



**RETURN BIDS TO:**  
**RETOURNER LES SOUMISSIONS À:**  
Public Works and Government Services / Travaux  
publics et services gouvernementaux  
Kingston Procurement  
Des Acquisitions Kingston  
86 Clarence Street, 2nd floor  
Kingston  
Ontario  
K7L 1X3  
Bid Fax: (613) 545-8067

## SOLICITATION AMENDMENT MODIFICATION DE L'INVITATION

The referenced document is hereby revised; unless otherwise indicated, all other terms and conditions of the Solicitation remain the same.

Ce document est par la présente révisé; sauf indication contraire, les modalités de l'invitation demeurent les mêmes.

### Comments - Commentaires

Vendor/Firm Name and Address  
Raison sociale et adresse du  
fournisseur/de l'entrepreneur

**Issuing Office - Bureau de distribution**  
Public Works and Government Services / Travaux  
publics et services gouvernementaux  
Kingston Procurement  
Des Acquisitions Kingston  
86 Clarence Street, 2nd floor  
Kingston  
Ontario  
K7L 1X3

<b>Title - Sujet</b> Robot de collaboration mobile	
<b>Solicitation No. - N° de l'invitation</b> 31184-199531/B	<b>Amendment No. - N° modif.</b> 002
<b>Client Reference No. - N° de référence du client</b> 31184-19-9531	<b>Date</b> 2019-02-20
<b>GETS Reference No. - N° de référence de SEAG</b> PW-\$KIN-555-7730	
<b>File No. - N° de dossier</b> KIN-8-50065 (555)	<b>CCC No./N° CCC - FMS No./N° VME</b>
<b>Solicitation Closes - L'invitation prend fin</b> <b>at - à 02:00 PM</b> <b>on - le 2019-03-04</b>	
<b>Time Zone</b> Fuseau horaire Eastern Standard Time EST	
<b>F.O.B. - F.A.B.</b> Specified Herein - Précisé dans les présentes <b>Plant-Usine:</b> <input type="checkbox"/> <b>Destination:</b> <input type="checkbox"/> <b>Other-Autre:</b> <input checked="" type="checkbox"/>	
<b>Address Enquiries to: - Adresser toutes questions à:</b> Webster, Sean	<b>Buyer Id - Id de l'acheteur</b> kin555
<b>Telephone No. - N° de téléphone</b> (613) 545-8843 ( )	<b>FAX No. - N° de FAX</b> (613) 545-8067
<b>Destination - of Goods, Services, and Construction:</b> <b>Destination - des biens, services et construction:</b>	

Instructions: See Herein

Instructions: Voir aux présentes

<b>Delivery Required - Livraison exigée</b>	<b>Delivery Offered - Livraison proposée</b>
<b>Vendor/Firm Name and Address</b> <b>Raison sociale et adresse du fournisseur/de l'entrepreneur</b>	
<b>Telephone No. - N° de téléphone</b> <b>Facsimile No. - N° de télécopieur</b>	
<b>Name and title of person authorized to sign on behalf of Vendor/Firm</b> <b>(type or print)</b> <b>Nom et titre de la personne autorisée à signer au nom du fournisseur/</b> <b>de l'entrepreneur (taper ou écrire en caractères d'imprimerie)</b>	
<b>Signature</b>	<b>Date</b>

---

**Modification 002** – Robot de collaboration mobile est publiée en réponse aux questions des soumissionnaires et les réponses du Canada.

---

**Référence: Annexe A, 4.1 Exigences techniques minimales, b. Plateforme, v. précision de positionnement**

**Q1 :** Notre société est en mesure de répondre à l'exigence de précision de positionnement de 2,5 mm, mais seulement en ajoutant des systèmes supplémentaires à notre configuration par défaut. Nous avons deux options pour atteindre cette précision, soit mécaniquement (au moyen d'une installation supplémentaire qui mènera le robot au point, mais nécessite un espace d'entrepôt supplémentaire.) ou optiquement (ce qui pourrait nécessiter une installation supplémentaire ou non, fonction de la configuration). Ces deux méthodes sont-elles acceptables et y a-t-il une méthode préférée?

**R1:** Nous exigeons la précision de positionnement de 2.5 mm de la plate-forme et sommes ouverts à une solution optique pour l'atteindre, l'espace de plancher d'entrepôt est une considération pour notre application et doit déclinier un dispositif supplémentaire seulement dans le but d'alignement mécanique.

**Supprimer :** «v. <= +/- 25 mm précision de positionnement de la plate-forme elle-même, avec une système pour étalonner le cadre d'outil du robot au processus/application avant l'étape de travail. »

**Insérer :**

«v. <= +/- 25 mm précision de positionnement de la plate-forme elle-même, avec une système pour étalonner le cadre d'outil du robot au processus/application avant l'étape de travail

1. Si un calibrage mécanique supplémentaire est nécessaire pour obtenir la précision du système dont nous avons besoin, cela ne doit pas prendre de place supplémentaire de façon permanente (il est permis d'utiliser temporairement l'espace au sol pendant la configuration et l'étalonnage). »

---

**TOUS LES AUTRES TERMES ET CONDITIONS RESTENT INCHANGÉES**