tento zákon nestanoví, určí je zadavatel v souladu se zásadami podle § 6 zákona.
70. Podle § 39 odst. 4 zákona není-li v tomto zákoně stanoveno jinak, může zadavatel provést posouzení splnění podmínek účasti v zadávacím řízení před hodnocením nabídek nebo až po hodnocení nabídek. U vybraného dodavatele musí zadavatel provést posouzení splnění podmínek účasti v zadávacím řízení a hodnocení jeho nabídky vždy.
71. Podle § 48 odst. 1 zákona je zadavatel oprávněn vyloučit účastníka zadávacího řízení pouze z důvodů stanovených zákonem, a to kdykoliv v průběhu zadávacího řízení.
72. Podle § 48 odst. 2 písm. a) zákona může zadavatel vyloučit účastníka zadávacího řízení, pokud údaje, doklady, vzorky nebo modely předložené účastníkem zadávacího řízení nesplňují zadávací podmínky nebo je účastník zadávacího řízení ve stanovené lhůtě nedoložil.
73. Podle § 265 písm. a) zákona Úřad návrh zamítne, pokud nebyly zjištěny důvody pro uložení nápravného opatření.

Zjištěné skutečnosti

Skutečnosti zjištěné z dokumentace o zadávacím řízení

74. V příloze C je uvedeno následující: *„Tato specifikace určuje minimální požadavky zadavatele na předmět zakázky, dodavatel doplní obchodní názvy zboží tam, kde je to vhodné, případně přiloží do nabídky vlastní cenovou nabídku a technický popis, přičemž všechny požadavky uvedené v této příloze musí být splněny (...).“* Následně je v příloze C obsažena tabulka se čtyřmi sloupci nadepsanými „č. řádku“, „popis parametru a požadavek zadavatele“, „požadované hodnoty“ a „nabídka dodavatele“.
75. V tabulce obsažené v příloze C je uvedeno:

- na řádku č. 1 popis „*Pracoviště pro technologii laserového 3D řezání, svařování, značení (gravírování), čištění a modifikaci povrchu za pomoci robotického manipulátoru.*“ s požadovanou hodnotou „ANO“;
- na řádku č. 33 popis „*2-osé polohovadlo*“ s požadovanou hodnotou „ANO“;
- na řádku č. 37 popis „*2-osé polohovadlo – integrace řezacího a svařovacího stolu*“ s požadovanou hodnotou „ANO“;
- na řádku č. 38 popis „*Synchronní otáčení polohovadla s robotickým manipulátorem (7. a 8. osa manipulátoru)*“ s požadovanou hodnotou „ANO“;
- na řádku č. 39 popis „*Zajištění řízení a kooperace robotického manipulátoru s plynule řízeným rotačním polohovadlem*“ s požadovanou hodnotou „ANO“;
- na řádku č. 49 popis „*Robotický manipulátor pro nesení procesních hlav (řezání, svařování, skenování - úprava povrchů)*“ s požadovanou hodnotou „ANO“;
- na řádku č. 50 popis „*Robotický manipulátor opakovatelnost (definice dle ISO9283)*“ s požadovanou hodnotou „+0,015 mm nebo lepší“;
- na řádku č. 51 popis „*Robotický manipulátor – dosah*“ s požadovanou hodnotou „min. 2000 mm“;
- na řádku č. 52 popis „*Robotický manipulátor – nosnost*“ s požadovanou hodnotou „min. 50 kg“;
- na řádku č. 53 popis „*Robotický manipulátor - počet řízených os*“ s požadovanou hodnotou „min. 6“;
- na řádku č. 55 popis „*Zajištění koordinovaného pohybu os polohovadla s pohyby manipulátoru*“ s požadovanou hodnotou „ANO“;
- na řádku č. 86 popis „*Kompatibilita upevňovacího mechanismu řezací, svařovací hlavy a skenovací hlavy a integrace upevňovacího mechanismu na poslední osu výše uvedeného manipulátoru*“ s požadovanou hodnotou „ANO“;
- na řádku č. 92 popis „*Mobilní buňka pro gravírování a čištění integrovatelná do stacionární buňky s robotickým manipulátorem*“ s požadovanou hodnotou „ANO“;
- na řádku č. 116 popis „*Zajištění řízení a kooperace robotu s plynule řízeným rotačním polohovadlem*“ s požadovanou hodnotou „ANO“;
- na řádku č. 127 popis „*Plná integrace všech součástí pracoviště*“ s požadovanou hodnotou „ANO“.

76. Ze zápisu z jednání komise vyplývá, že komise shledala v nabídce navrhovatele nedostatky, které je třeba upřesnit.

77. Ve výzvě k písemnému objasnění předložených údajů, dokladů, vzorků nebo modelů ze dne 13. 6. 2022 (dále jen „výzva k objasnění“) vyzval zadavatel navrhovatele k následujícímu objasnění:

»V zadávací dokumentaci je uvedeno v odst. IV „Předmět veřejné zakázky, podmínky plnění“, bod 1) „*Laserový paprsek bude veden ... na robotické rameno pro pozicování procesních*“

hlav.“ V předložené nabídce je však místo robotického ramene uveden 3-osý portálový stroj XYZ (uvedeno v dokumentu „Nabídka MATEX PM, s.r.o. včetně příloh“ odst. „ř. 49“ v oddíle „Popis systému s odkazem na položky Přílohy C“). Tento portálový stroj je dále doplněn dvěma dvouosými polohovadly, která jsou započtena jako další čtyři osy manipulátoru. Celkový počet řízených os je tedy sedm (uvedeno na ř. 53 v předmětném dokumentu „Příloha C (...)“).

Dále je v předložené nabídce uvedeno „Polohovadlo je řízení jako 7. a 8. osa robotického manipulátoru ...“ (dokument „Nabídka MATEX PM, s.r.o. včetně příloh“, str. 3, odst. „(ř. 37-42“). Komise nerozumí významu věty, zejména slovu „řízení“ má být pravděpodobně „řízené“, příp. „řízeno“?

V dokumentu „Příloha C (...)“ je na řádce 38 „Synchronní otáčení polohovadla s robotickým manipulátorem (7. a 8. osa manipulátoru)“. Uchazečem bylo vyplněno „ANO, obě polohovadla jsou schopna synchronního pohybu“. Ve výše uvedeném dokumentu „Příloha C (...)“ jsou zařízení dvouosé polohovadlo a robotický manipulátor specifikována jako oddělená. Komise shledala, že účastník tato zařízení sloučil do jednoho celku a přidal další dvouosé polohovadlo stejného typu (a celek označil jako robotický manipulátor), čímž dosáhl splnění parametru minimálního počtu řízených os manipulátoru (minimálně šest, přičemž bylo dosaženo počtu sedmi řízených os). Uvedená kombinace zařízení umožňuje dosažení kinematiky typické pro pětiosé CNC obráběcí centrum (CNC frézku). Tato konfigurace umožňuje obrábění (práci) ve 3D. Při zapojení druhého polohovadla a jeho synchronním polohováním s prvním polohovadlem (tj. nesení obráběného kusu oběma polohovadly) je dosaženo možnosti pouze čtyřosé práce s laserem, tato konfigurace tedy pro zamýšlené využití není vhodná.

Na základě výše uvedeného vás žádáme o objasnění vaší nabídky a zodpovězení:

- 1) Komise se domnívá, že nebyl splněn požadavek na robotické laserové pracoviště vybavené robotickým ramenem pro pozicování procesních hlav. Objasněte prosím, ideálně doplňte schématem či fotografií, ze které bude jasně patrné splnění požadavku na robotické rameno pro pozicování procesních hlav.
- 2) V předložené nabídce je rozpor v celkovém počtu os manipulátoru (sedm) v porovnání s tvrzením o synchronním řízení polohovadla jako sedmé a osmé osy manipulátoru. Žádáme o objasnění.«

Vysvětlení k výzvě

78. V reakci na výzvu k objasnění navrhovatel doručil zadavateli vysvětlení k výzvě k písemnému objasnění ze dne 16. 6. 2022 (dále jen „vysvětlení k výzvě“).
79. Ve vysvětlení k výzvě navrhovatel uvádí další podrobnosti k jím nabízenému robotickému manipulátoru a sice, že „[v] (...) nabídce uvádíme, že konstrukce robota bude provedena jako 3-osý XYZ portál, doplněný o dvě polohovadla s možností plně synchronního řízení ve všech 7. osách (3+2+2). Toto řešení jednou z možných konstrukcí robota (vedle tradičních 6-osých ramen, lankových nebo 4-ramenných typů) a plně vyhovuje technickým specifikacím zadavatele. Celý robot pracuje synchronně, jako jeden celek, jak je požadováno v ř. 55 a 116 technické specifikace. Nelze jednu část jednoduše odejmout a není tak smysluplné označovat některou osu jako hlavní a jinou jako externí, neboť všechny jsou plně integrované do stejného řídicího systému a celé pracoviště je přesně zkalibrováno, aby bylo dosaženo požadované přesnosti. (...)“.

80. K tvrzení, že nebyl splněn požadavek na robotické laserové pracoviště vybavené robotickým ramenem pro pozicování procesních hlav navrhovatel uvádí, že „(...) nabídka splňuje všechny požadavky, uvedené v zadávací dokumentaci vč. detailních technických specifikací. V příloze uvádíme screenshoty z modelu stanice, kde je patrné, jak rozměrné díly je možné v kabině zpracovávat. Naopak se domníváme, že námi předložené řešení je vhodnější než (zřejmě očekávaný) 6-osý robot s 2-osým polohovadlem, neboť umožňuje přesnější pozicování pracovní optiky a také není nutné provádět přestavbu upínacího stolu z řezacího na svařovací. Taková přestavba vyžaduje montáž upínací desky na přesné pozice v polohovadle, obvykle pomocí vodících kolíků. Takové upevnění však není dostatečně přesné a není tak konzistentní s požadavkem na opakovatelnost $\pm 0,015\text{mm}$. Aby tento požadavek byl splněn, zřejmě by bylo nutné po každé změně upínacího stolu provést novou kalibraci celého stroje. V námi předloženém řešení je jedno polohovadlo určené pro sváření a druhé pro řezání, odpadá tedy nutnost náročné výměny svařovací deky za řezací a je zajištěna maximální možná přesnost polohování, jak je požadováno zadavatelem, neboť při provozování stroje nedochází k (de-)montáži jeho součástí.“
81. K rozporu v celkovém počtu os manipulátoru (sedm) v porovnání s tvrzením o synchronním řízení polohovadla jako sedmé a osmé osy manipulátoru v předložené nabídce navrhovatel uvádí: „Celkový počet os v nabízeném robotu je 7 (3+2+2). Osy obou polohovadel jsou řízeny synchronně, tzn. 4. a 5., ale i 6. a 7. jsou schopny plně koordinovaného pohybu vůči ostatním osám.“
82. Navrhovatel dále ve vysvětlení uvádí, že »[z]adavatel nikde v zadávací dokumentaci ani v odpovědi na Výzvu k objasnění neuvádí, jak rozměrné díly hodlá zpracovávat, resp. jaké díly budou zpracovávány pomocí 2- osých polohovadel. Dokonce není ani zřejmé, zda požaduje v pracovišti jeden pevný stůl a jedno otočné 2-osé polohovadlo nebo pouze jedno toto polohovadlo (a považuje jej tím za „stůl“ podle ř. 22). Jediná vodítka, ze kterých při návrhu pracoviště můžeme vycházet tak jsou:
- průměr svařovacího a/nebo svářecího stolu: 800mm
(...)
 - a dále ze specifikací laserového zdroje vyplývá, že zadavatel hodlá provádět vždy pouze jednu operaci, tedy buď řezání nebo sváření, nikoliv obě současně.

Na základě poměrně nestandardních specifikací tedy můžeme tedy pouze spekulovat, jaké díly chce zadavatel zpracovávat a s jakými nároky na polohování. V tomto směru ponechal zadavatel určitý prostor pro volbu nejlepšího řešení, které bude vyhovovat požadavkům na dodávku součástí vědeckého a výzkumného pracoviště TestBed. Veškerá nabízená zařízení jsou ve špičkové kvalitě tak, aby bylo možno provádět vysoce kvalifikovaný a špičkový výzkum. Sám zadavatel ve své Odpovědi 6 Výzvy k vysvětlení zadávacích podmínek č.1 uvádí: „Úkolem zadavatele není vymyslet řešení... a ...způsob řešení je součástí nabídky dodavatele.“ Námi navržený systém se 7-osým robotem je schopen následujících operací: (...)

- 5-ti osé 3D řezání na 2-osém polohovadle o průměru 800mm
- 5-ti osé 3D sváření na 2-osém polohovadle o průměru 800mm (...)

Je zřejmé, že (...) je možné pracovat v 5-ti osém polohování tak, že se využije vždy jen jedno z polohovadel. (...)«.

83. K tvrzení zadavatele, že zařízení dvouosé polohovadlo a robotický manipulátor jsou specifikována jako oddělená, navrhovatel uvádí: „*Domníváme se, že tomu tak není. Nikde v Příloze C není uveden požadavek na oddělitelnost polohovadla od robota. Naopak, ř. 38, 39, 55 a 116 vyžadují maximální možnou integraci řízení pohybu polohovadla do řídicího systému. Ani z předpokládaného způsobu použití nijak nevyplývá potřeba fyzického nebo elektronického oddělování polohovadla od zbytku robota.*“.

Rozhodnutí o vyloučení

84. V rozhodnutí o vyloučení zadavatel uvádí, že vylučuje navrhovatele „*[v] souladu s § 48 odst. 2 písm. a) ZZVZ, neboť údaje, doklady, vzorky nebo modely předložené účastníkem zadávacího řízení nesplňují zadávací podmínky.*“
85. K tomu dále v odůvodnění uvádí, že navrhovatel byl vyzván k objasnění nabídky, neboť „*komise se domnívala, že nebyl splněn požadavek na robotické laserové pracoviště vybavené robotickým ramenem pro pozicování procesních hlav uvedené v zadávací dokumentaci. Účastník nabídl 3-osý portálový stroj XYZ doplněný dvěma dvouosými polohovadly. Ve svém objasnění (...) potvrdil domněnku komise (...). Současně účastník uvedl, že se domnívají, že předložené řešení je vhodnější než (zřejmě očekávaný) 6-osý robot s 2-ovým polohovadlem. Proto, že nabízené řešení splňuje požadavek na minimálně šest řízených os manipulátoru, nesplňuje požadavek na integraci robotického ramene. Dále je v nabídce účastníka rozpor také v celkovém počtu os nabízeného manipulátoru (sedm) v porovnání s tvrzením o synchronním řízení polohovadla jako sedmé a osmé osy manipulátoru. (...) nabídka tohoto účastníka nesplnila veškeré zadávací podmínky, když nabízené řešení nezahrnuje robotické rameno pro pozicování procesních hlav, které je na trhu dostupné (...)*“.

Odborné posouzení

86. V odborném posouzení jsou předně shrnuty relevantní zadávací podmínky následovně: »*V zadávací dokumentaci je v článku IV. bod 1 uvedeno v rámci charakteristiky poptávaného pracoviště: „Laserový paprsek bude veden ze zdroje pomocí samostatného optického vlákna na robotické rameno pro pozicování procesních hlav“. Počet stupňů volnosti pro polohování zde není specifikován, ale lze dovodit, že pro zajištění libovolné pozice pracovní laserové hlavice je nutné mít šest pohybových os pro vymezení šesti stupňů volnosti tělesa v prostoru (tři posunutí a tři natočení tělesa). S tím souvisí v Příloze C Zadávací dokumentace uvedený požadavek na řádce 53 „Robotický manipulátor - počet řízených os: min. 6“. Plánovaný systém je jako celek uvažován s redundancí pohybů, protože kromě šestiosého robotického manipulátoru je součástí poptávky i „2 - osé polohovadlo“ (řádek 33) se sklopnou osou. Poptáváno je tedy pracoviště s osmi synchronně řízenými pohybovými osami (viz řádek 55) v provedení 6+2 (šest os na manipulátoru a dvě osy na polohovadle).*«
87. K řešení nabízenému navrhovatelem je v odborném posouzení uvedeno, že se jedná o řešení, „*kde je uvažováno umístění pracovní hlavice na tříosém manipulátoru s kartézskou kinematikou. Ta umožňuje v rámci pracovního prostoru polohování pracovní hlavice jen ve třech lineárních souřadnicích. Pracovní hlavici tedy nelze naklopit v žádném směru, což je v rozporu s požadavkem zadání. Kinematicky lze v provozu buňky zajistit naklopení laserové pracovní hlavice vůči výrobku pomocí otočně-sklopného stolu, na kterém je dílec upnut. Otočně-sklopné stoly nabídka uvažuje celkem dva. Dle dodaných schémat mají stoly koaxiální kyvné osy. Z pohledu řízení je tedy v buňce instalováno 3+2+2, tedy celkem sedm řízených*

pohybových os. Z pohledu aplikačního využití je však klíčový počet os využitelný pro vzájemné nastavení polohy pracovní hlavice a vyráběného dílce. Zde je možné využít pouze jeden stůl do konfigurace 3+2, tedy celkem pět řízených os. Alternativou je spřáhnutí obou stolů jedním společně upnutým dílcem větších rozměrů. V tom případě nebude možné stoly otáčet a využitelná bude pouze celkově jedna řízená kyvná osa. Půjde o konfiguraci 3+1, tedy celkem čtyři řízené osy (kyvná řízená osa bude mít v tomto případě dva pohony).

Z uvedeného vyplývá, že nabídka nesplňuje požadavek dle řádku 53 Přílohy C zadávací dokumentace na minimálně 6 řízených os, které by v provozu umožnily polohování pracovní hlavice vůči opracovávanému dílci ve třech posunutích a třech natočeních. Navrhovaný manipulátor nemá požadovaný počet os. Požadavek není funkčně naplněn ani připojením dvou otočně sklopných stolů.“

Znalecký posudek navrhovatele

88. Úkolem znalce PhDr. et PhDr. Mgr. Ing. Bc. Lukáše Smutného, MPA, MBA, MSc., Ing. Paed. IGIP, dr. h. c. (dále jen „zpracovatel posudku“) bylo odpovědět na uvedené otázky:
- i. Zda navrhovatelem nabídnuté řešení jako celek má či nemá robotické rameno pro pozicování procesních hlav, resp. zda se jedná o robotický manipulátor v kontextu předložené nabídky uchazeče pro plnění veřejné zakázky.
 - ii. Lze i přes terminologický rozpor vnímat předloženou nabídku uchazeče pro plnění veřejné zakázky jako alternativu možného řešení (splňující vztahovou souvislost s otázkou č. i.)?
89. K otázce i. zpracovatel posudku uvádí, že zadavatel nikde v zadávací dokumentaci neuvádí požadavek na dodání robotického ramene (6 os), doplněné o polohovadlo (2 osy), nelze tak explicitně hovořit o nesplnění tohoto požadavku v rámci předložené nabídky navrhovatele. Robotický manipulátor, ať už kloubový, portálový nebo kombinovaný, pracuje jako celek, tedy jeden robot, zejména pokud je vybaven synchronně řízenými polohovadly. Tato polohovadla jsou nedílnou součástí celku robotického manipulátoru, nelze je provozovat samostatně, protože obvykle nemají vlastní řídicí systém, a dokonce ani zbytek robota by po jejich odpojení zřejmě nebyl provozuschopný. V tomto kontextu jsou pravděpodobně koncipovány i požadavky zadavatele, kde se opakovaně požaduje maximální integrace všech součástí do jednoho celku, a to zejména řídicího systému robota.
90. Z přílohy C pak dle zpracovatele posudku explicitně nevyplývá, že se jedná o dvě samostatná zařízení, jak lze případně alternovat výklad zadávací dokumentace. Naopak, robotický manipulátor jako jeden manipulační celek (definici poskytuje norma ČSN ISO 8373) se skládá z více pohyblivých os a 2osé polohovadlo je jeho nedílnou součástí. Jinými slovy, robotický manipulátor obsahuje 2osé polohovadlo (v nabídce navrhovatele dokonce dvě polohovadla) jako svou součást.
91. Zpracovatel posudku dodává, že jelikož širší kontext zadávací dokumentace dává do jisté míry prostor pro případné odlišné vnímání, lze se ztotožnit s argumentací, že robot jako celek má jeden centrální řídicí systém, který integruje řízení všech os (mj. obsahuje měniče pohonů pro všechny řízené osy, tedy i pro 2osé polohovadlo). Provozování polohovadla mimo rámec robotického manipulátoru není pravděpodobně možné, z toho důvodu nelze mluvit o dvou samostatných zařízeních (robot + polohovadlo), nýbrž o celku (robot) a jeho součásti

(polohovadlo). Analogicky lze dospět k názoru, že počet os lze v tomto případě určit jako min. 6, z toho 2 má polohovadlo. V nabídce navrhovatele bylo zvoleno řešení robotického manipulátoru jako celek ze tří hlavních částí: XYZ portálu a dvou 2osých polohovadel, celkový počet os je tak 3+2+2, což alternativně může vyhovět zadání z řádku č. 53 přílohy C.

92. K otázce ii. zpracovatel posudku uvádí, že lze konstatovat, že nabídnuté alternativní řešení navrhovatele „ve znění jeho předložené nabídky (...) do jisté míry naplňuje technickou specifikaci kladenou na plnění VZ a je tedy možné jeho použití v rámci poptávaného strojního vybavení bez ohledu na to, jaký výklad terminologie bude využit, který dle výše uvedeného může zakládat částečně prostor pro případné odlišné vnímání, což v konečném důsledku může být zavádějící a zmatečné.“

Znalecký posudek

93. Znalec rekapituluje nabídku navrhovatele a uvádí, že navrhovatel nabízí konfiguraci, „kdy je navrženo uchycení pracovní hlavice na tříosém portálu XYZ s kartézskou kinematikou. Ta umožňuje v rámci pracovního prostoru polohování pracovní hlavice jen ve třech lineárních souřadnicích (stupně volnosti).“ Navrhovatel v nabídce (řádek č. 54 přílohy C) uvedl, že „procesní hlavy jsou nesené na Z ose portálového manipulátoru paprskem dolů, a tak není možné je fyzicky natočit proti zdi. Pracovní hlavici tedy nelze naklopit v žádném směru. Kdy tento portál (portálový manipulátor) je doplněn o dvě dvouosá polohovadla, kdy dále specifikuje, že se jedná o robota, který pracuje synchronně jako jeden celek.“ Z navrhovatelova vysvětlení k výzvě také vyplývá, že jedno polohovadlo je určené pro sváření a druhé pro řezání.
94. Z uvedeného dle znalce jednoznačně vyplývá, že »celý robot (někdy je uvedeno slovo „STROJ“ je sestaven z tříosého manipulátoru a dvou dvouosých polohovadel. Také je (...) patrné, že je možno používat jen jedno polohovadlo na určenou operaci. Z tohoto tedy vyplývá, že pro danou operaci (sváření) má robot jen 5 stupňů volnosti (5 os = 3+2) a pro operaci řezání také 3+2 osy = 5 os (stupňů volnosti).«
95. Dle znalce na uvedeném robotu nelze používat tříosý robotický manipulátor a dvě dvouosá polohovadla najednou synchronně (jak požaduje zadavatel). Existuje jedna možnost, jak používat obě polohovadla naráz, a to pod podmínkou jejich propojení, čímž se ztrácí jeden stupeň volnosti a potom by robot pracoval v systému 3+1=4 stupně volnosti. Takže nelze využít 3+2+2 stupně volnosti, jak uvádí mylně a účelově navrhovatel.
96. Dále znalec vymezuje konkrétní řádky z přílohy C, které stanovují požadované počty stupňů volnosti (počty os) jak u robotického manipulátoru (řádek č. 50, 51, 52 a 53), tak u dvouosého polohovadla (řádek č. 37, 38 a 39), ze kterých dle něj jednoznačně vychází, že „zadavatel požadoval celkem 8 stupňů volnosti (6+2) u daného robota (stroje) – celého pracoviště. Kdy požadoval, aby tyto osy byly všechny synchronně řízeny.“ V souvislosti s uvedeným znalec s ohledem na obsah nabídky navrhovatele a čestného prohlášení vyjadřuje přesvědčení, že navrhovatel „věděl, že se jedná o 6+2 osy robota a také věděl, že v čl. IV. bod 1) textová část popisu robotizovaného pracoviště a technické přílohy C jsou nedílné a musí být v rámci nabídky také společně uvažované a nelze z nich vyjmát jen některé dílčí pojmy a ty dále používat a modifikovat.“
97. Znalec uvádí, že pokud je požadováno robotické rameno (článek IV. bod 1 zadávací dokumentace), potom robotický manipulátor toto rameno musí obsahovat tzn. musí být toto

rameno integrováno v samotném robotickém manipulátoru (toto rameno může být nazváno i termínem robot), tzn. pokud je v zadávací dokumentaci požadavek na integraci všech součástí pracoviště, tak je to i požadavek na robotické rameno, bez kterého by nebyly zadávací podmínky, tj. obecné zadávací podmínky obsažené v textu samotné zadávací dokumentace doplněné o specifikaci v příloze C, splněny. *„Potom je možné konstatovat, že robot, který má plnit funkci pro realizaci operací tvarově složitých dílů je v podstatě robotické rameno a dvouosé polohovadlo, též i jiným způsobem řečeno robotický manipulátor a dvouosé polohovadlo jako řešení, které zadavatel požadoval.“*

98. K otázce a) (znění jednotlivých otázek pro znalce je uvedeno výše v bodě 55 odůvodnění tohoto rozhodnutí) znalec uvádí, že laicky lze robotické rameno přirovnat k lidské končetině, převážně k horní končetině lidského těla, kdy tato je schopna určitých pohybů. Robotické rameno je v podstatě zařízení technického rázu, které se snaží tuto lidskou paži a její schopnosti napodobit. Pohyb tzn. např. posun, nebo otáčení končetiny je v technické praxi označován jako stupeň volnosti. Tedy robotické rameno *„je typ mechanické paže (ramene), obvykle programovatelné s podobnými funkcemi jako lidská paže; rameno může být součtem všech mechanismů nebo může být součástí složitějšího zařízení robota. Články takového manipulátoru jsou spojeny klouby umožňující buď rotační pohyb (jako např. u kloubového robota) nebo translační (lineární) posuv. Články manipulátoru lze považovat za kinematický řetězec. (...) Stejně jako ostatní robotické mechanismy jsou robotická ramena obvykle klasifikována podle počtu stupňů volnosti. Obvykle se počet stupňů volnosti rovná počtu kloubů, které pohybují články ramena robota. K tomu, aby robotická ruka mohla dosáhnout libovolné pozice (polohy a orientace) v trojrozměrném prostoru, je zapotřebí alespoň šest stupňů volnosti. Dodatečné stupně volnosti umožňují změnit konfiguraci některého článku na paži (např. loket nahoru/dolů), a přitom udržet ruku robota ve stejné pozici“*.
99. Z uvedeného použitého termínu *„robotické rameno pro pozicování procesních hlav“* je dle znalce možné usuzovat, že se jedná o část robota, tzn. *„v tomto kontextu je to pojem, který má konkrétní význam (konkrétní technické řešení).“* Znalec dále vysvětluje, že robotické rameno je označení *„pro část robota (možno též pojmenovat manipulátoru) a v řadě případu se takto nazývá i celkový robot (podle jeho koncepce a konstrukce).“* Pojem manipulátor je možno chápat naprosto obecně jako zařízení, které manipuluje (posouvá, otáčí apod.) s předměty. Manipulátor je stroj nemající vlastní inteligenci, je ovládán na dálku. Robot je pak specifické zařízení, stroj, který může být naprogramován k vykonání různých činností, je částečně samostatný a umí vykonávat předepsané úkoly, popřípadě spolupracovat s okolím a zadavatelem těchto úkolů.
100. Znalec dále uvádí, že *„[š]irší význam by mohl mít termín manipulátor, ale pokud se jedná o robotický manipulátor, je zde předpoklad, že se jedná o část robota, která manipuluje. U robotů je to konkrétně robotické rameno.“* V příloze C je používáno obecné označení robotický manipulátor, ten pak dle uvedených podmínek má mít minimální počet řízených os 6.
101. K otázce b) znalec uvádí, že v zadávací dokumentaci je obsažen požadavek na integraci robotického ramene, což v šetřeném případě v kontextu zadávací dokumentace znamená, že *„robotické rameno musí být součástí, začlenění do požadovaného pracoviště“*. Požadavek na plnou integraci vychází z přílohy C, kde je tento požadavek definován na řádce č. 127. *„Pod tímto je předpokládáno to, že budou začleněny v celek veškeré součásti a zařízení (tj.*

robotický manipulátor, jehož součástí je robotické rameno, vedení optického vlákna a samotný zdroj laseru, dvouosé polohovadlo, řezací a svařovací stůl, atd.) které jsou v technickém úvodním popise uvedeny a ještě je to doplněno a možno to i takto chápat v (...) příloze C“, a to např. v řádcích č. 39, č. 92, č. 86, č. 116, č. 55 a č. 38. V této souvislosti znalec doplňuje, že i ze skutečnosti, že jsou v obecném popisu stanoveny rozměry celého prostoru pracoviště, je „patrná integrace, tj. začlenění do určitého definovaného prostoru.“

102. Znalec dále konstatuje, že *„[p]okud je požadováno robotické rameno (laserový svazek je veden na robotické rameno), potom robotický manipulátor toto rameno musí obsahovat tzn. musí být toto rameno integrováno v samotném robotickém manipulátoru, tzn. musí být toto rameno integrováno v samotném robotickém manipulátoru, tzn. že pokud je požadavek na integraci všech součástí pracoviště, tak je to i požadavek v přeneseném významu na robotické rameno, bez kterého by nebylo obecné zadání doplněné v (...) příloze C splněno.“*
103. K otázce c) znalec uvádí, že v otázce je uveden pojem manipulátor, proto ji chápe tak (i s ohledem na to, že zadavatel požadoval plnou integraci všech součástí pracoviště), že Úřad zajímá počet os robotického manipulátoru a dvouosého polohovadla. K tomu uvádí, že *„[v] tomto případě se jedná o celkem 8 polohovatelných os (stupňů volnosti)“* a v této souvislosti odkazuje na řádky č. 38 (v textu posudku zvýrazněn), 39 a dále č. 50, 51, 52 a 53 v textu posudku (zvýrazněn). v příloze C. K tomu dodává, že *„[z] uvedených specificky zadaných parametrů vyplývá, že dvouosé polohovadlo je synchronní s robotickým manipulátorem a je zde jednoznačně uvedeno, že se jedná o sedmou a osmou osu manipulátoru. Pokud je uvedeno, že dvouosé polohovadlo má být synchronně řízeno (zajištění řízení a kooperace) s robotickým manipulátorem, a dále je uvedeno, že robotický manipulátor má mít 6 řízených os je jednoznačné, že celý robot – řízené pracoviště na laserové opracování má 8 řízených os.“*
104. K otázce d) znalec uvádí, že nabídka navrhovatele nespĺňuje předmětné požadavky v zadávací dokumentaci, protože nabízené řešení *„neodpovídá požadavku zadavatele, který požadoval 8 os synchronně řízených (...)“*.
105. Znalec se dále vyjadřuje ke znaleckému posudku navrhovatele. Předně se vymezuje vůči označení obecného zadání v čl. IV zadávací dokumentace jako „hrubého popisu“ a uvádí, že není možné vlastní popis systému, který je požadován, označit jen jako hrubý, a dodává, že je třeba s textem pracovat jako s uceleným zadávacím popisem zařízení, jehož technické parametry jsou dále detailně specifikovány v příloze C. Také nesouhlasí s tvrzením, že je žádoucí do jisté míry upřednostnit tuto přílohu C. Dle znalce se autor posudku snaží rozdělit obecnou část a technickou část zadávací dokumentace, aby se pokusil zjednodušit vnímání zadávací dokumentace a vyjmul z ní jen ty skutečnosti, které vyhovují jeho potřebě tak, aby mohl kladně odpovědět na položené otázky navrhovatele.
106. K problematice počtu os, znalec uvádí, že zpracovatel posudku k ní přistupuje nesprávně a naprosto účelově neboť i když celkový robot má teoreticky 7 řízených os, tak prakticky použitelných os je na základě popisu navrhovatele jen 5 (3+2). Dle popisu celého manipulátoru pak není možné řídit všech 7 os synchronně najednou tak, aby byl splněn požadavek na použití laserového paprsku. Z technického hlediska je tudíž možné u řešení nabízeného navrhovatelem reálně použít jen 5 řízených os. Další rozpor znalec spatřuje v tom, že v příloze C je doslovně uvedeno na řádce č. 53 *„robotický manipulátor – počet řízených os min. 6“*,

na řádku č. 38 „*Synchronní otáčení polohovadla s robotickým manipulátorem (7. a 8. osa manipulátoru)*“ a na řádku č. 39 „*Zajištění řízení a kooperace robotického manipulátoru s plynule řízeným rotačním polohovadlem*“. Autor posudku zmiňuje řádek č. 53 přílohy C a v této souvislosti píše o stroji se 7 řízenými osami. Řádek č. 53 přílohy C se však týká jen robotického manipulátoru, nikoliv celého robotického pracoviště. Znalec pak také nesouhlasí s tvrzením zpracovatele posudku, že v dokumentaci není uveden explicitní požadavek, že počet řízených os musí být právě 8, neboť ten je uveden v příloze C (řádek č. 38).

107. Znalec uvádí, že je jednoznačné, že laserový paprsek bude veden na robotické rameno, což v případě navrhovatele znamená na tříosý portál (robotické rameno), přičemž předmět je uchycen na dvouosém polohovadle. Pokud by byly brány tyto části souhrnně jako synchronní provoz a celé pracoviště by bylo nazváno robotický manipulátor a ne robot, potom se dle znalce „*jedná celkově o 5 řízených os, což je méně, než požadoval zadavatel – minimálně 6 u robotického manipulátoru. Takže i z možného spekulativního manipulování s odbornými termíny není tento požadavek splněn.*“ V tomto ohledu pak dle znalce je tato část posudku psaná účelově a ve prospěch navrhovatele.
108. K závěrům zpracovatele posudku k otázce i. (znění jednotlivých otázek znaleckého posudku navrhovatele je uvedeno výše v bodě 88 odůvodnění tohoto rozhodnutí) znalec uvádí, že odpověď zpracovatele posudku je poněkud široká a jednoznačně a jasně neodpovídá na položenou otázku. Otázka je, zda nabídnuté řešení jako celek má či nemá robotické rameno, odpověď by měla znít, že uvedený celek má robotické rameno pro pozicování procesních hlav, zde v předloženém návrhu je to tříosé robotické rameno ve smyslu kartézské kinematiky. Na druhou část otázky, tedy zda se jedná o robotický manipulátor v kontextu předložené nabídky se dá říci, že předložené řešení je robotický manipulátor. Jako celek s 2 dvouosými polohovadly tvoří robotické pracoviště, ale nejde v něm využít v rámci komplexního řízení všech 7 os synchronně najednou, jak je požadováno v zadávací dokumentaci. Veškeré další zdůvodnění je pak jen hraní si s terminologií, a to jen z pohledu částečného bez komplexního pohledu na požadavek a dané řešení problematiky.
109. K závěrům k otázce ii. znalec uvádí, že dle zpracovatele posudku se jedná o alternativní řešení, ale neuvádí, k čemu je toto řešení alternativou, a také uvádí slovní spojení „*do jisté míry naplňuje technickou specifikaci kladenou na plnění VZ*“, kdy není uvedeno, do jaké míry a co to je ta míra. Z uvedeného je tedy patrné, že zadávací dokumentace není nabídkou navrhovatele splněna v plném rozsahu.
110. Znalec se domnívá, že žádný terminologický rozpor v zadávací dokumentaci a v technické příloze C není, ale tento rozpor vytváří sám zpracovatel posudku, když výklad terminologie přizpůsobil k požadavku navrhovatele, a to se snahou vytvořit zmatečné popsání zadání v příloze C. Toto nedodržení terminologie je v konečném důsledku dáno tím, že se odděluje text v samotné zadávací dokumentaci od textu, resp. požadavků v příloze C.
111. Celkově znalec ke znaleckému posudku navrhovatele uvádí, že je účelově zpracovaný pro potřeby navrhovatele, kdy neobjektivně hodnotí na základě filosofických úvah jen dílčí části zadávací dokumentace, kterou neposuzuje objektivně jako celek a vyjímá z ní jen některé prvky, které posuzuje tak, aby vyhověl požadavku navrhovatele.

112. Znalec se také vyjádřil k odbornému posouzení. K tomu uvádí, že v krátkosti a konkrétně posuzuje nabídku navrhovatele pro předmětné zadávací řízení, a to po technické stránce komplexně, odborně a dle názoru znalce i správně.

Právní posouzení

113. Úřad primárně konstatuje, že mezi účastníky řízení je sporu o oprávněnosti vyloučení navrhovatele z účasti v šetřeném zadávacím řízení. Zatímco navrhovatel vyjadřuje přesvědčení, že jím nabízené plnění splňuje veškeré stanovené podmínky zadávacího řízení a jeho vyloučení je tudíž nezákonné, zadavatel, z logiky věci, zaujímá názor zcela opačný.
114. Úřad k tomu předně v obecné rovině uvádí, že průběh zadávacího řízení je určen zákonnými pravidly a dále pak zadávacími podmínkami, které zadavatel stanoví, přičemž v každém případě je přitom zadavatel povinen dodržet v zadávacím řízení základní zásady zadávání veřejných zakázek zakotvené v § 6 zákona. V průběhu zadávacího řízení zadavatel provádí posouzení splnění podmínek účasti v zadávacím řízení, snížení počtu účastníků zadávacího řízení nebo snížení počtu předběžných nabídek nebo řešení, pokud si takovou možnost vyhradil v zadávacích podmínkách, a hodnocení nabídek. Posouzení splnění podmínek účasti v zadávacím řízení, jimiž se rozumí podmínky kvalifikace, technické podmínky vymezující předmět veřejné zakázky, obchodní nebo jiné smluvní podmínky vztahující se k předmětu veřejné zakázky a zvláštní podmínky plnění veřejné zakázky, zadavatel provádí na základě údajů, dokladů, vzorků nebo modelů, které k tomuto účelu poskytne účastník zadávacího řízení. Zadavatel si zároveň může ověřovat věrohodnost všech údajů, dokladů, vzorků nebo modelů, které jsou mu ze strany účastníka zadávacího řízení poskytnuty, a alternativně si je může opatřovat také sám. Od podmínek účasti v zadávacím řízení, které zadavatel ve vztahu k dodavatelům stanovil, pak zadavatel nemůže v průběhu zadávacího řízení upustit.
115. K uvedenému Úřad dodává, že odpovědnost za prokázání splnění podmínek účasti v zadávacím řízení, resp. odpovědnost za podanou nabídku¹ (její úplnost a správnost), nese účastník zadávacího řízení (dodavatel). Je tedy obecně povinností dodavatelů zpracovat nabídky tak, aby tyto byly v souladu s požadavky zadavatele stanovenými zadávacími podmínkami, resp. požadavky zadavatele stanovenými v zadávací dokumentaci. Podle § 28 odst. 1 písm. b) zákona se zadávací dokumentací rozumí veškeré písemné dokumenty obsahující zadávací podmínky, sdělované nebo zpřístupňované účastníkům zadávacího řízení při zahájení zadávacího řízení, včetně formulářů podle § 212 zákona a výzev uvedených v příloze č. 6 k tomuto zákonu. K uvedenému Úřad doplňuje, že zadávací dokumentaci je třeba vždy vykládat jako celek v kontextu jejich jednotlivých ustanovení a příloh a přihlížet k jejich účelu, přičemž nelze upřednostňovat pouze určitou část zadávacích podmínek.
116. Úřad dále v obecné rovině uvádí, že v případě nesplnění zadávacích podmínek, resp. podmínek účasti v zadávacím řízení zákon dává zadavateli v § 48 oprávnění, a v některých uvedených případech přímo povinnost, za konkrétně stanovených podmínek vyloučit účastníka zadávacího řízení. Zadavatel je v možnosti vyloučit účastníka ze zadávacího řízení dle § 48 odst. 1 zákona limitován, a to tak, že jej může vyloučit pouze z důvodů zákonem aprobovaných. Úřad dodává, že mezi tyto důvody patří rovněž důvody uvedené v § 48 odst. 2 písm. a) zákona, jež stanoví, že účastníka lze ze zadávacího řízení vyloučit, jestliže jím

¹ příp. předběžnou nabídku či žádost o účast – pozn. Úřadu

předložené údaje, doklady, vzorky nebo modely neodpovídají zadávacím podmínkám nebo je účastník ve stanovené lhůtě nedoložil.

117. K tomu Úřad dodává, že pokud je předmětem přezkumu rozhodnutí zadavatele o vyloučení účastníka zadávacího řízení odůvodněné více důvody, ke konstatování toho, že toto rozhodnutí je v souladu se zákonem, postačí, že je zjištěna existence alespoň jednoho z uvedených důvodů pro vyloučení. I kdyby tedy ostatní důvody pro vyloučení oprávněné nebyly, Úřad při zjištění i jen jediného oprávněného důvodu vyloučení musí konstatovat, že zadavatel účastníka vyloučil důvodně a jeho postup při vyloučení účastníka byl tedy v souladu se zákonem. Možnost konstatování ze strany Úřadu o oprávněnosti, byť jen jediného z více uváděných důvodů pro vyloučení, je v rámci přezkumu nejen v souladu s rozhodovací praxí Úřadu a správních soudů, ale je též v souladu se zásadou procesní ekonomie.
118. Z předložené dokumentace vyplývá, že zadavatel (resp. komise) si nebyl jist některými skutečnostmi v řešení popsaném v nabídce navrhovatele. Zadavatel proto vyzval navrhovatele k objasnění následujících skutečností: i) zda byl splněn požadavek na robotické laserové pracoviště vybavené robotickým ramenem pro pozicování procesních hlav a ii) objasnění rozporu v celkovém počtu os manipulátoru v porovnání s tvrzením o synchronním řízení polohovadla jako sedmé a osmé osy manipulátoru. Vysvětlení navrhovatele zadavatele nepřesvědčilo o to, že řešení nabízené navrhovatelem splňuje zadávací podmínky, a proto navrhovatele ze zadávacího řízení vyloučil.
119. Jak plyne z rozhodnutí o vyloučení, navrhovatel byl ze zadávacího řízení vyloučen podle § 48 odst. 2 písm. a) zákona. Z odůvodnění rozhodnutí o vyloučení vyplývá, že nabídka navrhovatele nesplnila všechny zadavatelem stanovené zadávací podmínky, neboť dle zadavatele nesplňuje požadavek na integraci robotického ramene, nezahrnuje robotické rameno pro pozicování procesních hlav a v nabídce je rozpor v celkovém počtu os manipulátoru.
120. Navrhovatel však má za to, že jím nabízené řešení je méně obvyklé (než zadavatelem zřejmě očekávané kloubové robotické rameno), když zvolil řešení robotického manipulátoru, který se jako celek skládá „ze tří hlavních částí: XYZ portálu a dvou 2 osých polohovadel, celkový počet os je tak 3+2+2 (...)\", tj. celkem 7, nicméně se jedná o řešení zcela odpovídající zadávacím podmínkám.
121. Úřad se předně zabýval otázkou, zda zadávací podmínky, pro jejichž nesplnění byl navrhovatel vyloučen ze zadávacího řízení, byly skutečně obsaženy v zadávacích podmínkách předmětné veřejné zakázky, neboť dle navrhovatele se požadavek na „robotické rameno“ vyskytuje pouze na jednom místě zadávací dokumentace a v příloze C, která obsahuje detailní soupis technických specifikací, je již používán termín „robotický manipulátor“ (tj. pojem „nadřazený“, obecnější a umožňující i jiná konstrukční řešení) a rovněž odmítá, že by v zadávací dokumentaci byl explicitně uveden požadavek na 8 řízených os manipulátoru.
122. Vzhledem k tomu, že k posouzení skutečnosti, zda zadávací podmínky předmětné veřejné zakázky obsahují požadavek na integraci robotického ramene a k zodpovězení otázky, kolik os manipulátoru bylo zadavatelem požadováno a k posouzení relevantnosti navrhovatelovy argumentace ohledně splnění zadávacích podmínek bylo třeba vysoce odborných znalostí z oblasti strojírenství, kterými úřední osoby nedisponují, Úřad pro zodpovězení (mj.) těchto otázek nechal vypracovat znalecký posudek. Obsahem znaleckého posudku jsou rovněž závěry znalce o tom, že v zadávací dokumentaci je obsažen požadavek na robotické rameno [termín

je použit v článku IV. bod 1) zadávací dokumentace a ze zadávacích podmínek je možné usuzovat, že se jedná o část robota, která manipuluje, v uvedeném kontextu se tedy jedná o pojem, který má konkrétní technické řešení], které má být plně integrováno (srov. k tomu řádek č. 127 přílohy C) v samotném robotickém manipulátoru, tj. robotické rameno musí být součástí požadovaného pracoviště. Na tomto místě Úřad připomíná, že není rozhodné, ve které části zadávací dokumentace je zadávací podmínka, resp. podmínka účasti uvedena (tj. zda v samotné zadávací dokumentaci či v její příloze), zadávací dokumentaci je třeba chápat jako vzájemně se doplňující celek a v tomto smyslu jednotlivé zadávací podmínky vykládat. Z uvedeného důvodu nelze přisvědčit argumentu navrhovatele, že pokud je pojem robotické rameno použit „pouze“ na jednom místě zadávací dokumentace, konkrétně v obecné části, pak může být uvedený požadavek zadavatele fakticky znegován tím, že v příloze C, která obsahuje podrobnější popis technických parametrů, obsažen není. Všechny zadávací podmínky uvedené v zadávací dokumentaci jsou rovnocenné (mají stejnou váhu) a nabídky dodavatelů musejí být zpracovány tak, aby tuto skutečnost reflektovaly.

123. Dle znalce dále ze zadávacích podmínek, přesněji z přílohy C vyplývá, že dvouosé polohovadlo je synchronní s robotickým manipulátorem a je zde jednoznačně uvedeno, že se jedná o sedmou a osmou osu manipulátoru. Pokud je uvedeno, že dvouosé polohovadlo má být synchronně řízeno s robotickým manipulátorem, a dále je uvedeno, že robotický manipulátor má mít 6 řízených os, je tedy jednoznačné, že celý robot – řízené pracoviště na laserové opracování má mít celkem 8 synchronně řízených os.
124. Znalec rovněž odmítá argument navrhovatele o *ex post* přizpůsobení si výkladu technických pojmů ze strany zadavatele. V této souvislosti znalec připouští, že pojmy „robotické rameno“, „robotický manipulátor“, příp. „robot“ nemají jediný obecně platný neměnný výklad, nicméně poukazuje na to, že z kontextu zadávací dokumentace je zřejmé, jaký je v šetřeném zadávacím řízení význam jednotlivých pojmů.
125. Ke znaleckému posudku navrhovatele znalec uvádí, že je zpracován účelově pro potřeby navrhovatele, kdy jsou neobjektivně hodnoceny jen dílčí části zadávací dokumentace a ta tak není objektivně posuzována jako celek. Znalec se naopak vyjádřil souhlasně k odbornému posouzení předloženému zadavatelem.
126. Úřad dále na tomto místě uvádí, že pokud někdo z dodavatelů má za to, že technické podmínky vymezující předmět veřejné zakázky zadavatel stanovil takovým způsobem, že bezdůvodně vylučují možnost předložit jiné (rovnocenné) technické řešení, které by bylo rovněž schopno naplnit potřeby zadavatele, příp. že jsou stanoveny takovým způsobem, že je schopen je splnit pouze konkrétní dodavatel, tj. že nevycházejí z objektivně zdůvodnitelných požadavků, pak má možnost proti zadávacím podmínkám brojit námitkami ve lhůtě k tomu zákonem určené. K tomu však v šetřeném případě ze strany navrhovatele nedošlo.
127. K uvedenému Úřad dodává, že jestliže nejsou zadávací podmínky, resp. technické podmínky dodavatelů nikterak rozporovány, pak jsou tito povinni – mají-li zájem veřejnou zakázku získat – předkládat nabídky, které stanoveným zadávacím podmínkám odpovídají. Není tedy přípustné (pokud si to zadavatel nevyhradí), aby dodavatel nabídl zadavateli alternativní řešení (byť by dle jeho názoru mělo, resp. i fakticky mohlo naplňovat potřeby zadavatele), které však nespĺňuje všechny zadavatelem stanovené podmínky účasti v zadávacím řízení, resp. v takové situaci zadavatel nemůže s dodavatelem uzavřít smlouvu [srov. k tomu § 48

odst. 8 zákona ve spojení s § 48 odst. 2 písm. a) zákona], neboť zadavatel je povinen respektovat pravidlo zakotvené v ustanovení § 39 odst. 1 zákona, tj. je povinen kromě zákonných ustanovení dodržovat i všechny jím samotným stanovené zadávací podmínky.

128. Úřad tedy tuto část odůvodnění uzavírá s konstatováním, že s ohledem na závěry učiněné výše, zejména pak s ohledem na závěry obsažené ve znaleckém posudku, má za to, že zadavatel v šetřeném případě požadoval dodávku zařízení – robotického pracoviště, které sestává z robotického manipulátoru s (minimálním) počtem 6 řízených os, v němž je integrováno robotické rameno, který je doplněn o 2osé polohovadlo, tedy zařízení s celkem 8 řízenými osami.
129. Úřad se dále zabýval otázkou, zda zadavatel postupoval při vyloučení navrhovatele ze zadávacího řízení v souladu se zákonem, tj. zda byl naplněn důvod vyloučení uvedený v rozhodnutí o vyloučení.
130. Navrhovatel byl vyloučen, neboť jeho nabídka dle zadavatele nesplňovala všechny zadávací podmínky. Konkrétně měl zadavatel za to, že v souladu se zadávacími podmínkami není (celkový) požadovaný počet os u nabízeného řešení a měl za to, že v nabídce navrhovatele absentuje integrované robotické rameno pro pozicování procesních hlav.
131. I posouzení otázky, zda nabídka navrhovatele splňuje zadávací podmínky předmětné veřejné zakázky, učinil Úřad s ohledem na její vysokou odbornost součástí znaleckého posouzení. Ze znaleckého posudku vyplývá, že navrhovatel nabízí technické řešení, ve kterém je navrženo uchycení pracovní hlavičky na tříosém portálu XYZ s kartézskou kinematikou. Ta umožňuje v rámci pracovního prostoru polohování pracovní hlavičky ve třech lineárních souřadnicích (stupně volnosti). Navrhovatel v nabídce uvedl, že procesní hlavy jsou nesené na Z ose portálového manipulátoru paprskem dolů, a tak není možné je fyzicky natočit proti zdi. Pracovní hlavičku tedy nelze naklopit v žádném směru. Tento portál (portálový manipulátor) je doplněn o dvě dvouosá polohovadla. Dále specifikuje, že se jedná o robota, který pracuje synchronně jako jeden celek, přičemž jedno polohovadlo je určeno pro sváření a druhé pro řezání. Celý robot je sestaven z tříosého manipulátoru a dvou dvouosých polohovadel. Také je patrné, že je možno používat jen jedno polohovadlo na určenou operaci. Tedy pro danou operaci (sváření) má robot jen 5 stupňů volnosti ($5 \text{ os} = 3+2$) a pro operaci řezání také $3+2$ osy. Na uvedeném robotu nelze používat tříosý robotický manipulátor a dvě dvouosá polohovadla najednou synchronně. Dle znalce má řešení nabízené navrhovatelem – celkový robot teoreticky 7 řízených os, ale prakticky použitelných os je na základě popisu navrhovatele jen 5 ($3+2$). Není tedy možné řídit všech 7 os synchronně najednou tak, aby byl splněn požadavek na použití laserového paprsku. Z technického hlediska je tudíž možné reálně použít jen 5 řízených os.
132. V projednávaném zadávacím řízení ze zadávacích podmínek vyplývá požadavek k předložení technického řešení obsahující robotické rameno s 6 osami, které by zároveň bylo doplněno dvouosým polohovadlem, tedy stroj s 8 řízenými osami. Dle znalce řešení předložené navrhovatelem obsahuje robotické rameno pro pozicování procesních hlav (konkrétně tříosé robotické rameno ve smyslu kartézské kinematiky), přičemž předložené řešení jako celek, tj. robotický manipulátor s 2 dvouosými polohovadly tvoří robotické pracoviště, ale nelze v něm využít v rámci komplexního řízení všech 7 os synchronně najednou, jak je požadováno v zadávací dokumentaci.

133. Řešení nabízené navrhovatelem dle závěrů obsažených ve znaleckém posudku neodpovídá zadávacím podmínkám v plném rozsahu, neboť nenaplnňuje požadavky na celkový počet řízených os (tj. 8), který je uveden v příloze C (řádek č. 38).
134. Z výše uvedeného tak vyplývá, že zadavatel byl oprávněn navrhovatele pro nesplnění předmětné zadávací podmínky ze zadávacího řízení na veřejnou zakázku podle § 48 odst. 2 písm. a) zákona vyloučit, což i učinil. Lze tedy uzavřít, že navrhovatel byl ze zadávacího řízení vyloučen důvodně, přičemž zadavatel v odůvodnění rozhodnutí o vyloučení navrhovatele zcela pregnančně popsal důvody, které jej k vyloučení vedly; o tom ostatně svědčí i jasně zaměřená argumentace navrhovatele jak v námitkách, tak v rámci vedeného správního řízení.
135. Nad rámec výše uvedeného Úřad k vyloučení navrhovatele a existenci několikero odborných posouzení vyjadřujících se k řešení nabízenému navrhovatelem, uvádí následující. V souvislosti s předloženými znaleckými posouzeními (znaleckými posudky) a otázkou toho, zda řešení nabízené navrhovatelem splňuje zadávací podmínky Úřad akcentuje, že dvě znalecká posouzení dochází ke zcela shodnému závěru, kterým je nesplnění zadávacích podmínek navrhovatelem, přičemž znalecký posudek navrhovatele tenduje k tomu, že by mohly být předloženým řešením navrhovatele do určité míry splněny zadávací podmínky. V souvislosti se znaleckým posudkem navrhovatele nelze přehlédnout, že ani tento ve vztahu ke splnění veškerých zadávacích podmínek neposkytuje přesvědčivou argumentaci o splnění stanovených zadávacích podmínek navrhovatelem, když přímo ve znaleckém posudku navrhovatele je uvedeno, že řešení navrhovatele „(...) *do jisté míry naplňuje technickou specifikaci kladenou na plnění VZ (...)*“, což lze považovat za velmi tendenční hodnocení, bez kritického zhodnocení, co vše ze zadávacích podmínek je splněno, resp. jakou měrou jsou naplněny zadávací podmínky. Z povahy procesu zadávání veřejných zakázek a pravidel stanovených zákonem však musí být dodavatelem, chce-li být úspěšným účastníkem, v zadávacím řízení naplněny veškeré technické podmínky; nepostačuje tedy „do jisté míry“ naplnění zadávacích podmínek. V kontextu obsahu znaleckého posudku navrhovatele tak Úřad předmětné konstatování vnímá jako takové, které de facto připouští, že nabízené plnění navrhovatele nemusí korektně a bezezbytku naplňovat všechny podmínky, které zadavatel na popotávaný předmět plnění kladl. Ve vztahu k dalším dílčím rozporům či vágním závěrům v posudku navrhovatele lze pak odkázat na závěry obsažené výše v odůvodnění tohoto rozhodnutí, zejm. hodnocení obsažené ve znaleckém posudku znalce.
136. Úřad rovněž s ohledem na výše uvedené odmítá argument navrhovatele, že zadavatel postupoval při jeho vyloučení ze zadávacího řízení v rozporu s § 6 zákona. Zadavatel posoudil u nabídky navrhovatele důkladně soulad se zadávacími podmínkami, vyzval navrhovatele k objasnění nabídky, i když to není jeho povinností a rozhodnutí o vyloučení řádně odůvodnil, přičemž svůj názor o nesplnění zadávacích podmínek si ověřil, když pro tyto účely nechal vypracovat odborné stanovisko (v podrobnostech viz výše odůvodnění tohoto rozhodnutí).
137. Úřad uzavírá, že v návrhem napadeném postupu zadavatele při vyloučení navrhovatele ze zadávacího řízení neshledal rozpor se zákonem, čímž neshledal důvody pro uložení nápravného opatření, a proto návrh podle § 265 písm. a) zákona zamítl, jak je uvedeno ve výroku tohoto rozhodnutí.

POUČENÍ

Proti tomuto rozhodnutí lze do 15 dnů ode dne jeho doručení podat rozklad k předsedovi Úřadu pro ochranu hospodářské soutěže, a to prostřednictvím Úřadu pro ochranu hospodářské soutěže – Sekce veřejných zakázek, třída Kpt. Jaroše 1926/7, Černá Pole, 604 55 Brno. Včas podaný rozklad má odkladný účinek. Rozklad a další podání účastníků učiněná v řízení o rozkladu se podle § 261 odst. 1 písm. b) zákona zasílají Úřadu výhradně prostřednictvím datové schránky nebo jako datová zpráva podepsaná uznávaným elektronickým podpisem.

otisk úředního razítka

Mgr. Markéta Dlouhá
místopředsedkyně

Obdrží

1. Vysoké učení technické v Brně, Středoevropský technologický institut, Antonínská 548/1, 602 00 Brno
2. Mgr. Václava Burianová, advokátka, Advokátní kancelář Gallivoda, Burianová a spol. s.r.o., Nerudova 1404/5, 301 00 Plzeň

Vypraveno dne

viz otisk razítka na poštovní obálce nebo časový údaj na obálce datové zprávy