**Załącznik nr 2 do Zaproszenia do składania ofert**

**nr postępowania Mchtr.261.20.2025**

**FORMULARZ WYMAGANYCH WARUNKÓW TECHNICZNYCH**

Składając ofertę na dostawę robota typu manipulator współpracujący dla Instytutu Automatyki i Robotyki Politechniki Warszawskiej – oferujemy dostawę, spełniającąponiższe wymagania:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Robot typu manipulator** **współpracujący - 1 sztuka** | | |
| **Producent ……………………………………….……..………………………………….… *(Należy podać)***  **Typ / Model .………………………………………………………………………………… *(Należy podać)***  **Rok produkcji …………………………………..……………….…………………...…….. *(Należy podać)*** | | |
| **Parametr** | **Minimalne wymagania Zamawiającego** | **Parametry oferowane** |
| Typ robota | Manipulator współpracujący (cobot) | ……………………  Tak/Nie |
| Liczba osi | Minimum: 6 | ……………………  Należy podać |
| Udźwig robota | Minimum: 3 kg | ……………………  Należy podać |
| Zasięg robota | Minimum: 800 mm | ……………………  Należy podać |
| Prędkość maksymalna punktu centralnego narzędzia | Minimum: 1,5 m/s | ……………………  Należy podać |
| Powtarzalność | Nie większa niż +/- 0,1 mm | ……………………  Należy podać |
| Czujniki momentu/siły | Pomiar momentu w każdej osi | ……………………  Tak/Nie |
| Możliwa interakcja z robotem | Za pomocą dedykowanych przycisków na ramieniu robota | ……………………  Tak/Nie |
| Rodzaj zasilania | Elektryczne, 230V | ……………………  Tak/Nie |
| Oprogramowanie | Możliwość sterowania z poziomu systemu ROS | ……………………  Tak/Nie |
| Interfejsy komunikacyjne | Ethernet (TCP/IP) | ……………………  Tak/Nie |
| Chwytak | Zintegrowany z robotem | ……………………  Tak/Nie |
| Skok chwytaka minimum: 80mm | ……………………  Należy podać |
| Typ chwytaka: równoległy | ……………………  Tak/Nie |
| Możliwość wymiany szczęk chwytaka | ……………………  Tak/Nie |
| Gwarancja | min. 12 miesięcy | ……………………  Należy podać |

………………………………………

*elektroniczny podpis osoby/ osób*

*uprawnionych do wystąpienia w imieniu wykonawcy*