

Dodatek ke Smlouvě o poskytnutí podpory

na řešení programového projektu č. TE02000103 (dále jen „Dodatek“)
uzavřený mezi těmito smluvními stranami:

Česká republika – Technologická agentura České republiky
se sídlem **Evropská 1692/37, 160 00 Praha 6**
IČ: **72050365**
zastoupená **Petrem Konvalinkou, předsedou TA ČR**
bankovní spojení: **Česká národní banka, Na Příkopě 28, Praha 1**
číslo účtu pro poskytování dotací: **000-3125001/0710**
jako poskytovatel podpory (dále jen „poskytovatel“) na straně jedné,

a

Západočeská univerzita v Plzni
se sídlem **Univerzitní 2732/8, 301 00 Plzeň**
IČ: **49777513**, DIČ: **CZ49777513**
zastoupená **doc. Dr. RNDr. Miroslavem Holečkem, rektorem**
bankovní spojení: **Česká národní banka, pobočka Plzeň, Husova 10, 305 67 Plzeň**
číslo účtu: **94-64738311/0710**
jako příjemce podpory (dále jen „příjemce“) na straně druhé.

Obě smluvní strany se dohodly na doplnění a změnách **Smlouvy o poskytnutí podpory na řešení programového projektu č. TE02000103** včetně jejích příloh uzavřené mezi poskytovatelem a příjemcem dne 22. 9. 2014 s číslem **2014TE02000103** (dále jen "Smlouva"), následovně:

**Článek I.
Změna popisu výsledku**

(1) V kapitole 3.8. Project results se mění popis výsledku s názvem *Special kinematic structures for application of robotic manipulators in technology for industrial degreasing* dle následující tabulky:

3.8.1. Identification number TE02000103V030	3.8.2. Name of result Special kinematic structures for application of robotic manipulators in technology for industrial degreasing
3.8.3. Description of result R5.2 Most of the commercially available robots use standard serial architecture. The arms of the robot are connected subsequently by rotational or translational joints building an open kinematic chain. Parallel structures offer an interesting alternative to the construction of the robot body. Individual arm of the robot can be doubled by means of two segments which build a closed kinematic chain in form of a parallelogram. The active motor driven joints are substituted by passive moving joints. Such solution can bring important advantages in terms of placement of the actuators, improved positioning accuracy, increased maximum load of the manipulator or higher stiffness of the construction. (G) The prototype represents a specially designed manipulator structure for advanced automated loading system with position control. It is dedicated for enhancement of the degreasing technology and consequently, assembly lines load capacity. (R) SW Library for special structure robots control. Algorithms for direct and inverse kinematic transforms, static and dynamic compensation models for the special structures developed in WP5 will be implemented in form of functional blocks library for use in proper real time control system. Functionality of the blocks will be evaluated on simulation models and prototype manipulator. The parallel robots are gaining more popularity in several application areas. Goal of the CIDAM center is to fill the gap between academic research and industrial practice and to explore new possibilities of application of parallel structures as an alternative to common serial configuration of the manipulators for operation of degreasing lines. The developed prototype manipulator will be used for performance evaluation of CIDAM components and CIDAM SW platform. The gained technical knowledge in the field of motion control of parallel robotic structures will extend the range of potential applications of the developed CIDAM platform. Related deliverables: D5.9-14	
3.8.4. Type of results based on the structure of the RIV database 0 * P - Patent; 0 * Z - pilot operation, proven technology; 0 * F - results with legal protection – utility model, industrial sample; 1 * G - technically realized results – prototypes, functional sample;	3.8.4. Type of results based on the structure of the RIV database 0 * N - certified methods and procedures including specialized maps with professional content; 1 * R - software; 1 * X - Journal or conference paper
3.8.5. Deadline for achievement of the results 12/2019	3.8.6. Deadline for implementation of the result 12/2020

**Článek II.
Zrušení výsledku**

- (1) V kapitole 3.7. Project deliverables se ruší dílčí výstup s názvem *Evaluation report – prototype parallel manipulator*.

**Článek III.
Závěrečné ustanovení**

- (1) Tento Dodatek nabývá platnosti dnem jeho podpisu a účinnosti zveřejněním v registru Smluv.
- (2) Pokud dojde k nabytí účinnosti tohoto Dodatku ke dni pozdějšímu, než je den vydání Oznámení o výsledku změnového řízení, bude na náklady spotřebované na řešení projektu mezi těmito dny pohlíženo, jako by se jednalo o náklady spotřebované po nabytí účinnosti tohoto Dodatku.
- (3) Doba platnosti Dodatku je určena dobou platnosti Smlouvy.
- (4) Dodatek se vyhotovuje ve 2 stejnopisech, z nichž poskytovatel a příjemce obdrží po jednom stejnopisu. Každý stejnopis má platnost originálu.
- (5) Smluvní strany souhlasí se zveřejněním plného znění tohoto dodatku a smlouvy ve smyslu zákona č. 340/2015 Sb., o zvláštních podmínkách účinnosti některých smluv, uveřejňování těchto smluv a o registru smluv (zákon o registru smluv). Zveřejnění ve smyslu tohoto zákona provede poskytovatel.

(6) Smluvní strany prohlašují, že si Dodatek přečetly, s jeho obsahem souhlasí a že byl sepsán na základě jejich pravé a svobodné vůle, prosté omylu, a na důkaz toho připojují své podpisy.

Podpisy smluvních stran

Za poskytovatele:

V Praze dne

Petr Konvalinka
předseda TA ČR

Za příjemce:

Západočeská univerzita v Plzni

V dne

doc. Dr. RNDr. Miroslav Holeček
rektor