



RIIGIHANGETE
VAIDLUSTUSKOMISJON

OTSUS

Vaidlustusaja number	236-24/283647
Otsuse kuupäev	06.01.2025
Vaidlustuskomisjoni liige	Ulvi Reimets
Vaidlustus	Scanmed Group OÜ vaidlustus Sihtasutuse Viljandi Haigla riigihankes „Apteegirobot“ (viitenumber 283647) Scanmed Group OÜ pakkumuse tagasi lükkamise ja OÜ Varo pakkumuse edukaks tunnistamise ning OÜ Varo kõrvaldatama jätmise otsustele
Menetlusosalised	Vaidlustaja, Scanmed Group OÜ, esindaja vandeadvokaat Taivo Ruus Hankija, Sihtasutus Viljandi Haigla, esindajad vandeadvokaat Arne Ots ja advokaat Alan Paas Kolmas isik, OÜ Varo, esindaja vandeadvokaat Kristina Laarmaa
Vaidlustuse läbivaatamine	Kirjalik menetlus

RESOLUTSIOON

Riigihangete seaduse § 197 lg 1 p-i 4 ja § 198 lg-te 3 ja 8 alusel

- 1. Jätta Scanmed Group OÜ vaidlustus rahuldamata.**
- 2. Mõista Scanmed Group OÜ-lt Sihtasutuse Viljandi Haigla kasuks välja esindajate kulud 2100 eurot käibemaksuta.**
- 3. Mõista Scanmed Group OÜ-lt OÜ Varo kasuks välja esindaja kulud 2000 eurot käibemaksuta.**
- 4. Jätta Scanmed Group OÜ vaidlustusmenetluse kulud tema enda kanda.**

EDASIKAEBAMISE KORD

Halduskohtumenetluse seadustiku § 270 lg 1 alusel on vaidlustuskomisjoni otsuse peale halduskohtule kaebuse esitamise tähtaeg kümme (10) päeva arvates vaidlustuskomisjoni otsuse avalikult teatavaks tegemisest.

JÕUSTUMINE

Otsus jõustub pärast kohtusse pöördumise tähtaja möödumist, kui ükski menetlusosaline ei esitanud kaebust halduskohtusse. Otsuse osalisel vaidlustamisel jõustub otsus osas, mis ei ole seotud edasikaevatud osaga (riigihangete seaduse § 200 lg 4).

ASJAOLUD JA MENETLUSE KÄIK

1. 18.09.2024 avaldas Sihtasutus Viljandi Haigla (edaspidi Hankija) riigihangete registris avatud hankemenetlusena läbi viidava riigihanke „Apteegirobot“ (viitenumber 283647) hanketeate.

Hankija juhatuse 18.11.2024 otsusega on tunnistatud vastavaks ja edukaks OÜ Varo pakkumus ning lükatud tagasi Scanmed Group OÜ pakkumus.

21.11.2024 otsusega on Hankija jätnud OÜ Varo kõrvaldamata.

2. 29.11.2024 laekus Riigihangete vaidlustuskomisjonile (edaspidi vaidlustuskomisjon) Scanmed Group OÜ (edaspidi Vaidlustaja) vaidlustus Hankija otsustele lükata Vaidlustaja pakkumus tagasi, tunnistada edukaks OÜ Varo pakkumus ja jätta OÜ Varo (edaspidi Kolmas isik) kõrvaldamata.

3. Vaidlustuskomisjon teatas 10.12.2024 kirjaga nr 12.2-10/236 menetlusosalistele, et vaatab vaidlustuse läbi esitatud dokumentide alusel kirjalikus menetluses, tegi teatavaks otsuse avalikult teatavaks tegemise aja ning andis täiendavate seisukohtade ja dokumentide esitamiseks aega kuni 13.12.2024 ja neile vastamiseks kuni 18.12.2024.

Vaidlustuskomisjoni poolt määratud esimeseks tähtpäevaks esitas täiendavad seisukohad Vaidlustaja, teiseks tähtpäevaks Hankija.

MENETLUSOSALISTE PÕHJENDUSED

4. Vaidlustaja, **Scanmed Group OÜ**, põhjendab vaidlustust järgmiselt.

4.1. Sisulisi kõrvalekaldeid Vaidlustaja pakkumuses ei esinenud.

Vaidlustaja pakkumuse ebaõigesti mittevastavaks tunnistamise tõttu on ebaõiged ka Hankija otsused OÜ Varo pakkumuse edukaks tunnistamise ja kõrvaldamata jätmise kohta.

4.2. Hankija otsuse kohaselt seisnes Vaidlustaja pakkumuse mittevastavus tehnilises kirjelduses esitatud miinimumnõuete osas, täitmata olid nõuded positsioonides 1.5, 1.6, 1.17, 5.7 ja 11.2.

4.2.1. Pakkumuse vastavus tehnilise kirjelduse üldnõuete tingimusele

Tehnilise pakkumuse kontrolli aruande kohaselt *Pakkumuses esineb vastuolu roboti mõõtudes. Pakkumuses (Design_proposal SCF lk 3) mõõdud: pikkus 7,206 m, laius 1,606m. Vastavalt paigaldusplaanile on roboti laiuseks (gabariitmõõduks) kogu ruumi laius, st 4,280 m.*

Hankija järeldus - *Pakkumuse andmed pole kooskõlas, pakkuja on esitanud valeandmed*

Hankija on teinud ebaõige järelduse esitatud dokumentides toodud andmete alusel.

Failis Design_proposal SCF (edaspidi DP) on kirjas seadme laius ja kuna tegemist on L-kujulise seadmega, siis on toodud välja seadme laius L mõlemas suunas. See on selgelt arusaadav ainuüksi ruumi seina pikkust teades, millest seadme selle seinaga seotud mõõt (laius ühes suunas) suurem olla ei saagi. Ehkki tekstiosas ei ole välja ruumi katvat L osa eraldi sõnaliselt välja toodud, on teksti sisustamiseks sama teksti all DP lk. 3 pakutava toote

eskiisjoonis koos kõigi seadme osade (sh laius erinevas suunas) selgelt arusaadavate mõõtudega.

Hankija ei ole analüüsinud dokumendi teksti- ja jooniseosa sisulises koostoimes, vaid on teinud lihtsalt pealiskaudse ebaõige järelduse andmete vahel kooskõla puudumisest. Hankijal ei olnud vaja DP andmete mõistmiseks tutvuda mingite muude, DP väliste, dokumentidega, vaid lihtsalt sama DP dokumendi teineteisele järgnevate osadega (tekst + joonis). Tekstis olevad numbrid asetused selgelt joonisele kantud numbrite konteksti ja moodustasid kooskõllaliselt täiesti mõistetavad ja õiged andmed.

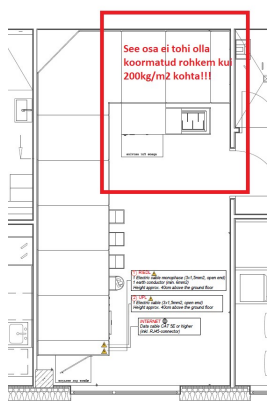
Kui dokument koosneb teksti- ja joonise osast, millest joonis teksti täiendavalt avab, siis ei ole tegemist teksti- ja joonise vahelise vastuoluga ja tekstis või joonises vastavalt joonise või tekstiga valeandmete esitamisega. Pakkumuse osa DP ja paigaldusplaani vahel seega vastuolu tegelikult ei ole.

4.2.2. Pakkumuse vastavus tehnilise kirjelduse p-ile 1.5.

Tingimuse kohaselt *Roboti kaal (koos kauba kaaluga) ei tohi ületada paigalduskoha kandevõimet.*

Vaidlustaja tehnilise pakkumise esildise lisa 1 p 1.5. kohaselt

Pos	Nõue	Nõude täitmine („jah“ või „ei“. Lisada parameetrit kirjeldav arvvääratus	Viide pakkumuse koosseisus esitatud lisamaterjalidele (nimetada faili nimi, lehekülje number), et tõendada nõude täitmine
	Roboti kaal (koos kauba kaaluga) ei tohi ületada paigalduskoha kandevõimet.	Jah 411 kg/m ² (täis laetult)	Design_proposal_SCF lk. 4



Hankija järeldus - *Roboti koormus põrandale paigalduskohas on lubatust suurem (411 > 200).*

Tegelikult pakkumuses vastuolu nõuete ja pakkumuse kaalu näitajate mõtudes ei esine.

Ruumi saab jagada vasakuks osaks ja ülejäänud osaks mitmel viisil, millest ükski ei ole vaieldamatult õige ega ainuõige viis. Eelkõige sõltub ruumi jagamine paremaks ja vasakuks sellest, missugusest suunast seda vaadata. Võib nt arvata, et ruumi vasak osa algab ruumi telgjoonest (idast, läänest, põhjast või lõunast vaadatuna) vasakule ja jääb telgjoone ja vasaku seina vahele. Sellisel juhul on vasakpoolne ja ülejäänud osa täpselt samasuured. Samas võib tõmmata mõttelise joone ka ruumi paremast servast 3 cm kauguselt ja öelda, et ruumi

vasakpoolne osa on sellest joonest vasakule poole jääv osa ning joonest parempoolse seinani jääv 3 cm-laiune osa on ülejäänud ehk parempoolne osa. Mõlemal juhul on ühel pool vasak ning teisel parem pool. Igal juhul ei olnud mistahes ruumi osasid täpsustavat joonist hanke alusdokumentide hulgas esitatud.

Ükskõik milline käsitlus ruumi vasakpoolse ja ülejäänud osa eristamisel aluseks võtta, jääb see hüpoteetiliseks ega ole vaieldamatus kooskõlas Hankija nägemusega selliste ruumiosade eristamisest. Hankija arusaam vasaku ja ülejäänud ruumiosa eristamisest oli teada ilmselt kas ainult Hankijale endale või (sellisel juhul ebaausalt) Hankijale ja edukaks tunnistatud pakkujale. Igal juhul ei ole tegemist hanke alusdokumentidest tuleneva selge tingimuse ja teadmisega. Seega on ebaõige väita, et Vaidlustaja on pakkumuses ruumiosade määratlemisel eksinud või et ruumiosade sisustamine pakkumuste hindamisel on olnud objektiivne ja õige.

Küsimus ruumi vasaku osa määratlemisest on asjas olulise tähtsusega. Vaidlustaja on seisukohal, et pakutud robot ja selle planeeritud paigutus Hankija osundatud ruumis vastavad hanketingimustele ning hanketingimuste alusel ei ole võimalik põhjendatult väita, et roboti koormus ületab ruumi kandevõime osas, mis ei ole ruumi vasak osa.

Hankija ei ole tehniliste tingimuste mistahes dokumendis määratlenud, millises kohas ruumis täpselt paikneb põrandaosa, mille kandevõime on vähemalt 490 kg/m^2 ja kuidas see ruumiosa on eristatav osast (ruumi B321 ülejäänud osa), mida ei tohi koormata suuremalt kui 200 kg/m^2 . Puudub tingimus, millele osundades on Hankijal võimalik anda Vaidlustaja pakutud robotile hinnang, et see paikneb alal, mille kandevõime ei ole 490 kg/m^2 , vaid on 200 kg/m^2 . Kui Hankija mingit tingimust sõnastanud ei ole, pakkuja seda oletama ja mõistma ei pea ja selle mitteoletamine ja mittemõistmine ei saa olla pakkujale etteheidetav.

Vaidlustaja on pakkunud Hankijale roboti, mis paikneb täpselt Hankija jaoks sobivas kohas - ruum B321 plaani vasakul asuva seina ääres. Hankija ei ole seadnud tingimuseks I-kujulise roboti pakkumist, mis paikneks üksnes sirgelt piki vasakut seina. Hankija on pidanud võimalikuks mistahes kujuga, sh Lkujulise roboti pakkumist. Roboti kuju ei ole Hankija ka pakkumises probleemsena näinud. Nii ongi Vaidlustaja pakkunud Hankijale lubatava L-kujulise roboti, mille pikem osa (nn L tähe pikem haar) paikneb kogu ulatuses vasakul asuva seina ääres ja lühem osa (nn L tähe lühem haar) algab samuti vasaku seina äärest. Hankija ei ole määratlenud tingimust, kui kaugemale ruumi vasakust seinast võib roboti uksest kaugem serv ulatuda, et seda saaks käsitleda paiknevana vasaku seina ääres. Seega saab ruumi vasaku ääres paiknevana käsitleda ruumis mistahes kaugusele ruumi parema seina poole ulatuvat seadet ja ehkki L-kujulise roboti lühem osa ulatub roboti ülejäänud osast laiuselt kaugemale, saab tema asukohta kirjeldada siiski samuti kui paiknemist ruumi vasakul asuva seina ääres.

Tehnilise pakkumuse protokollis sisaldub Hankija loodud joonis, mis peab illustreerima p 1.5. tingimuse rikkumist. Sellelt jooniselt on näha, et Hankija heidab ette punase raami sees asuva roboti osa paiknemist roboti kaaluga liiga nõrga kandevõimega põrandaosas. See raam hõlmab ruumi laiust arvestades u 2/3 laiuse osa ruumist, millest nähtuvalt on Hankija seisukohal, et kandevõime 490 kg/m^2 on ruumi vasakpoolsest seinast ruumi u 1/3 osas. Enne protokollis toodud joonise nägemist Vaidlustaja Hankija sellisest seisukohast teadlik olla ei saanud. Seega on Hankija võtnud pakkumuste hindamisel aluseks tingimusi, mis hanke alusdokumentidest mõistlikule pakkujale arusaadavalt ei ilmnenu. Samal ajal ei oleks siiski Hankija väide, et punase raamiga tähistatud alas ruumi kandevõime ei ole 490 kg/m^2 , sugugi loogiline. Nimelt ulatub punane joon küll Vaidlustaja pakutud roboti pikema haara esiküljest sissepoole (vasaku

seina poole), kuid Hankija ei ole tõmmanud punase kasti vasakpoolset vertikaaljoont ruumi kogupikkuses. Seega paikneb Vaidlustaja robot joonise järgi justkui 200 kg/m² kandevõimega alas vaid u poole roboti pikema küljega osa ulatuses.

Samas muudab selline loogika väite 490 kg/m² ja 200 kg/m² kandevõimetega ruumiosade piirist omakorda aina arusaamatumaks, kuna selliselt tõmmatud piir kulgeks justkui ruumis veel omakorda mingi nurgaga. Lisaks ei ole Hankija näinud kandevõimeprobleemi roboti pikema haara selles osas, kus see justkui samuti 200 kg/m² kandevõimega põrandaosal asub.

Tehnilise pakkumuse kontrolli aruandest ei nähtu ka, millisel alusel on Hankija hinnanud Vaidlustaja roboti kaalu just joonisel punasega raamistatud alal lubatust kõrgemaks, sest arvutused puuduvad. Hankija ei ole küsinud (seega ei oma) teavet eristatavalt seadme konkreetsete osade kohta ega arvestanud asjaoluga, et pakkuja märgitud seadme kaal on antud seadme maksimumtäituvuse arvestuse kohaselt - Weight per square meters (fully loaded ehk täis laetult). Seadme nii terviklik kui konkreetsetes osades koormamine on seadme kasutaja otsustuspädevuses ja vastutusallas. Seega - millise konkreetse kauba Hankija seadmel seadme sellesse osasse paigutada laseb, mis asub ruumis nõrgema kandevõimega kohas, saab määrata Hankija ise lähtudes teadmisest, et maksimaalselt on võimalik saavutada seadme ja kauba kogukaal 411 kg/m².

Hankija oleks saanud pakutud seadmete kaalusid omavahel ja ka ruumi kandevõimega võrrelda objektiivselt ja arusaadavalt üksnes juhul kui ta oleks võrrelnud seadme nn tühikaalusid (kaal ilma pakenditeta). Pakkuja nimetatud täis laetud seadme maksimumkaalu alusel oleks Hankija saanud järeldada pakutud seadme kaalu sobimatust (kui ruumi erineva kandevõimega alad oleksid selgelt määratletud) aga üksnes juhul kui Hankija oleks andnud tehnilistes tingimustes ette seadmes hoiustatavate pakendite maksimumkogukaalu ja esitanud nõude, et seade koos just selle konkreetse pakendite kogukaaluga ei või ületada arusadavas kohas olevat arusaadavas suuruses maksimaalset kandevõimet. Seda Hankija aga teinud ei ole.

Vaidlustaja peab vajalikuks, et vaidlustuse läbivaatamisel oleks kontrollitav Hankija väide, et edukaks tunnistatud pakkuja pakutud Pharmatek robot vastab tingimustele, et võttes arvesse min 14 000 pakendit max kaaluga 500g on võimalik robot paigutada ainult ruumi vasakusse serva (I-kujuliselt) viisil, et see jääb ruumi selles osas oleva maksimaalse lubatud kandevõime piiresse.

4.2.3. Pakkumuse vastavus tehnilise kirjelduse p-ile 1.6.

Tingimuse kohaselt peab robot peab mahtuma määratud paigalduskohta, sh: robot ei tohi osaliselt või täielikult katta ruumis olemasolevaid aknaid, ruumis peab säilima loomulik valguse (päevavalgus); peab jääma vaba ruumi roboti opereerimiseks, teenindamiseks, hooldamiseks/puhastamiseks; arvestama p-is 2.4 nimetatud Hankija soove ruumi funktsionaalsuse kohta, sh ruumi peavad mahtuma riulid ja apteegitöötaja töökoht.

Vaidlustaja tehnilise pakkumise esildise lisa 1 p 1.6. kohaselt

Pos	Nõue	Nõude täitmine („jah“ või „ei“. Lisada	Viide pakkumuse koosseisus esitatud lisamaterjalidele (nimetada faili nimi,
-----	------	--	---

		parameetrit kirjeldav arvväärtus	lehekülje number), et tõendada nõude täitmine
1.6	<p>Robot peab mahtuma määratud paigalduskohta, sh:</p> <ul style="list-style-type: none"> robot ei tohi osaliselt või täielikult katta ruumis olemasolevaid aknaid, ruumis peab säilima loomulik valguse (päevavalgus); peab jääma vaba ruumi roboti opereerimiseks, teenindamiseks, hooldamiseks/puhastamiseks; arvestama punktis 2.4 nimetatud hankija soove ruumi funktsionaalsuse kohta, sh ruumi peavad mahtuma riiulid ja apteegitöötaja töökoht. 	Jah	Design_proposal_SCF lk. 6

Tehnilise pakkumuse kontrolli aruande kohaselt on tuvastatud puudus ja tehtud järgmine järeldus - *Robot ei mahu hankija määratud sobivasse asukohta.*

Vaidlustaja pakkumuses sisalduvalt jooniselt on näha, et pakutav seade mahub ruumi ja paigutub sinna loogiliselt, ei varja ust ega akent ning tagatud on ka piisav ruum seadme ja vahendite käitlemiseks ja töötajale. Kõik, mida Hankija ruumi jaoks olulisena märkis, on pakkumuses arvestatud ja kooskõllaliselt mahutatud ja joonistel välja toodud. Ühtegi ebakõla Hankija soovidega ei ole Hankija üldsõnalisest järeldusest võimalik tuletada.

Vaidlustaja ei pea usutavaks ega ka võimalikuks, et arvestades p 1.6. (ja kõiki teisi) tingimusi täidaks mõni teistsugune robot (nt I-kujuline) ruumi kasutaja jaoks mugavamalt ega kataks seejuures ei ust ega akent.

Vaidlustaja peab vajalikuks, et vaidlustuse läbivaatamisel oleks kontrollitav Hankija väide, et edukaks tunnistatud pakkuja pakutud Pharmatek robot vastab p 1.6. nimetatud tingimustele suuremas ulatuses või mistahes muus põhjendatud alusel rohkem kui Vaidlustaja pakkumus.

4.2.4. Pakkumuse vastavus tehnilise kirjelduse p-ile 1.17

Tingimuse kohaselt peab kasutajal olema võimalik jälgida hoiuruumi olemasolevat olukorda hoiuruumi sisenemata roboti korpusesse ehitatud vaateava või ukseakna kaudu. Roboti olulisemad tööoperatsioonid ja hoiuruum peab olema vaatepiirkonnas või videojälgimisega.

Pakkuja tehnilise pakkumise esildise lisa 1 p 1.17. kohaselt

Pos	Nõue	Nõude täitmine („jah“ või „ei“. Lisada parameetrit kirjeldav arvväärtus	Viide pakkumuse koosseisus esitatud lisamaterjalidele (nimetada faili nimi, lehekülje number), et tõendada nõude täitmine
-----	------	---	---

1.17	Kasutajal peab olema võimalik jälgida hoiuruumi olemasolevat olukorda hoiuruumi sisenemata roboti korpusesse ehitatud vaateava või ukseakna kaudu. Roboti olulisemad tööoperatsioonid ja hoiuruum peab olema vaatepiirkonnas või videojälgimisega.	Jah	EST-Viljandi Hospital_Rev04_20241008
------	---	-----	---

Hankija on järeldanud, et *Kasutajal pole võimalik jälgida hoiuruumi olemasolevat olukorda hoiuruumi sisenemata roboti korpusesse ehitatud vaateava või ukseakna kaudu.*

Tingimus 1.17 ei sisalda oma sõnastuses sõna „roboti hoiuruum“, vaid üksnes sõna „hoiuruum“ (erinevalt nt p-ist 1.16, mis kasutab sõnaselget väljendit „roboti hoiuruum“). Hoiuruumina just robotisese hoiuruumi käsitlemine ei ole üheselt arusaadav ainuüksi seetõttu.

Ruumi olukorra nägemiseks ruumi sisenemiseta on hanketingimuste kohaselt vajalik kas roboti korpusesse ehitatud vaateava või ukseakna kaudu. Mõlemal juhul on Hankija äratuntav huvi saada võimalus kontrollida hoiuruumi olukorda väljastpoolt seda ruumi. Tingimusest ei ole äratuntav Hankija huvi roboti sisemuses toimuvate tööprotsesside vaatlemiseks väljastpoolt ruumi ega roboti sisemuses toimuvate tööprotsesside vaatlemise võimalikkus mistahes kohast ruumis endas või mingi kindlas kohas paikneva ava kaudu. Millisele Hankija huvile pakkuja pakkumus ei vasta, tehnilise pakkumuse kontrolli aruandest ei nähtu.

Ruumi (sh robotisese hoiuruumi) olukorra vaatlemiseks piisab kas selles ruumis olevast kaamerast, mis selles ruumis toimuva väljaspool seda ruumi asuvasse vaatluskohta kuvab või selle ruumi ukse sees olevast aknast. Mõlemal juhul on võimalik vaatlejal saada teavet ruumi olukorrast. Vaidlustaja pakkumus vastab sellisele Hankija äratuntavaks osutunud huvile ja võimaldab Hankijal ja roboti kasutajal omada vaadet robotisesele hoiuruumile väljastpoolt seda hoiuruumi.

Vaidlustaja on pakkunud Hankijale seadme, mille süsteemis on olemas kaamera roboti käpa küljes, mis võimaldab edastada kaamerapilti ehk vaadet hoiuruumis toimuvast väljapoole seda robotisest hoiuruumi asuvasse vaatluspunkti. Lisaks on veel ka aken roboti pikema osa aknapoolse seina poolses otsas ja seega on võimalik vaade ka roboti sisemusse läbi seadme välisseinas oleva akna ruumist B321 robotivälisest kohast. Vaidlustaja on vastuseks Hankija küsimusele kinnitanud, et saab lisada teisigi kaameraid ja asendada ka roboti ühe seina klaaspaneeliga (mis siiski pole haiglaapteegis teadaolevalt tavapärane). Miks kõik need võimalused roboti hoiuruumis toimuvat vaadelda soovijale pakkujale ei sobi ja millises aspektis tingimusele 1.17 ei vasta, ei ole arusaadav.

Tingimusest 1.17 ei tulene, et Hankija äratuntav huvi oleks olnud saada pakkumust sellisele robotile, milles toimuvad protsessid oleksid vaadeldavad ruumis B321 viibides ruumi absoluutselt igast punktist. Juhul kui edukaks tunnistatud pakkuja on osanud Hankijale pakkuda roboti, mis vastab Hankija soovidele, mida ta aga hanketingimustes avalikult ei väljendanud, on tegemist ebaausa näilise hankemenetlusega ja ühe pakkuja põhjendamatu ja lubamatu eelistamisega. Kui Hankija soovis robotile kindlasti mingis ulatuses klaasist välisseina, on tegemist sedavõrd konkreetse tingimusega, et see oleks olnud vajalik hanketingimustes selgesõnaliselt avaldada.

Hanketingimused, mis on sõnastatud viisil, et mõistlikul pakkujal ei ole võimalik neid mõista selliselt, nagu Hankija hiljem pakkumuste kontrollimise käigus sisustab, ei ole selged tingimused põhjendatud otsustuse tegemiseks pakkumuste hindamisel. Vaidlustaja on p 1.17 tingimustest robotile ruumipoolses osas klaasist seinapaneeli nõudmine ei ole arusaadav. Selline tingimuse tõlgendus saab olla teada kas ainult pakkujale, kes on hanke ettevalmistamisel Hankijaga ebaausat koostööd teinud (mida Vaidlustaja küll ei eelda) või saab sellise tingimuse korral Hankija loodetud klaasseinaga robotit pakkuda üksnes pakkuja, kellel selline robot standardlahendusena olemas on.

Kui p 1.17 tingimusest oleks nähtunud klaaspaneeli soov roboti ruumipoolses seinas suunaga ruumi ukse poole, oleks Vaidlustaja soovinud teha pakkumuse just selliste eritunnustega robotile. Roboti hinda selline eritingimus, mida pakkuja hanketingimustest ei tuvastanud, vastupidiselt Hankija väitele mõjutanud ei oleks.

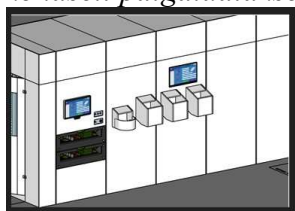
4.2.5. Pakkumuse vastavus tehnilise kirjelduse p-ile 5.7.

Tingimuse kohaselt peab kasti täituvust olema lihtne jälgida, selleks peab väljastuspunkti juures olema eraldi ekraan, millel kuvatakse protsessi staatus.

Vaidlustaja tehnilise pakkumise esildise lisa 1 p 5.7. kohaselt

Pos	Nõue	Nõude täitmine („jah“ või „ei“. Lisada parameetrit kirjeldav arvväärus	Viide pakkumuse koosseisus esitatud lisamaterjalidele (nimetada faili nimi, lehekülje number), et tõendada nõude täitmine
5.7	Kasti täituvust peab olema lihtne jälgida, selleks peab väljastuspunkti juures olema eraldi ekraan, millel kuvatakse protsessi staatus.	Jah	Design_proposal_SCF lk. 7

Tehnilise pakkumuse kontrolli aruande kohaselt on tuvastatud puudus - *Punktis 2.6 on nõutud vähemalt 3 väljastuspunkti olemasolu. Antud punkti nõudes on öeldud, et väljastuspunkti juures peab olema ekraan, millega kuvatakse protsessi staatus. Pakkumusekohane lahenduse kohaselt paigaldatakse vaid üks ekraan.*



Hankija on teinud järelduse - *Pakutav lahendus pole samaväärne hankija miinimumnõudega*

Nõudest esitada pakkumus robotile, millel on vähemalt kolm väljastuspunkti, ei tulene samaaegselt nõuet, et ka ekraane, millega kuvatakse protsessi staatus, peab olema arvuliselt kolm ehk eraldi ekraan iga väljastusava juures.

Hankija on esitanud üksnes nõude, et väljastuspunkti juures peab olema ekraan, seejuures täidab selle nõude samaaegselt korraga kõigi väljastuspunktide juures paiknev üks ekraan, millel on võimalik kuvada mitu erinevat akent. Mitte ühtegi loogilist põhjendust ühe ekraani

asemel kolme ekraaniga roboti pakkumise eeldamist hanketingimustest ei nähtu. Ekraanide arv iseenesest ei ole ka kasti täituvuse jälgitavust mõjutav asjaolu.

Vaidlustaja on teinud pakkumuse robotile, mille kohaselt on kolme väljastusava juures üks ekraan, mis võimaldab jälgida kõikide avade protsesse, seega on selline ekraan samade võimete ja omadustega kui oleksid kolm eraldi ekraani, millest igaüks kuvaks vaid ühe väljastusavaga seotud andmeid.

Hankija on esitanud Vaidlustajale ka täiendava küsimuse, millele Vaidlustaja vastas „*Protsessi edenemist saab jälgida laadimisplatvormi põhiekraanil või mis tahes muul ekraanil või tööjaamal, mis on ühendatud serveri või arvutiga, millel rakendus töötab. Neid ekraane saab soovi korral paigaldada ka roboti küljele (vaata lisatud pilti). Rakendus näitab laadimise protsesside kulgu läbi rohelise riba (edenemise protsent) ja foorisüsteemi (tellimus vastu võetud/käimas/täidetud) kaudu (mida lisatud pildil ei kuvata).*“ Protokollist ei nähtu, et Hankija oleks Vaidlustaja vastust pakkumuste kontrollimisel üldse hinnanud.

4.2.6. Pakkumuse vastavus tehnilise kirjelduse p-ile 11.2.

Tingimuse kohaselt on kõik transpordi-, laadimis-, montaaži-, seadistustööd müüja kohustus.

Pakkuja tehnilise pakkumise esildise lisa 1 p 11.2. kohaselt

Pos	Nõue	Nõude täitmine („jah“ või „ei“. Lisada parameetrit kirjeldav arvväärts	Viide pakkumuse koosseisus esitatud lisamaterjalidele (nimetada faili nimi, lehekülje number), et tõendada nõude täitmine
11.2.	Kõik transpordi-, laadimis-, montaaži-, seadistustööd on müüja kohustus.	Jah	Kõik kulud sisalduvad hinnas

Tehnilise pakkumuse kontrolli aruande kohaselt on tuvastatud puudus - *Pakkumuse koosseisus esitatud dokumendid “Installation plan” (lk 5) on öeldud, et ostjale lisanduvad kulud seoses laadimistöödega.*

To unload the material from the truck, the customer must provide a forklift and a pallet truck so that the goods can be unloaded safely.

Hankija on teinud järelduse - *Pakkuja seab hankijale tingimuse, et hankija muretseb/hangib laadimistöödeks vajaliku tehnika.*

Hankija järeldus ei tugine tegelikult Vaidlustaja pakkumuses esitatud andmetele ja kinnitustele. Hankija on tuvastanud näiliku vastuolu pakkuja esitatud dokumentides sisalduva vahel ja tuginenud valikuliselt üksnes tootja installatsiooni tüüptingimustes väljendatule. Hankija ei ole arvestanud pakkumuse esildise failis sisalduvat pakkuja kinnitust, et kõik kulud sisalduvad hinnas. Arvestades tootja installatsiooni tüüptingimustega on pakkuja isiklik kinnitus tugevama jõuga eritingimus, millest tüüptingimuste ülimuslikumaks pidamine ei ole põhjendatud mistahes alusel. Tootja installatsiooni tüüptingimused ei ole Hankijale seatav lisatingimus, mida pakkuja Hankijale esitatava isikliku kinnitusega muuta ei tohiks ega saaks. Installatsiooni tüüptingimuste igakordset muutmist vastavalt konkreetse hanke tingimustele ei saa eeldada, see ongi võimalik pakkuja kinnitusega mingi konkreetse tingimuse mittekehtivuse kohta konkreetsetes hankes.

Hankija ei ole tootja installatsiooni tüüptingimust tegelikult ka sisuliselt hinnanud, ilmselt mõistnudki. Tingimus räägib sõiduvahendist materjalide maha laadimisel vajalikest seadmetest, mitte Hankijal nende soetamise kohustusest.

4.3. Vaidlustaja täiendavad seisukohad.

4.3.1. Vaidlustaja otsustus mitte vaidlustada Kolmanda isiku pakkumuse vastavaks tunnistamist lähtub käsitlusest, et hanketingimused on esitatud sedavõrd laialt sõnastatuna ja viisil, mis on võimaldanud erinevate tehniliste lahendustega seadmete pakkumist ning eduka pakkuja valikul on saanudki otsustavaks olla hinna kriteerium. Vaidlustaja on seisukohal, et hanketingimuste sõnastus saabki võimaldada lugeda vastavaks mõlema pakkuja pakkumusi ning olukorras, kus Hankija on lükanud tagasi vaid Vaidlustaja pakkumuse, on toimunud ühe pakkuja põhjendamatu eelistamine teisele.

4.3.2. Ehkki tingimustest tulenevalt on ruumi kandevõime vasakul seinä ääres kuni 490 kg/m^2 , ei ole hanketingimustes siiski ühtegi kriteeriumit, mille järgi piiritleda sellise kandevõimega ala tegelikku pindala, sh kaugust vasakust seinast. Kuivõrd hanketingimustest ei nähtu, kas 490 kg/m^2 suuruse kandevõimega ala ulatub ruumi seinast 10cm, 20 c, 1m, 2m või mistahes muu kauguseni, tuleb lugeda selline kandevõime ulatuvaks mistahes osale ruumis. See ühtlasi tähendab ka pakkumuste kõrvaldamise võimatust ainuüksi kandevõime näitaja ületamise tõttu. Samuti ei tulene ruumis mingi koha „sobivana“ määratlemisest, et tingimusest tuleneks ühtlasi ruumis alad, kuhu robotit planeerida ei tohi. Kui mistahes ala ruumis kindel positiivne või negatiivne määratlemine oleks olnud hankija tingimus, oleks tulnud seda selliselt ka kehtestada. Mõiste „sobiv“ vaste ei ole „lubamatu/keelatud/väljastatud“.

Ka ei vasta objektiivsele tegelikkusele Hankija väide, justkui oleks üldteada, et vasakuks tuleb pidada asukohta, mis asub keskteljest vasakul pool. Vasaku ja parema poole sidumine ruumi keskteljega hanketingimustest ei tulene. Täpselt samaväärselt võib ruumi vasaku poolena olla käsitletav kogu ruumiosa, mis ei asu vahetult ruumi parema seinä ääres ehk ruum võib jaguneda paremaks ja vasakuks mistahes ulatustes. Ruumi vasakul pool asetsevaks saab lugeda mistahes eset, mille paigutus algab ruumis viibija vaatest selle vasaku seinä äärest ja ulatub sealt ruumi mõne teise seinä suunas. L-kujulise seadme puhul, millest suurem ehk pikem osa asub ühe määratlemata seinä ääres ja mille lühem ehk väiksem osa ulatub mõne teise seinä suunas, ei saa välistada määratlust, et ta asub ruumi vasakpoolses ja ühtlasi hankijale sobivas osas.

Hankija selgitused selle kohta, et hoone ohutuse seisukohalt on mõeldamatu, et haigla kolmandale korrusele paigaldatakse seade, mis ületab vastava ruumi kandevõimet, ei saa olla Vaidlustaja pakkumuse kõrvaldamist õigustavaks asjaoluks. Kui Hankija on sõnastanud hanketingimused viisil, mis võib tema enda hoone püsivuse ohtu seada, on see Hankija vastutusalasale ja riski hulka kuuluv küsimus. Kui selliste tingimustega hankes ei saa mõnda pakkumust aktsepteerida ebakohaselt sõnastatud hanketingimuse tõttu, peab Hankija end hoone struktuursete kahjustuste ja varisemise vastu kaitsma hankemenetluse katkestamisega, mitte tingimustele vastava pakkumuse kõrvaldamisega.

Miks Hankija ruumiosade erinevate kandevõimetega alad hanketingimustes üheselt määratlemata jättis ja sellega üldse endale sellise ohu löi, nagu ta nüüd vaidlustusmenetluses väita soovib, ei ole võimalik aru saada. Väide ruumis kandevõime ületamise kohta on sedavõrd dramaatiline, et loob kahtluse kogu hoone püsivusest üleüldse, mis ei ole aga hankija eeldatavat vastutustundlikkust arvestades tegelikult usutav. Tegelikult on Hankija tänaseks ka

ise mõistnud, et tingimustes märgitud põrandaosa kandevõime alusel ei ole võimalik teha pakkumuste osas kontrollitavat ja põhjendatavat otsustust. Kahetsusväärset on Hankija seejuures otsustanud enda vea mõõnmise asemel püüda olukorrast väljuda Vaidlustaja pakkumuse põhjendamatu kõrvaldamisega.

Hankija väiteid põranda kandevõime ületamise kohta ainuüksi apteegiroboti kui ühe seadme tõttu on seda ebausutavamad, et Hankija plaanib ise paigutada samasse ruumi nii roboti, apteekri töölauda, riiulid ja ka kauba, lisaks peavad ruumis saama viibida mitmed inimesed (nii seadmete paigaldamise protsessis kui hilisemas haiglatöörutiinis). Hankija seatud miinimumnõuete kohaselt pidi roboti asukohaks saavad ruumis jääma vaba ruumi roboti opereerimiseks, teenindamiseks, hooldamiseks/puhastamiseks ning arvestada tuli ka p-is 2.4 nimetatud Hankija soove ruumi funktsionaalsuse kohta, sh ruumi peavad mahtuma riiulid ja apteegitöötaja töökoht. Tingimusi töökoha mööbli, kauba ja töötajate kaalule samal ajal hanketingimustest ei tulene. Seega ei saaks ka ainuüksi ruumi kandevõime ülempiiri arvestava roboti pakkumine välistada ruumi varisemisvõimalust. Ohtlik oleks ainuüksi sellise seadme paigaldamine (inimese kaal lisanduks seadme kaalule), hilisemast ruumi kasutamisest rääkimata. On selge, et tegelikult ei ole pakkumuse kõrvaldamine ainuüksi ruumi ühe osa kandevõime näitaja alusel mistahes viisil põhjendatav olukorras, kus hankija ei ole tegelikult erinevate kandevõimetega ruumi osasid üheselt piiritlenudki. Ilmselt ei ole Hankija tegelikult konkreetse ruumi erinevate kandevõimega osade paiknemisest teadmiski, mistõttu on ta jätnud sellise tingimuse seadmata, mille alusel on ta Vaidlustaja pakkumuse tagasi lükanud.

4.3.3. Hankija seisukoht, et Vaidlustaja lahenduses ei jää apteekrile sisuliselt vaba ruumi liikumiseks, mis omakorda suurendab tööõnnetuste ja kauba kahjustamise ohtu, on samuti paljasõnaline ega ole kooskõlas tema enda kehtestatud tingimustega. Kriteeriumeid mõistliku hoolduse ja teenindamise võimalikkuse jaoks Hankija kunagi ei kehtestanud, ka ei ole Hankija määranud isegi nt ruumis vajalike riiulite hulka ega muid parameetreid. Nõudeid, mida Hankija ei seadnud, ei saa pakkujat oma pakkumuses rikkuda.

4.3.4. Seoses roboti korpusest nõutud vaateava või ukseaknaga peab Vaidlustaja vajalikuks osundada, et tingimuste p 17 kohaselt peavad roboti olulisemad tööoperatsioonid ja hoiuruum olema vaatepiirkonnas või videojälginisega. Vaidlustaja pakkumuses on robotiseadme pikemas osas üks aknaga ja tagatud kogu ruumi videojälginine. Milles seisneb pakkumuse tegelik mittevastavus avaldatud hanketingimustele, arusaadav ei ole.

4.3.5. Ka ei ole arusaadav alles pakkumuste kontrollimise protsessis tekkinud käsitus seadme ekraanidest. Hanketingimustest ei tulene Hankija nõue, et iga väljastusava juures peab paiknema eraldiseisev ekraan. Kui eraldi ekraanide nõue oli Hankija teadmine, mis jäi hankemenetluses pakkujatele avaldamata, ei saa selliste ekraanidega seadme mittepakkumine olla käsitletav hanketingimuste rikkumisena.

4.3.6. Seoses transpordi-, laadimis-, montaaži-, seadistustöödega kaasnevate kuludega osundab Vaidlustaja, et Hankijal puudub kohustus asuda lahendama pakkumuse dokumentide vahelist vastuolu, kuid antud juhul sellist vastuolu tegelikult ei esine. Hankijal puudub ka nii kohustus kui isegi õigus sellist vastuolu kunstlikult konstrueerima asuda.

5. Hankija, Sihtasutus Viljandi Haigla, vaidleb vaidlustusele vastu.

5.1. Hangitav apteegirobot on mõeldud paigaldamiseks uue Viljandi haigla TERVIKUM-i ravihoonesse 3. korrusele apteegiruumi. Tehnilise kirjelduse (edaspidi TK) tingimused on

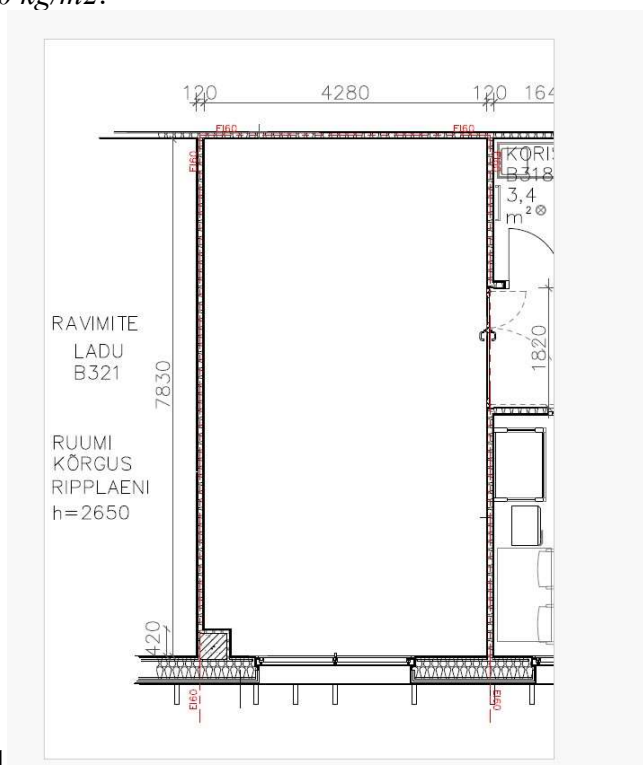
koostatud eesmärgiga sobitada apteegirobot uude hoonesse ja igapäevaselt kasutatavasse apteegiruumi ning tagada roboti mugav käitamine ja hooldamine.

Kuigi Vaidlustaja on heitnud Hankijale ette TK tingimuste ebaselgust, ei ole Vaidlustaja TK tingimusi vaidlustanud ning need tingimused on kehtivad. Samuti ei ole Vaidlustaja esitanud hankemenetluse käigus Hankijale küsimusi tingimuste selgitamiseks. Kohtupraktikas on kinnitatud, et pakkujal on kõrgendatud hoolsuskohustus oma pakkumuse koostamisel.¹ TK tingimuste võimaliku valesti mõistmise risk on seega pakkujal.

Hankija on aga seisukohal, et TK tingimused olid mõistlikule pakkujale piisavalt selged ja arusaadavad. TK tingimused ei sisalda sõnastusi, mis läheksid vastuollu nende tavalise tähendusega. Samuti ei ole Hankija ette kirjutanud kindlat tehnilist lahendust, tootmisviisi või seadnud muid tingimusi, mida oleks suuteline täitma vaid üks pakkuja. Seetõttu tuleb jätta tähelepanuta Vaidlustaja väited, justkui oleksid tingimused arusaamatud või ühte pakkujat soosivad.

5.2. Vaidlustaja pakkumus ei vasta paigalduskoha kandevõime nõudele (TK miinimumnõuete p 1.5)

Paigalduskoha asukoht ja kandevõime on määratletud TK p-ides 1.6 ja 2.1. TK p 2.1. kolmanda alapunkti kohaselt oli paigalduskohana määratud TERVIKUM-i ravihoone 3. korrus, ruum B321. Samas alapunktis oli selgitatud, et „ruumiplaan on paigalduseks sobiv asukoht ruumi nõ tagumises osas, see on plaani vasakul asuva seina ääres“. Paigalduskoha kandevõime on kirjas TK p-i 1.6. kuuendas alapunktis, mille järgi „Ruumi kandevõime ruumi vasakus osas (sobivas paigalduskohas) on vähemalt 490 kg/m². Ruumi B321 ülejäänud osa ei tohi koormata suuremalt kui 200 kg/m².“



Ruumiplaan oli esitatud TK lisas 1

¹ Tallinna Ringkonnakohtu 05.10.2018 otsus asjas nr 3-18-1619, p 16.

Ruumiplaani järgi on paigalduskoha ruum nelinurkne ja seega nelja seinaga. Lisas 1 toodud ruumiplaani vaatest on ruumil vasak, parem, ülemine (nö põhjapoolne) ning alumine (nö lõunapoolne) sein. Alumises seinas paikneb aken ning paremas ukseava.

TK p 2.1. kohaselt on sobiv paigalduse koht vasaku seinä ääres, mis tähendab, et teiste seinte äärde ei ole roboti paigaldamine lubatud. Samuti tuleneb TK p-idest 1.6 ja 2.1, et mujal kui vasaku seinä ääres ei tohi pakkujä lahenduses ette näha ruumi koormamist suurema raskusega kui 200 kg/m².

Vaidlustaja pakkumuses esitatud lahendus on aga TK p 1.5. miinimumtingimusega vastuolus.

Kuigi Hankija ei ole kirjutanud ette apteegiroboti kuju ega täpset paiknemise plaani, on ilmne, et Vaidlustaja pakkumus ei vasta TK miinimumnõuetele. Robot ulatub väljaspoole vasaku seinä äärt ja paikneb ka ülemise seinä ääres ning kogu roboti ulatuses ületab kandevõime 200 kg/m². Vaidlustaja pakkumuse järgi (dokument 8_1_Tehnilise pakkumuse esildis) on roboti kaal 411 kg/m² (täis laetult) ilma, et roboti kaal oleks mõnes kohas väiksem kui nõutud 200 kg/m².

Vaidlustaja arutelu selle üle, kus paikneb ruumi vasak osa ja ülejäänud osa ei ole TK miinimumnõuete tõlgendamise seisukohalt asjakohane. Roboti sobiv paigaldamise asukoht on p 1.6 järgi vasakul asuva seinä ääres. Ruumiplaanilt on näha, et vasakul asuvaks seinaks saab olla vaid üks sein. Samuti on üldteada, et vasakuks tuleb pidada asukohta, mis asub keskeljst vasakul pool. Vaidlustaja pakkumuse lahenduses asub robot aga ka põhjapoolsema seinä ääres ehk TK nõuete järgi sobimatus kohas, kus on Vaidlustaja pakkumuses ületatud ka kandevõime piirangut. Vaidlustuses toodud alternatiivne tõlgendus ruumi jagamiseks oleks vastuolus ka ülejäänud TK nõuetega (sh p 1.6), mis nõuavad, et ruumis peab jääma vaba ruumi roboti opereerimiseks, teenindamiseks, hooldamiseks/puhastamiseks ning teisteks funktsioonide täitmiseks (sh apteekri töökohana).

Hankija märgib, et ohutuse seisukohalt on mõeldamatu, et haigla 3. korrusele paigaldatakse seade, mis ületab vastava ruumi kandevõimet. Kandevõime ületamine võib põhjustada kogu hoone struktuurseid kahjustusi ja halvimal juhul põranda varisemist. Ohutust ei ole võimalik tagada olukorras, kus hoones kasutatakse projekteeritust kõrvalekalduvaid lahendusi.

5.3. Vaidlustaja pakkumus ei vasta paigalduskohta mahutavuse nõudele (TK p 1.6)

TK miinimumnõuete p 1.6 kohaselt peab robot mahtuma määratud paigalduskohta. Nagu eelnevalt selgitatud ja nagu on näha Vaidlustaja pakkumusest, ei mahu Vaidlustaja pakutud robot määratud paigalduskohta (vasaku seinä äärde), vaid ulatub ka teiste seinte äärde. Ainuüksi seetõttu ei vasta Vaidlustaja pakkumus miinimumnõuete p-le 1.6.

Lisaks peab TK miinimumnõuete p 1.6. kohaselt jääma vaba ruumi roboti opereerimiseks, teenindamiseks, hooldamiseks/puhastamiseks ning arvestada tuleb p-is 2.4 nimetatud Hankija soove ruumi funktsionaalsuse kohta, sh ruumi peavad mahtuma riulid ja apteegitõõtaja töökoht. Vaidlustaja pakutud lahendusest on ilmne, et nimetatud nõudeid täidetud ei ole. Vaidlustaja pakutud lahenduses täidab robot ruumi ulatuslikult, sh terve põhjapoolse seinä ääre, mis vähendab märgatavalt kogu ruumi funktsionaalsust. Roboti sisemusele on ligipääs vaid nõ alumise seinä äärest ning on väga kitsas, mis raskendab oluliselt roboti käitamist ja hooldamist.

Hankija rõhutab, et ruum peab toimima ka apteekri töökohana. Vaidlustaja lahenduses ei jää apteekrile sisuliselt vaba ruumi liikumiseks, mis omakorda suurendab tööõnnetuste ja kauba kahjustamise ohtu. Vaidlustaja pakutud lahendusega ruumis ei ole roboti hooldus ja teenindamine mõistlikult võimalik ning ka seetõttu ei vasta TK miinimumtingimuste p-ile 1.6.

5.4. Pakkumus ei vasta hoiuruumi jälgitavuse nõudele (TK p 1.17)

TK p 1.17 kohaselt peab roboti korpusesse olema ehitatud vaateava või ukseaken, mille kaudu peab olema võimalik jälgida hoiuruumi olemasolevat olukorda.

Nõude eesmärgiks on tagada, et roboti kasutajal oleks võimalik mugavalt jälgida hoiuruumi olukorda, sh täituvust, tuvastada võimalikke rikkeid jne. Seega vastab TK-le selline lahendus, kus kasutajal on võimalik vaateaknast näha kogu roboti hoiuruumi. Vaidlustaja pakutud lahenduses ei ole TK p 1.17 nõude täitmine võimalik. Mitte ühestki vaateaknast ei ole hoiuruum kogu ulatuses jälgitav, kuna hoiuruumiks on ka roboti põhjapoolsema seina ääres paiknev osa, mida ei ole võimalik jälgida nõ alumise seina juures paikneva vaateakna kaudu. Sealjuures ei ole ka põhjapoolsema seina ääres asuva väiksema vaateakna kaudu nähtavus selline, millega saaks TK p 1.17 nõuet täita, kuna see paikneb vastamisi hoiuruumi seinaga ning kasutaja vaateväli oleks piiratud. Igal juhul ei ole TK p 1.17. nõue täidetud, kui roboti kasutaja peab hoiuruumi ülevaate saamiseks vaatlema hoiuruumi sisemust kahest erinevast aknast ja vaatekohast.

Vastupidiselt Vaidlustaja väidetele ei ole Hankija nõudnud klaasseinaga robotit. Hankija ei ole ette kirjutanud, kuidas täita miinimumnõuet p 1.17. Hankija ei ole siiski kohustatud koostama tingimused selliselt, et neid oleks võimalik täita mis tahes lahenduse (nt Vaidlustaja pakutud vasakust seinast kaugemale ulatuva roboti) puhul.

5.5. Väljastuspunkti ekraaniga varustamise nõue (TK p 5.7.) pole täidetud

TK p 5.7 kohaselt peab väljastuspunkti juures olema eraldi ekraan, millel kuvatakse protsessi staatus. See tähendab, et iga väljastuspunkt peab olema varustatud eraldi ekraaniga. Nimetatud nõude eesmärgiks on tagada roboti kasutajale mugav ülevaade väljastuspunkti täidetavusest ka robotist eemal seistes.

Vaidlustaja pakkumusest on ilmne, et seda nõuet täidetud ei ole.

Kolme väljastuspunkti juurde on pakutud vaid üks ekraan. See tähendab, et väljastuspunktide protsessi staatus ei ole jälgitav eraldi ekraanilt, vaid kasutaja peab tegema täiendavaid toiminguid (nt valima ekraanilt erinevate väljastuspunktide vaadet), et jälgida iga väljastuspunkti seisu.

5.6. Vaidlustaja on jätnud teatud laadimistööd ja sellega seotud kulud õigusvastaselt Hankija kohustuseks (TK p 11.2)

TK miinimumnõuete p 11.2 kohaselt on kõik transpordi-, laadimis-, montaaži-, seadistustööd müüja kohustus. See tähendab, et pakkuja peab pakkumuse koostamisel arvestama, et kogu eeltoodud tööde teostamiseks vajaliku tehnika tagab pakkuja ja kannab selleks vajalikud kulud. Hankijal puudub nii vajalik tehnika kui personal apteegiroboti tarnimiseks ja paigaldamiseks.

Vaidlustaja pakkumus näeb aga ette Hankijale täiendavad kulud seoses roboti

mahalaadimisega. Vaidlustaja pakkumuse dokumendi „11_1_Installation plan” (lk 5) kohaselt peab klient (st Hankija) tagama laadimistehnika (kahveltõstuki ja kaubaaluste tõstuki (ingl k *pallet truck*)) olemasolu. Kuna Hankija on selgelt väljendanud, et kogu tehnika ja tööd peavad jääma pakkuja kohustuseks, on Vaidlustaja pakkumus vastuolus TK miinimumnõuete p-ga 11.2.

Isegi kui omistada Vaidlustaja vastupidisele kinnitustele õiguslikku tähendust, on Vaidlustaja pakkumus vastuoluline, kuna osa Vaidlustaja pakkumusest sisaldab tingimust, mis rikub TK miinimumnõuete p 11.2 tingimust. Hankijal puudub kohustus asuda lahendama pakkumuse dokumentide vahelist vastuolu. Vastasel juhul oleks pakkujatel võimalik esitada tingimustele mittevastavaid ja vastukäivate tingimustega pakkumusi, mille tegeliku sisu väljaselgitamine jääks Hankija ülesandeks. RHS taolist tõlgendust ei võimalda ning see oleks ka vastuolus läbipaistvuse ja võrdse kohtlemise põhimõtetega (RHS § 3 p-d 1 ja 2). Seega ei ole pakkumuse pinnalt võimalik üheselt veenduda pakkumuse vastavuses ning hankijal oli õigus RHS § 114 lg 2 ls 1 alusel pakkumus tagasi lükata.

5.7. Mis puudutab Kolmanda isiku pakkumust, siis ei ole Hankija Vaidlustaja ja Kolmanda isiku pakkumusi õigusvastaselt võrrelnud, vaid kontrollinud objektiivselt ja eraldiseisvalt Kolmanda isiku pakkumuse vastavust TK tingimustele ning tuvastanud, et Kolmanda isiku pakkumuse puhul ei esine tagasilükkamise aluseid

5.8. Hankija täiendavad seisukohad.

5.8.1. Tehniline kirjeldus on olemuselt hankija vajaduste kirjeldus. Hankijal ei ole kohustust hankida valdkonna miinimumnõuetele vastavat toodet, vaid tal on õigus kehtestada enda eesmärkidele vastavad täiendavad tingimused.² Käesoleval juhul ongi Hankija oma tegelikke vajadusi TK tingimustes nõuetekohaselt kirjeldanud. Näiteks ruumis paigalduskoha sobivuse ja ruumi kandevõime nõuded (TK miinimumtingimuste p-d 1.5-1.6) ei ole Hankija meelevaldsed eelistused, vaid põhinevad ehitusspetsialistide poolt antud sisendil rajatava haigla hoone kohta. Ruumi kandevõime ületamine põhjustaks vahetut ohtu ruumi põranda püsivusele ja ka kogu haiglale. Pakkuja ei saa sellises olukorras Hankijale ette kirjutada, millised tooted Hankijale sobivad ega sundida Hankijat tõlgendama TK tingimusi selliselt, et need lähevad vastuollu Hankija tegelike vajadustega või ehitusnõuetega.

TK miinimumtingimused olid piisavalt selged, et tuvastada nende põhjal Vaidlustaja pakkumuse mittevastavus.

5.8.2. Hankija on 09.12.2024 vastuses vaidlustusele selgitanud, et TK miinimumtingimuste p-ide 1.5 ja 1.6 kohaselt pidi apteegirobot paiknema ruumiplaani vasaku seina ääres ning et väljaspool seda paiknemiskohta ei tohtinud ruumi koormata rohkem kui 200 kg/m³. Paiknemiskoht oli sealjuures selgelt määratletud TK lisas 1 toodud ruumiplaani suhtes („*paigalduseks sobiv asukoht ruumi nõ tagumises osas, see on plaani vasakul asuva seina ääres*“).

Vaidlustaja seisukohas esitatud tõlgendused TK miinimumtingimuste p-ide 1.5 ja 1.6 kohta ei ole kooskõlas tingimuste sõnastusega ega ka ülejäänud miinimumtingimustega. Näiteks

² RKHKo 3-20-718, p 17.

³ M. Parind, M. A. Simovart. Riigihangete seaduse kommenteeritud väljaanne (2019), § 77 komm 13

Vaidlustaja arutus selle üle, et kuna konkreetset paigalduskoha pindala ulatust määratletud ei olnud, tuleb sobivaks paigalduskohaks lugeda justkui kogu ruum, läheb ilmselgelt vastuollu TK tingimustega. Juhul, kui lugeda sobivaks paigalduskohaks terve ruum, nagu tõlgendab Vaidlustaja, kaotab sobiva paigalduskoha määramine vasaku sein ääres ning ka ruumi kandevõime tingimus igasuguse mõtte. Riigihanke alusdokumentide tõlgendamisel tuleb eelistada tõlgendust, mille kohaselt ei muutu tõlgendatav säte mõttetuks. Järelikult ei ole Vaidlustaja tõlgendus TK miinimumtingimustest õige.

Isegi kui ruumi kandevõime täpne jaotus ei olnud Vaidlustaja jaoks välja loetav, ei saa sellest kuidagi järeldada, et järelikult sellist jaotust ei eksisteeri ning et ruumis saab paigutada mis tahes kohta 200 kg/m² koormust ületavat apteegirobotit. On väljaspool kahtlust, et apteegiroboti paigalduskoht oli kirjeldatud ruumiplaani suhtes ning ruumiplaani on ainult üks vasak sein, mille ääres pidigi apteegirobot paiknema. Ülejäänud ruumi osas ei tohtinud pakkuda lahendust, mis näeks ette vastava osa koormamist suuremalt kui 200 kg/m². Igal juhul pidi Vaidlustajale olema mõistetav, mida tähendab nõue „vasaku sein ääres“, kuna selgitus oli otseselt seotud TK lisas 1 esitatud ruumiplaani.

Märkimisväärne on ka asjaolu, et Vaidlustaja ei ole viidanud oma vaidlustuses ega täiendavas seisukohas mitte ühelegi õigusnormile ega riigihangete vaidlustuskomisjoni või kohtu lahendile. See kinnitab, et Vaidlustaja seisukohad ei ole õiguslikult põhjendatud, vaid tuginevad Vaidlustaja meelevaldsele tõlgendusele TK tingimustest. Isegi kui nõustuda Vaidlustaja seisukohaga, et TK miinimumtingimused olid mitmeti tõlgendatavad (mida Hankija siiski ei mööna), ei tähenda see, et Hankijal puuduks õigus kontrollida TK tingimuste põhjal pakkumuste vastavust. Tegemist on kehtivate ja seega pakkujatele siduvate tingimustega. Vaidlustaja 13.12.2024 seisukohast aga ilmneb, et Vaidlustaja ei ole oma pakkumuse ettevalmistamisel üldse arvestanud TK nõudega, et teatud ruumi osas on kandevõime väiksem kui tema pakutud roboti kaal 411 kg/m². Kui Vaidlustaja ei saanud lõplikult aru, millises ruumi osas on kandevõime 200 kg/m² ning millises vähemalt 490 kg/m², oli see pakkuja risk, mida oli võimalik maandada nt hankemenetluse käigus selgituste küsimisega Hankijalt. Seda Vaidlustaja aga ei teinud.

5.8.3. Ülejäänud TK miinimumtingimuste (p-d 1.17, 5.7 ja 11.2) mittevastavuse osas ei ole Vaidlustaja võrreldes vaidlustusega esitanud uusi väiteid ega asjaolusid. Ka nendele tingimustele Vaidlustaja pakkumus ei vasta ning Hankija jääb selles osas vaidlustatud otsuses ja vastuses vaidlustusele esitatud argumentide juurde.

6. Kolmas isik, **OÜ Varo**, vaidleb vaidlustusele vastu.

6.1. Vaidlustuse lahendamisel tuleb jääda vaidlustuse piiridesse. Vaidlustaja on vaidlustanud üksnes Vaidlustaja enda pakkumuse tagasilükkamise otsuse ja Kolmanda isiku pakkumuse edukaks tunnistamise otsuse. Kolmanda isiku pakkumuse vastavaks tunnistamise otsust ei ole Vaidlustaja vaidlustanud. Eelnevat arvestades tuleb jätta tähelepanuta vaidlustuses avaldatud kahtlused ja taotlused kontrollida Kolmanda isiku pakkumuse vastavust.

Vaidlustuse esemeks ei ole ka mitte kehtestatud hanketingimused, mille suhtes Vaidlustaja leiab, et need on ebaõiglased või konkurentide pakutavaid tooteid soosivad. Vaidlustaja pidanuks hanketingimused tähtaegselt vaidlustama, mida Vaidlustaja aga teinud ei ole. Ka hanketingimuste osas, mille suhtes Vaidlustaja heidab ette ebaselgust, pidanuks Vaidlustaja hoolsuskohustusest tulenevalt Hankija käest selgitusi küsima. Vaidlustaja ei ole selgitusi küsinud mitte ühegi vaidlustuses nimetatud hanketingimuse kohta, mistõttu Vaidlustaja

ettehited hanketingimuste ebaselguse kohta on kunstlikud ja ilmselgelt otsitud õigustamaks puudusi enda pakkumuses.

6.2. Tehnilise kirjelduse esildise p 1.5 nõue

Nähtuvalt vaidlustusest esitatud andmetest ja joonistest ei ole vaidluse all, et Vaidlustaja pakutav robot ei paikne paigaldusruumi vasakus osas, vaid paikneb L-kujuliselt üle ruumi pikitelje kuni ruumi parempoolse seinani. Ka pole vaidluse all see, et Hankija on määranud, et ruumi vasakus osas on kandevõime 490 kg/m^2 kohta ja ülejäänud osas 200 kg/m^2 , mistõttu peab pakutav robot jääma lubatud kandevõime piiridesse. Vaidlustaja peamine väide seisneb selles, et talle polnud arusaadav, milline on „ruumi vasak osa“, kus kandevõime on 490 kg/m^2 . Vaidlustaja argument on kunstlik ja ilmselgelt otsitud, seda kinnitab mh asjaolu, et Vaidlustaja ega ka keegi teine pakkuja ei ole pidanud vajalikuks sellise hanketingimuse sisu kohta selgitusi küsida. Hankedokumentide koosseisus on dokument „Tehnilise kirjelduse lisa. Paigalduskoha ruumiplaanid“ zip-failina. Selles sisalduvas dwg-formaadis failis on üheselt näidatud joonise kirjanurk all paremas servas, mille pinnalt on ka selge joonisel kajastatud ruumi jaotumine vasakpoolseks ja parempoolseks osaks. Hanketingimusi tuleb tõlgendada nii nagu mõistlik isik seda teeb. Jagunemine vasakpoolseks ja parempoolseks ruumiosaks saabki mõistlikul moel tähendada vaid seda, et ruum jaguneb mööda pikitelge kaheks.

Vaidlustuses esitatud jooniseid vaadates on ilmne, et Vaidlustaja pakutav robot paikneb L-kujuliselt mööda kahte seina kuni ruumi parempoolse seinani. Seda arvestades ei oma mitte mingit tähtsust Vaidlustaja pikk poleemika selle kohta, mitmel erineval moel on võimalik paigaldusruumi jaotada vasakpoolseks ja parempoolseks, sest viisil või teisel paikneb Vaidlustaja robot ruumi mõlemas osas. Seega tegelikult sõltumata sellest millist ruumiosa Vaidlustaja ise loeb vasakpoolseks ja millist parempoolseks, on igal juhul selge, et vähemalt ühes ruumiosas ei vasta Vaidlustaja robot kandevõime piirmääradele 200 kg/m^2 , sest Vaidlustaja roboti kandevõime on 411 kg/m^2 . Sellise järelduse tegemiseks piisab Vaidlustaja enda pakkumuses esitatud andmetest, mistõttu jääb arusaamatuks vaidlustuses etteheide milliseid täiendavaid keerukaid arvutusi Vaidlustaja oleks soovinud Hankija otsuses näha.

Vaidlustuse etteheide, et hanketingimuses pidanuks küsima roboti tühikaalusid, on asjakohatu, sest käesolevas hanke etapis ei ole enam võimalik hanketingimusi vaidlustada. Tehnilise kirjelduse esildise p-is 1.5 on ühemõtteliselt nõutud, et roboti kaal koos kaubaga ei tohi ületada hankes kehtestatud kandevõime näitajaid. Vaidlustaja ongi oma pakkumuses esitanud andmed lähtudes sellest, kui robot on kaupa täis laetud, ent roboti paiknemise tõttu ületab see ruumi paremas osas ruumi kandevõime piirmäära 200 kg/m^2 pea kahekordselt.

Vaidlustuses avaldatud kahtlused Kolmanda isiku pakkumuses pakutava roboti kohta ei ole asjakohased juba seetõttu, et Vaidlustaja ei ole Kolmanda isiku pakkumuse vastavaks tunnistamise otsust vaidlustanud. Kolmas isik kinnitab, et tema pakutav robot on I-kujuline, paikneb üksnes ruumi vasakpoolses osas, ei ületa hanketingimustes seatud kandevõime piirmäärasid ja vastab ka kõikides muudes tingimustes nõuetele.

6.3. Tehnilise kirjelduse esildise p 1.6 nõue

Vaidlustuses esitatud joonistelt on näha, et Vaidlustaja pakutava roboti uks ei avane ruumipuuduse tõttu täielikult, vaid ca 45 kraadi ulatuses. Ruumi pikkus on 7830mm, Vaidlustaja roboti pikkus on 7206mm, mistõttu ukse avamiseks jääb 624mm – see on ilmselgelt ebamõistlikult kitsas ava.

Tehnilise kirjelduse esildise p 1.6 kohaselt peab jääma piisavalt vaba ruumi roboti opereerimiseks, teenindamiseks, hooldamiseks/puhastamiseks. Kui ruumipuuduse tõttu roboti ust täiel määral avada ei ole võimalik, siis ilmselgelt ei ole tingimus täidetud ja roboti sihtotstarbeline opereerimine ja teenindamine on häiritud.

Vaidlustuse etteheited Kolmanda isiku pakutava roboti suhtes ei ole asjakohased, sest Vaidlustaja ei ole vaidlustanud Kolmanda isiku pakkumuse vastavaks tunnistamise otsust. Vaidlustaja etteheited on ka täiesti alusetud, sest Kolmanda isiku pakutava roboti puhul on täidetud kõik tehnilise kirjelduse esildise p 1.6 nõuded nagu on võimalik veenduda Kolmanda isiku pakkumuses sisalduvast joonisest (Viljandi haigla roboti joonis 3D.pdf).

6.4. Tehnilise kirjelduse esildise p 1.17 nõuded

Hankija on tehnilise kirjelduse esildise p 1.17 nõudnud, et roboti korpusesse peab olema ehitatud vaateava või ukseaken, mille kaudu peab olema võimalik jälgida hoiuruumi olemasolevat olukorda. Kuna nõue puudutab selgelt roboti korpusesse ehitatud vaateava või ukseakent, siis on täiesti ebamõistlik vaidlustuse idee, et nõue pole üldse esitatud roboti hoiuruumi kohta, vaid mingi muu teadmata hoiuruumi kohta, mis paikneb kuskil väljaspool robotit. Ilmselgelt on juttu roboti enda sees olevast hoiuruumist. Hanketingimuse tõlgendamine peab olema mõistlik ning ülejäänud hanketingimustega kooskõlaline.

Vaidlustaja poolt pakutaval robotil on küll olemas klaasitud ava roboti lühema külje otseseinas, kuid see paikneb vastu paigaldusruumi seina ja selle kaudu ei ole võimalik roboti hoiuruumi sisse vaadata. Hanketingimuse kohaselt ei piisanud mitte üksnes sellest, kui robotil on vaateava või ukseaken, vaid vaateava või ukseaken pidi olema oma parameetritelt ja asukohalt selline, mis võimaldaks „jälgida hoiuruumi olemasolevat olukorda“. Seega hanketingimuse eesmärk oli saada ülevaade hoiuruumi seisust tervikuna, mitte lihtsalt omada teoreetilist võimalust heita kuitahes kitsas pilk roboti hoiuruumi. Vaateava, mis paikneb tihedalt vastu seina, nagu Hankija oma põhjendustes märgib, ilmselgelt ei võimalda „hoiuruumi olemasolevat olukorda jälgida“. Hankija märgib õigesti, et nõuet ei täida ka sisestuskonveieri kohal olev aken, kui kaubariiulid paiknevad selle akna taga.

Pole asjakohane vaidlustuse väide, et Hankija eesmärkideks piisanuks ka kaamerast. Vaidlustaja pidanuks hanketingimused vaidlustama. Kehtivate hanketingimuste järgi oli nõutav lisaks kaamerale ka roboti korpusesse ehitatud vaateava või ukseaken, mis võimaldaks hoiuruumi olukorda tervikuna jälgida robotisse sisenemata.

Hankija on õigesti järeldanud, et Vaidlustaja ettepanek oleks pakkumuse lubamatu muutmine, sest roboti seinas klaaspaneeli olemasolu Vaidlustaja pakkumusest ei nähtu. Ebaõige on Vaidlustaja väide, et Hankija on nõudnud roboti terve seina ulatuses klaaspaneeli olemasolu – hanketingimuste kohaselt pidi robotil olema hoiuruumi olukorda jälgida võimaldav vaateava või ukseaken, Vaidlustaja pakutaval robotil hanketingimusele vastav vaateava lihtsalt puudus ja Vaidlustaja soovis puudust kompenseerida roboti käpa küljes oleva kaameraga või muuta pakkumuses esitatud robotit nii, et sellel oleks klaasist sein.

6.5. Tehnilise kirjelduse esildise p 5.7 nõue

Tehnilise kirjelduse esildise p 5.7 on seatud nõue, et väljastuspunktide juures peab olema „eraldi“ ekraan – sellest on ainuvõimalik mõistlik järeldus, et iga väljastuspunkti juures peab olema eraldiseisev ekraan, millelt saaks lihtsalt jälgida konkreetse kasti täituvust. Üks ühine ekraan kõikide väljastuspunktide kohta nagu Vaidlustaja on pakkunud seda eesmärki ei täida,

sest kasutaja peaks hakkama eraldi andmeid otsima konkreetse kasti ja väljastuspunkti täituvuse kohta ning sel moel poleks konkreetse kasti täituvuse jälgimine enam lihtne.

6.6. Tehnilise kirjelduse p 11.2 nõue

Vaidlustaja on ilmselgelt esitanud tingimusliku pakkumuse, sest Vaidlustaja pakkumuse kohaselt peab laadimistööde teostamiseks vajaliku tehnika tagama hoopis tellija. Vaidlustaja väide, et pakkuja üldsõnaline kinnitus tingimuse täitmise kohta on kuidagi „tugevama jõuga eritingimus“ kui pakkumuse koosseisus esitatud eraldi dokument paigaldustööde kohta, ei ole tõsiseltvõetav. Kui üldse, siis pigem on just paigaldustööde kohta esitatud eridokument tõenduslikult tugevam, sest sisaldab detailseid tingimusi paigalduse, laadimise ja montaaži kohta. Vaidlustaja vastutab ise, et tema pakkumuses esitatud andmed vastaksid hanketingimustele, mitte ei saa Vaidlustaja väita, et hanketingimustele mittevastava sisuga pakkumuse osad tuleks lihtsalt tähelepanuta jätta.

VAIDLUSTUSKOMISJONI PÕHJENDUSED

7. Otsuse lükata Vaidlustaja pakkumus tagasi õiguslikuks aluseks on RHS § 114 lg 2 esimene lause, mille kohaselt lükkab hankija pakkumuse tagasi, kui see ei vasta riigihanke alusdokumentides esitatud tingimustele.

Vaidlustatud Hankija otsuse põhjendustest tuleneb, et Hankija hinnangul on Vaidlustaja pakkumuses viis (5) sisulist puudust (mittevastavust).

Vaidlustaja pakkumuse tagasilükkamise otsuse õiguspärasuse kontrollimiseks tuleb tuvastada, kas riigihanke alusdokumentides on sätestatud tingimused, mis tuli pakkumuses täita ja millele tuginedes lükkas Hankija Vaidlustaja pakkumuse tagasi, kui sellised tingimused on, siis kas Vaidlustaja pakkumus nendele tingimustele vastab või mitte.

Hankijal oli RHS § 114 lg 2 esimeses lauses sätestatud õigus pakkumus tagasi lükata juhul, kui Vaidlustaja pakkumus ei vasta vähemalt ühele riigihanke alusdokumentides esitatud tingimusele, see mittevastavus on sisuline ega ole selgitustega kõrvaldatav. Seega Vaidlustaja pakkumuse tagasi lükkamise otsuse õiguspärasuseks piisaks ka ühest sisulisest mittevastavusest riigihanke alusdokumentidele, Hankija otsus Vaidlustaja pakkumuse tagasilükkamiseks on vale vaid juhul, kui Vaidlustaja pakkumuses ei esine ühtegi Hankija otsuses väidetud sisulist mittevastavust riigihanke alusdokumentidele.

Lähtuvalt Hankija otsuse lükata Vaidlustaja pakkumus tagasi põhjendustest, Vaidlustaja pakkumusest ja Vaidlustaja vastusest Hankija selgitustaotlusele, on vaidlustuskomisjon seisukohal, et Hankija on õigesti tuvastanud vähemalt kolm sisulist puudust (mittevastavust) Vaidlustaja pakkumuses - Vaidlustaja pakkumus ei vasta Lisa 2 „Tehniline kirjeldus“ (edaspidi TK) p-is 4 „Miinimumnõuded robotile“ (edaspidi Nõuded) p-ides 1.5, 1.6 ja 1.17 toodud tingimustele/nõuetele.

7.1. Vaidlustuse lahendamiseks on olulised järgmised TK nõuded:

1) TK p-i 2.1 kohaselt

Asukoht

- *Viljandi haigla TERVIKUM ravihoone, haiglaapteek;*
- *Aadress: Viljandi linn, Carl Robert Jakobsoni 2;*

- *hoone 3. korrus, ruum B321, ruumiplaan vt tehnilise kirjelduse lisa 1. Ruumiplaan (paigalduseks sobiv asukoht ruumi nõ tagumises osas, see on plaani vasakul asuva seina ääres).*

2) TK p-id 2.3 ja 2.4. on sõnastatud järgmiselt:

2.3. *Ruumi andmed:*

- *pindala ca 33 m²;*
- *ruumi mõõdud (pikkus, laius, kõrgus, ukseava) on esitatud paigalduskoha ruumiplaanil, esitatud .pdf ja .dwg formaat (lisatud alusdokumentide koosseisu);*
- *ruumi laeks on ripplagi, mille kohal paiknevad hoone tehnovõrkude paigaldised;*
- *ruumis on aken;*
- *ruumis olemasolevad tehnovõrgud: ühefaasiline elekter (võimalik ehitada kolmeefaasiliseks), andmesideühendus, veevarustus ja kanalisatsioon, sundventilatsioon ja jahutus. Ruumis on põrandaküte.*
- *Ruumi kandevõime ruumi vasakus osas (sobivas paigalduskohas) on vähemalt 490 kg/m².*

Ruumi B321 ülejäänud osa ei tohi koormata suuremalt kui 200 kg/m².

2.4. *Ruum on planeeritud mitte ainult roboti laos oleva kauba hoiuruumiks, vaid laoks selle laiemas tähenduses. Ruumis komplekteeritakse ja pakendatakse hankija struktuuriüksuste tellimuste kohast kaupa.*

Lisaks robotile peab ruumi mahtuma:

- *apteegitöötaja töökoht (vähemalt ühele töötajale koos töölauaga ja arvutitöökohaga);*
- *kauba transpordikastide käitlemisala;*
- *riiulisüsteem robotis mitteladustatavatele kaupade hoiustamiseks. Täpset riulipinda meetrites või ruutmeetrites hankija ette ei anna, kuid hankija soovib saada lahendust, mis on ergonoomiline ja võimaldab ruumis hoiustada võimalikult palju kaupa. Samas tuleb planeerida vajalik ruum roboti teenindamiseks, kaupade käitlemiseks ja tellimuste täitmiseks (transpordikastide täitmiseks).*

Arvestada tuleb, et riiulite kandekonstruktsioone ei saa riputada lakke (ruumis ripplagi) või süvistada põrandasse kinnitusi (põrandas tehnosüsteemid). Kapid-riiulid võivad olla kinnitatud roboti ruumipoolse välisseina külge (kui roboti tootja seda lubab). Lisaks roboti korpusele kinnitatud riiulisüsteemile peab ruumis olema veel riulipinda – oluline on ruumi pind võimalikult ökonoomselt, optimaalselt, ergonoomiliselt ja majanduslikult soodsalt ära kasutada (et tekiks väljapool roboti hoiuruumi lisalaopinda). Hankija soov, et alumine riuliplaat asub põrandast ca 10 cm kõrgusel.

Riiulisüsteemi ning apteegitöötaja töökoha inventar ei kuulu pakkumuse mahtu (ei hinnastata). Pakkija peab pakkumuse koosseisus esitama ruumi inventariga sisustamise lahenduse (lahendus on hindamiskriteerium).

Riigihanke alusdokumentide juurde lisatud paigalduskoha ruumiplaanil järgi on ruumi mõõdud 7830X4280, plaanil järgi paremas seinas on uks, plaanil järgi alumises seinas on aken.

Vaidlust pole selles, et Vaidlustaja pakutud roboti pikkus on 7,206 m, laius on 1,606 m, kõrgus on 2,619 m, vastavalt pakkumuses olevale ruumilahenduse plaanile (esitatud vastavalt Nõuded p-ile 1.7) asub Vaidlustaja pakutav robot ruumi vasakpoolse ja ülemise seina ääres ƒ kujuliselt, ulatudes parema seinani.

Vaidlustaja on pakkumuses andnud teada, et tema pakutava roboti kandevõime on 411 kg/m²
20 (25)

(täis laetult).

7.2. Tehnilise pakkumuse kontrolli aruande kohaselt on Hankija Vaidlustaja pakkumuses tuvastanud puuduse - *Roboti koormus põrandale 411 kg/m². Hankija on tehnilise kirjelduse p-s 2.3 esitanud kandevõime piirväärtused (ruumi vasakus osas vähemalt 490 kg/m², ruumi ülejäänud osas kuni 200 kg/m²). Roboti paigalduskoht ületab ca kolmandikus ruumi pikkusest ruumi pikiteljoone, robot ulatub kuni ruumi parema külje seinani. Seega - roboti paigalduskoht pole vaid ruumi vasakpoolne osa (vaata selgitavat joonist).*

Hankija on teinud järelduse - *Roboti koormus põrandale paigalduskohas on lubatust suurem (411 > 200).*

7.2.1. Nõuded p-i 1.5 kohaselt *Roboti kaal (koos kauba kaaluga) ei tohi ületada paigalduskoha kandevõimet.*

Hankija on TK p-is 2.1 andnud teada, et paigalduseks sobiv asukoht on *ruumi nõ tagumises osas, see on plaani vasakul asuva seina ääres.*

TK p-i 2.3 järgi *Ruumi kandevõime ruumi vasakus osas (sobivas paigalduskohas) on vähemalt 490 kg/m². Ruumi B321 ülejäänud osa ei tohi koormata suuremalt kui 200 kg/m².*

Seega on Hankija andnud teada, et pakutava roboti paigaldamiseks sobivas asukohas (ruumi vasakul asuva seina ääres) ei tohi roboti kandevõime ületada 490 kg/m², ülejäänud osa ei tohi koormata rohkem kui 200 kg/m².

7.2.2. Vaidlusalune küsimus on see, milline koht ruumis on TK p-i 2.1 järgi ette nähtud sobivaks paigalduskohaks.

Vaidlustuskomisjon on seisukohal, et TK p-is 2.1 määratletud sobiv paigalduskoht plaani vasakul asuva seina ääres ei ole ebaselge, sellest on võimalik üheselt aru saada, et robot peab mahtuma vasaku seina äärde. Vaidlustaja pakutud Γ kujuline robot asub nii vasaku seina ääres kui ka plaani järgi ülemise seina ääres (ulatudes kuni ruumi parempoolse seinani). Kui Vaidlustajale jäi ebaselgeks see, mida tähendab *plaani vasakul asuva seina äär*, oleks tulnud enne pakkumuse esitamist Hankijalt selgitusi küsida. Vaidlustaja ei saanud eeldada, et vasakul asuva seina äär võib tähendada ka seda, et robot võib olla ka ülemise ja ulatuda parempoolse seinani.

Vaidlustuskomisjoni arvates pole tähtsust asjaolul, et Hankija pole riigihanke alusdokumentides Γ kujuline roboti pakkumist välistanud - Hankija on määratlenud roboti paigalduskohaks ruumi vasakpoolse seina äärse. Γ kujuline robot aga ei saa paikneda ühe seina ääres.

Seega Vaidlustaja pakutud robot ei asu mitte Hankija poolt TK p-i 2.1 ette nähtud sobivas paigalduskohas, vaid ka kohas, mida Hankija pole TK p-is 2.1 sobivaks paigalduskohaks pidanud.

7.2.3. Hankija on TK p-is 2.3 sobiva paigalduskohaga sidunud kandevõime nõude. Pakkujale, sh Vaidlustajale, ei saanud olla riigihanke alusdokumentidest arusaamatu, et ainult Hankija

poolt määratletud sobivas paigalduskohas ei tohi roboti kandevõime ületada 490 kg/m², ülejäänud osa ruumist ei tohi koormata rohkem kui 200 kg/m².

Kuna Vaidlustaja pakutud robot asub lisaks vasaku seinä äärele ka plaani ülemise seinä äärde ja mingis osas ülemise seinä ääres paikneva roboti kandevõime ületab 200 kg/m², siis on Hankija õigesti järeldanud, et Vaidlustaja pakkumus ei vasta Nõuded p-ile 1.5.

7.2.4. Vaidlustuskomisjon nõustub sellega, et mingit tähtsust ei oma see mitmel erineval moel on võimalik ruumi jaotada vasak- ja parempoolseks osaks - Vaidlustaja pakutud robot ei asu ainult *plaani vasakul asuva seinä ääres*. Hankija on õigesti märkinud, et vasakuks tuleb pidada asukohta, mis asub keskteljest vasakul pool.

Vaidlustaja näib arvavat, et kui Hankija pole riigihanke alusdokumentides vasaku seinä äärt ära määratlenud, siis võib vasaku seinä äär laieneda praktiliselt kogu ruumile. Vaidlustuskomisjon ei saa aga seda arvamust jagada juba seetõttu, et tegemist on ruumiga, kus töötab apteeker, kus on vaja ligipääsu robotile, kuhu on vaja paigaldada riiulid ja laadimiskastid.

Õige on ka Kolmanda isiku väide, et Nõuded p-is 1.5 on nõutud, et roboti kaal koos kaubaga ei tohi ületada hankes kehtestatud kandevõime näitajaid – ei saa lähtuda mingitest muudest kaaludest.

7.3. Tehnilise pakkumuse kontrolli aruande kohaselt on Hankija tuvastanud Vaidlustaja pakkumuses puuduse ja järeldanud - *Robot ei mahu hankija määratud sobivasse asukohta*.

Hankija on vaidlustusmenetluses selgitanud, et:

- 1) Vaidlustaja pakutud robot ei mahu määratud paigalduskohta (vasaku seinä äärde), vaid ulatub ka teiste seinte äärde;
- 2) Vaidlustaja pakutud robot täidab ruumi ulatuslikult, sh terve põhjapoolse seinä ääre, mis vähendab kogu ruumi funktsionaalsust;
- 3) Vaidlustaja pakutud roboti sisemusele on ligipääs vaid nõ alumise seinä äärest ning see on väga kitsas, mis raskendab oluliselt roboti käitamist ja hooldamist;
- 4) Vaidlustaja pakutud robot ei jäta apteekrile sisuliselt vaba ruumi liikumiseks;
- 5) Vaidlustaja pakutud lahendusega ruumis ei ole roboti hooldus ja teenindamine mõistlikult võimalik.

Nõuded p-i 1.6 kohaselt *Robot peab mahtuma määratud paigalduskohta, sh:*

- *robot ei tohi osaliselt või täielikult katta ruumis olemasolevaid aknaid, ruumis peab säilima loomulik valguse (päevavalgus);*
- *peab jääma vaba ruumi roboti opereerimiseks, teenindamiseks, hooldamiseks/puhastamiseks;*
- *arvestama punktis 2.4 nimetatud hankija soove ruumi funktsionaalsuse kohta, sh ruumi peavad mahtuma riiulid ja apteegitöötaja töökoht.*

Nõuded p 1.7 kohaselt *Pakkumuse koosseisus tuleb esitada ruumilahenduse plaan nii .pdf kui ka .dwg (või muus samaväärses) formaadis.*

Vaidlustaja pakkumuse koosseisus esitatud dokumendist „9_1_Design_proposal_SCF.pdf“ on nähtav ruumilahendus.

Hankija on õigesti järeldanud, et Vaidlustaja pakutud robot ei asu Hankija ette nähtud paigalduskohas ja ainuüksi sellest asjaolust Hankijale piisas, et lugeda Vaidlustaja pakkumus Nõuded p-iga 1.6 vastuolus olevaks.

7.4. Tehnilise pakkumuse kontrolli aruande kohaselt on Hankija tuvastanud Vaidlustaja pakkumuses puuduse - *Robot asub laiuses seinast seinani. Kavandatud klaasitud ava roboti mõlemas otsas. Hankija märgib, et roboti lühema külje otsaseina planeeritud klaasitud ava ei täida funktsionaalset otstarvet, kuna see paikneb tihedalt vastu seina ja selle kaudu roboti hoiuruumi sisse vaadata ei saa. Sisuliselt ei täida ka roboti sisestuskonveieri kohale planeeritud aken, sest selle taga roboti hoiuruumis paiknevad riiulid, mis on tihedalt kaubaga täidetud ja roboti hoiuruumi olemasolevat olukorda selle kaudu jälgida ei saa. Sisuliselt saab roboti hoiuruumi ilma robotisse sisenemata vaadata vaid pikema külje otsaseinas olevast (ukse) avast. Ja nii jääb oluline osa roboti hoiuruumist vaateväljast välja.*

Klaaspaneelide hilisem täiendav lisamine on sisuliselt pakkumuse muutmine ega sisaldu esialgses pakkumuses (toob hankijale ka lisakulusid, muudab maksumust).

Hankija on järeldanud, et *Kasutajal pole võimalik jälgida hoiuruumi olemasolevat olukorda hoiuruumi sisenemata roboti korpusesse ehitatud vaateava või ukseakna kaudu.*

7.4.1. Nõuded p-i 1.17 kohaselt *peab roboti korpusesse olema ehitatud vaateava või ukseaken, mille kaudu peab olema võimalik jälgida hoiuruumi olemasolevat olukorda.*

Õige on see, et Nõuded p-is 1.17 ei ole täpsustatud seda, et tegemist peab olema roboti hoiuruumiga, kuid sõnad *peab roboti korpusesse olema ehitatud vaateava või ukseaken* viitab selgelt sellele, et jälgida peab olema võimalik roboti hoiuruumis toimuvat. Nõude eesmärk on tagada see, et oleks võimalik saada ülevaade roboti hoiuruumi seisust tervikuna, mitte mingist muust hoiuruumist. Vaidlustuskomisjonile jääb arusaamatuks Vaidlustaja selgitus, et Nõuded p 1.17 eesmärgiks on *saada võimalus kontrollida hoiuruumi olukorda väljastpoolt seda ruumi.*

Vaidlustaja viidatud kaamerad ei täida Nõuded p-i 1.17, sest lisaks kaamerale on nõutav roboti korpusesse ehitatud vaateava või ukseaken, mis võimaldaks hoiuruumi olukorda tervikuna jälgida robotisse sisenemata.

Vaidlustaja pakutud roboti puhul ei ole mitte ühestki vaateaknast/avast hoiuruum kogu ulatuses jälgitav (osa hoiuruumi paikneb ruumi plaani järgi ülemise seina ääres, seda ei saa jälgida alumise seina juures paikneva vaateakna kaudu).

7.4.2. 04.11.2024 on Hankija esitanud Vaidlustajale järgmise küsimuse: „*Robot on L-kujuline. Kuidas on võimalik tööprotsesside jälgimine roboti lühemas küljes hoiuruumi sisenemata?*“

Vaidlustaja on 04.11.2024 vastanud järgmiselt: „*Tootja vastas alljärgnevalt. "Roboti ükskõik millisele küljele on võimalik lisada kas klaaspaneeli või sisemusse lisada kaameraid, mis võimaldavad operaatoril robotit jälgida. Roboti haaratsseadmele on juba paigaldatud kaamerad, nii et haaratsit saab jälgida kõigi toimingute ajal. Kui on vaja rohkem kaameraid, on võimalik need kinnitada roboti raami külge. Juuresoleval pildil kujutatud klaaspaneelid on nõude minimaalne soovitus ja sisaldub ka meie pakkumises."* Tootja vastus EN: "It is possible to add either glass panels to any side of the robot or to add cameras on the inside to allow the operator to observe the robot. There are already cameras mounted to the gripper unit of the

robot so the gripper can be monitored throughout any operations. If more cameras are needed it is possible to mount them to the frame of the robot. The glass panels portrayed in the attached image are a minimal recommendation for the requirement and are included in our placed offer.”“

Lisaks täiendavate kaamerate paigaldamise võimalusele on Vaidlustaja oma vastuses andnud teada, et klaaspaneelid on soovitatavad ja nendega on pakkumuses arvestatud.

Vaidlustuskomisjon on seisukohal, et Vaidlustaja pakkumusest ei tulene robotile klaaspaneelide paigaldamise võimalust, mistõttu isegi siis, kui klaaspaneelidega apteegirobot täidaks Nõuded p-i 1.17, ei saaks Hankija lugeda Vaidlustaja pakkumust Nõuded p-ile 1.17 vastavaks, sest klaaspaneelidega arvestamine tähendaks Vaidlustaja pakkumuse lubamatut muutmist.

7.5. Eeltoodust lähtuvalt on vaidlustuskomisjon seisukohal, et Hankija otsus lükata Vaidlustaja pakkumus tagasi on kooskõlas RHS-iga.

8. Vaidlustaja ei ole vaidlustanud Kolmanda isiku pakkumuse vastavaks tunnistamise otsust, mistõttu vaidlustuskomisjon ei saa hakata kontrollima Kolmanda isiku pakkumuse vastavust Vaidlustaja viidatud tingimustele.

Kuid vaidlustuskomisjon pidas siiski vajalikuks kontrollida Vaidlustaja väidet pakkujate ebavõrdsest kohtlemisest. Vaidlustuskomisjon pakkumuste vastavuse kontrollimisel pakkujate ebavõrdset kohtlemist ei tuvastanud - Kolmas isik on pakkunud apteegirobotit, mis paikneb ainult ruumi vasaku seina ääres, mille koormus põrandale on 473kg/m².

9. Kolmanda isiku pakkumuse edukaks tunnistamise ja Kolmanda isiku kõrvaldamata jätmise otsused on vaidlustatud üksnes põhjendusel, et Vaidlustaja pakkumust ei oleks tohtinud tagasi lükata.

Kuna vaidlustuskomisjon on seisukohal, et Vaidlustaja pakkumuse tagasi lükkamise otsus on õiguspärane, siis puudub alus Kolmanda isiku pakkumuse edukaks tunnistamise ja Kolmanda isiku kõrvaldamata jätmise otsuste kehtetuks tunnistamiseks.

10. Vaidlustusmenetluse kulud

Kuna vaidlustusmenetlus lõpeb RHS § 197 lg 1 p-i 4 alusel vaidlustuse rahuldamata jätmisega, kuuluvad vaidlustusmenetluse kulude osas kohaldamisele RHS § 198 lg-d 3 ja 8.

10.1. RHS § 198 lg 3 alusel jäävad Vaidlustaja kulud tema enda kanda.

10.2. Hankija on esitanud tähtaegselt taotluse lepinguliste esindajate kulude väljamõistmiseks summas 2646 eurot käibemaksuta, 12,60 tunni õigusabi osutamise eest, tunnitasuga 210 eurot käibemaksuta.

Kolmas isik on esitanud tähtaegselt taotluse lepingulise esindaja kulude väljamõistmiseks summas 2200 eurot käibemaksuta, 11 töötundi eest, tunnitasuga 200 eurot käibemaksuta.

Vaidlustuskomisjoni hinnangul ei saa pidada Hankija ja Kolmanda isiku taotlusi täies ulatuses põhjendatuks ja vajalikuks - kulunud aega tuleb pidada osaliselt ülemääraseks.

Vaidlustuskomisjon leiab, et nii Hankija kui ka Kolmanda isiku kulud õigusteenusele on olnud põhjendatud ja vajalikud 10 tunni ulatuses ja vaidlustuskomisjon mõistab Vaidlustajalt Hankijale õigusabikulude katteks välja 2100 eurot käibemaksuta ja Kolmandale isikule 2000 eurot käibemaksuta.

(allkirjastatud digitaalselt)
Ulvi Reimets