Specyfikacja zakupowa

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Lp. | Rodzaj urządzenia | Opis | Cena netto |
| 1 | Robot manipulator dydaktyczny | Robot edukacyjny 6 osiowy, szeregowy przegubowy (z dopuszczalną częściową technologią wykonania w druku 3D), wyposażony w kompletny system sterowania z dedykowanym softwarem do wizualizacji pracy robota i programowania (pliki CAD), zgodny z normami bezpieczeństwa przycisk E-STOP 24V, komunikacja USB/ Ethernet, protokół Modbus TCP, zasilacz 24V, instrukcja użytkownika, podręcznik programisty wraz z przykładami programowania. Wsparcie techniczne. Gwarancja minimum 12m-cy. | około 26 000 zł |
| 2 | Osprzęt robota | Chwytak elektryczny końcówki robota oraz niezbędne zasilacze i przewody (konieczne dla funkcjonowania robota). | Około 6000 zł |
| 3 | Przenośnik taśmowy | Edukacyjny podajnik taśmowy do robota z wbudowanym pozycjonerem magazynku elementów i sterowaniem. Wymiary nie mniej niż: 400x100x100 mm wraz z podstawą umożliwiającą montaż systemu we wspólnym obszarze roboczym robota i podajnika taśmowego (preferowana płyta aluminiowa). | Około 5000 zł |
| 4. | System wizyjny analizy obrazu | System wizyjny, kompatybilny z robotem, wyposażony w kamerę, programowalny i umożliwiający komunikację z robotem przez port szeregowy. | Około 3000 zł |
| 5. | Tor jezdny | Tor jezdny, kompatybilny z robotem. Długość nie mniej niż 50 cm jako dodatkowa oś pracy robota. System może zawierać elementy drukowane 3D dla możliwości dalszej przyszłej rozbudowy systemu. | Około 7500 zł) |
|  | 26000 zł + 6000 zł + 5000 zł + 3000 zł + 7500 zł **+** (suma około 47 500 tys zł) netto | | |