

ЗХ-Е-5064/21.08.23г.



**„ЕКОПРОГРЕС ИНТЕРНЕШЪНЪЛ“ООД**

■ 1712 София, ж.к.“Младост“3,  
бл.301, вх.2, ет.2, ап.10  
e-mail: [office@ecoprogress.net](mailto:office@ecoprogress.net)  
[www.ecoprogress.net](http://www.ecoprogress.net)  
тел./факс: (+359 2) 875 20 60



Индикативно предложение по пазарна консултация № 52119  
с предмет: "Доставка на дрон за радиационно обследване на терени за нуждите на отдел РМ и отдел АГ"  
от

«Екопрогрес Интернешънъл»ООД, ЕИК 831730763, адрес: гр.София, ж.к.Младост-3, бл.301, вх.2, ет.2, ап.10, телефон 02 875 20 60,  
ел.поща: [office@ecoprogress.net](mailto:office@ecoprogress.net), лице за контакт: Иван Вълчинов, длъжност: Управител

№ по ред	ID на Възложителя	Описание и технически характеристики на предлаганото изделие	М.ед.	К-во	Ед. цена без ДДС
<b>Безпилотна авиационна система (БАС) в състав:</b>					
1.		Безпилотен летателен апарат (БЛА)	бр.	1	110 425,00
		- Вертикално излитане и кацане – VTOL Copter			
		- Максимална излетна маса: (Max. Take off weight -MTOW)	kg	$\geq 15$	
		- Максимална товароносимост: (Max. Payload)	kg	$\geq 5$	
		- Брой на роторите	бр.	6	
		- Тип на двигателите- електрически			
		Продължителност на полета при зависване и метеорологични условия, нормализирани към Международната стандартна атмосфера (MCA), заедно с полезен товар (без теглото на батериите): Hover Time (endurance)	min	2 kg $\geq 60$ min 5 kg $\geq 35$ min	
		- Максимална скорост на издигане: (Max. Ascent Speed)	m/s	$\geq 5$	
		- Максимална скорост на спускане: (Max. Descending Speed)	m/s	$\geq 3$	

	- Максимална скорост на полет: (Max. Cruise Horizontal Flight Speed)	m/s	$\geq 13$	
	- Устойчивост на вятър: (Anti Wind Capability/Wind Resistance Level)	m/s	$\geq 10$	
	- Точност при кръжене: (GPS Hover Accuracy)	m	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Вертикално <math>\pm 0,5</math> m</li> <li>- хоризонтално <math>\pm 2,5</math> m</li> </ul>	
	- Степен на защита: (Protection)		IP54	
	- Оперативен температурен диапазон: (Working Temperature)	°C	$-10^{\circ}\text{C} \div 50^{\circ}\text{C}$	
	- Максимална височина на излитане и кацане над морското равнище, при метеорологични условия към MCA: (Max. Altitude ASL)	m	$\geq 1500$	
	- Инсталации от други производители – лесна за монтаж платформа (versatile flight platform for mapping, surveying, and SAR applications)			
	- Възможност за монтиране на оборудване за радиационно разузнаване, аерогама сканиране и картиране	kg	$\leq 5$	
	- Олекотена конструкция с мощни ротори (lightweight carbon structure design and powerful propulsion system)			
	- Система за видео наблюдение – съвместима с камери за различни приложения (Compatible with a variety of cameras)			
	- БЛА е дистанционно управляем, предава и приема данни и предава в реално време видеоизображение от воденото наблюдение в зоната на директна видимост (VLOS)			
	- Има система за избягване на сблъсък с обекти при неправилно или невнимателно управление (Obstacle Avoidance System)			
	- Наземна станция за управление и визуализация на данните (All-In-One 2.4GHZ Long Range Portable Ground Control Station)		H16	
	- Дистанционно управление – Работна честота:	GHz	2,400 GHz до 2,483 GHz	
	- Контролери за управление на полета: (Flight controller)		Pixhawk Cube Orange	

	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Видеопредаване и пренос на данни: (Long range HD video&amp;data link)</li> </ul>		Videopass-N15 (15 km range), Videopass- N30 (30 km range)	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Системна архитектура: (System Architecture)</li> </ul>		PixHawk 4	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>- БЛА ще ползва поне по една от функциониращите глобални спътникови системи</li> </ul>		GPS, GLONASS BeiDou, Galileo, L2 Band	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Интелигентна зарядна станция за батериите, работеща със захранване 12 V от автомобилен акумулатор и 220 V AC от електрическата мрежа. Възможност (хъб) за пакетно бързо зареждане на комплекта батерии.</li> <li>- Брой цикли на зареждане на батериите</li> </ul>	бр.	$\geq 500$	
2.	<b>Системата за видео наблюдение</b>	бр.	1	<b>12 275,00</b>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Цветна камера за дневна светлина</li> <li>- Резолюция (Resolution)</li> <li>- Сензор: (Sensor)</li> <li>- Непрекъснато оптично увеличение: (Zoom)</li> <li>- Видеопредаване: (Video output)</li> <li>- Видеозапис: (Video recording)</li> <li>- Видео изход: (output ports)</li> </ul>			
	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Цветна камера за дневна светлина</li> <li>- Резолюция (Resolution)</li> <li>- Сензор: (Sensor)</li> <li>- Непрекъснато оптично увеличение: (Zoom)</li> <li>- Видеопредаване: (Video output)</li> <li>- Видеозапис: (Video recording)</li> <li>- Видео изход: (output ports)</li> </ul>	пиксели	$\geq 1920*1080$	
			1/3 inch 4MP CMOS	
			$\geq 10X$ zoom	
		fps	$\geq 1080P/60fps$ HDMI	
		fps	$\geq 1080P/30fps$ MP4	
			$\geq$ HDMI (1920/1080/60fps) and Analog	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Слот за карта памет за съхранение на видеозапис и аероснимки (MicroSD slot)</li> <li>- Платформата за камера е жиростабилизирана по 3 оси (3-axis high stabilized gimbal)</li> <li>- Тегло на камерата: (Camera Weight)</li> </ul>	g	$\leq 500$	

	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Степен за защита на електронно-оптичното оборудване</li> </ul>		$\geq$ IP 53 – в съответствие с IEC 529 декларирано от производителя	
3.	<b>Наземната контролна станция на БЛА</b>	бр.	1	16 405,00
	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Наземната станция за управление управлява едновременно летателния апарат и системата за наблюдение по време на полет</li> <li>- Управлението се осъществява чрез клавиатура и джойстик</li> <li>- Осигурява устойчиво управление на разстояние в зоната на видимост (VLOS)</li> </ul>	km	$\geq$ 5	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>- 2 степени на защита по ниво на батерия на БЛА (Failsafe)</li> </ul>	%	Pредупредителна - <30% и <20% за връщане в изходна позиция	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Получава се видеоизображение от системата за наблюдение на летателния апарат в реално време за целия обсег на полета</li> <li>- Наземната станция за управление е преносима с диагонал на дисплея:</li> <li>- Интегриран в пулта дисплей с висока резолюция:</li> <li>- Станцията и дисплеят ѝ са устойчиви на удар, вибрации, прах, влага, разливане на вода</li> </ul>		$\geq$ 14"	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Дисплеят на контролната станция е специализиран дисплей, видим при директна слънчева светлина: (Direct sunlight readable)</li> </ul>	cd/m <sup>2</sup>	$\geq$ 600 cd/m <sup>2</sup> декларирано от производителя	
	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Автономната работа на контролната станция с дисплея без външно захранване</li> <li>- Контролната станция може да работи със захранване 12 V от транспортния модул и 220 V AC от електрическата мрежа</li> <li>- Управлението на летателния апарат се осъществява по радиочестотен канал (Uplink) в следната честотна лента:</li> </ul>	GHz	2.4 GHz	

		<ul style="list-style-type: none"> <li>- Каналът за управление е защитен по въздушен интерфейс от неоторизиран достъп до него чрез криптиране съобразно с използвания протокол</li> </ul>		AES 128	
		<ul style="list-style-type: none"> <li>- Предаването на видеосигнал в реално време се осъществява по радиочестотен канал (Downlink) в обхвата:</li> </ul>	GHz	2.4 GHz	
		<ul style="list-style-type: none"> <li>- Каналът за предаване е защитен по въздушен интерфейс от неоторизиран достъп до него чрез криптиране съобразно с използвания протокол</li> </ul>		AES 128	
<b>4.</b>	<b>Софтуера за управление на БЛА</b>		<b>бр.</b>	<b>1</b>	<b>9 740,00</b>
		<ul style="list-style-type: none"> <li>- Осигурява едновременно управление на един БЛА и управлението на системата за наблюдение от оператор на наземната контролна станция</li> </ul>			
		<ul style="list-style-type: none"> <li>- Налични са два режима на полет на летателния апарат:</li> </ul>		автономен и ръчен режим	
		<ul style="list-style-type: none"> <li>- Автономният режим се реализира чрез предварително програмиране на маршрута/и на полет</li> </ul>			
		<ul style="list-style-type: none"> <li>- На дисплея на контролната станция е постоянно налична (изобразява се) следната полетна информация: <ul style="list-style-type: none"> <li>• височина на полет отчетена над земната повърхност;</li> <li>• скорост на летателния апарат;</li> <li>• дистанция от наземната контролна станция до летателния апарат;</li> <li>• посока на полета спрямо магнитния север;</li> <li>• оставащо време за полет при текуща скорост на полета;</li> <li>• текущи координати на летателния апарат при полета</li> </ul> </li> </ul>			
		<ul style="list-style-type: none"> <li>- На дисплея на контролната станция могат да се наблюдават два независими прозореца: <ul style="list-style-type: none"> <li>○ цифрова карта на наблюдения район;</li> <li>○ видеинформация от системата за наблюдение на БЛА</li> </ul> </li> </ul>			
		<ul style="list-style-type: none"> <li>- На цифровата карта се показва текущото местоположение на БЛА</li> </ul>			
		<ul style="list-style-type: none"> <li>- Осигурява наблюдение в реално време на предаваното видеоизображение от системата за наблюдение на БЛА</li> </ul>			

		<ul style="list-style-type: none"> <li>- При подадена команда от оператор се прекъсва изпълняваната в момента мисия и летателния апарат каца:           <ul style="list-style-type: none"> <li>• в изходна позиция;</li> <li>• в посочена/въведена чрез GPS координати позиция;</li> <li>• летателният апарат може автоматично да се завръща и каца в зададената изходна позиция, в случай на загуба на връзка с наземната контролна станция или достигане на определен праг за минимален капацитет на батерията;</li> <li>• автоматично каца в случай на загуба на работоспособност, техническа неизправност и др.</li> </ul> </li> </ul>			
		<ul style="list-style-type: none"> <li>- Има режим със зададени максимални ъгли по наклон и тангаж, целящи защита на летателният апарат от груба работа на оператор по време на полет в ръчен режим</li> </ul>			
		<ul style="list-style-type: none"> <li>- Позволява запис на видеоизображение в реално време, с продължителност аналогична на максималното полетно време на летателния апарат на преносим електронен носител (SD карта, miniSD карта, microSD карта или др.) на борда на летателния апарат</li> </ul>	GB	$\geq 128 \text{ GB}$	
		<ul style="list-style-type: none"> <li>- На контролната станция може да се записва в реално време:           <ul style="list-style-type: none"> <li>• постъпващото по време на полет видеоизображение и радиационна информация;</li> <li>• информацията за полетния маршрут;</li> <li>• информацията за параметрите на реалния полет</li> </ul> </li> </ul>			
		<ul style="list-style-type: none"> <li>- Цифровата карта</li> </ul>		На основата на “Google Maps”	
5.		<b>Нестандартни/специализирани елементи, резервни части и инструменти към доставката</b>	комп.	<b>1</b>	<b>6 475,00</b>
		<ul style="list-style-type: none"> <li>- Пълна комплектовка, необходима за нормалната работа на оборудването</li> </ul>		Кабели, букси, крепежни елементи и др.	
		<ul style="list-style-type: none"> <li>- Чанта за съхранение, охлаждане и зареждане на батериите</li> </ul>	бр.	1	
		<ul style="list-style-type: none"> <li>- Резервен комплект акумулаторни батерии, осигуряващи сумарно полетно време не по-малко от 2 h</li> </ul>	бр.	2	

	- Резервни комплекти витла	бр. 2	
	- Преносим електронен носител (SD карта, miniSD карта, microSD карта или др.) на борда на летателния апарат	бр. 3	

Срок на доставката – до 6 мес. от датата на сключване на договор

Условие на доставка – DDP „АЕЦ Козлодуй“ ЕАД;

Гаранционен срок – 24 мес.

Жизнен цикъл на оборудването – 10 години;

Съпроводителна документация при доставка:

- паспорт на оборудването;
- инструкции за монтаж, експлоатация, техническо обслужване и ремонт;
- протоколи от изпитания;
- декларации/сертификати за съответствие с придружаващите ги сертификати по качество и декларации/сертификати за произход на оборудването, материалите и консумативите;
- документ, в който са описани условията за съхранение и срока на годност;
- гаранционна карта;
- ръководство за работа със софтуера за управление на БЛА.

Иван Вълчинов

Управител

„Екопрогрес Интернешънъл“ООД

Ivan

ZAPRYANOV  
VALCHINOV

Digitally signed by Ivan  
ZAPRYANOV VALCHINOV  
Date: 2023.08.20  
17:43:12 +03'00'