

Příloha č. 1 - Technická specifikace dodávky

Název - Mulčovací rameno

Přesný název, obchodní označení, typ: **FERRI TPE 520 Evo Vision EP-Tronic**

Požadované technické parametry:

Parametr	Požadavek	Skutečný parametr dodávky
Základní		
Kompletní nezávislé hydraulické ovládání stroje plně elektrickým joystickem	ANO	ANO
Plovoucí poloha žací hlavy	ANO	ANO
Možnost oboustranného otáčení pracovního rotoru	ANO	ANO
Pracovní orgány uloženy na rotoru ve spirále	ANO	ANO
Hydraulické jištění ramene proti nárazu	ANO	ANO
Skládání ramene do přepravní polohy natočením za traktor	úhel min. 115°	ANO, úhel 115°
Hydropneumatické odlehčení žací hlavy	ANO	ANO
Stabilizátory tříbodového závěsu, náhonová hřídel	ANO	ANO
Žací hlava o šířce	min. 125 cm	ANO, 125 cm
Dosah ramene od středu traktoru	min. 5,2 m, maximálně 5,5 m	ANO, 5,23 m
Objem pracovního oleje	min. 130 l maximálně 140 l	ANO, 137 l
Všechny otočné body vybaveny pouzdry	ANO	ANO
Světelná rampa pro provoz na veřejných komunikacích	ANO	ANO
Součástí rámu stroje budou manipulační profily pro zasunutí paletizačních vidlí	ANO	ANO
Předsazení žací hlavy	minimálně 1,30 m maximálně 1,4 m	ANO, 1,38 m
Chladič oleje s termostatem	ANO	ANO
Hmotnost včetně žací hlavy	min. 1 050 kg, max. 1150 kg	ANO, 1070 kg
Kované díly ve spojích ramem a žací hlavy	ANO	ANO
Úhel natočení žací hlavy	min. 230° maximálně 250°	ANO, 235°
Ochrana hydraulických hadic plechovými kryty	ANO	ANO
Dvě hydraulická čerpadla, jedno pro pohon žací hlavy, druhé pro obslužné funkce	ANO	ANO
Nože pro trávu, křoví a rákosí	do průměru min.3 cm	ANO, 3 cm
Homologace pro převoz na nosiči po pozemních komunikacích	ano - technické osvědčení samostatného technického celku (dle zákona č. 56/2001)	ANO
Záruka minimálně	24 měsíců	24 měsíců

Uchazeč vyplní žlutě vyznačená pole.

Mulčovací rameno musí být plně kompatibilní s traktorem ZETOR PROXIMA 110 PLUS

V Týništi nad Orlicí, dne 1.10.2019

Ing. Josef Falta - jednatel společnosti

AGRICO [®]

Čapková 802, 517 21 Týniště nad Orlicí

IČO: 49286838 DIČ: CZ49286838

.....
razítko a podpis