

příloha č. 1

TECHNICKÁ SPECIFIKACE NA VEŘEJNOU ZAKÁZKU MALÉHO ROZSAHU

1 NÁZEV VEŘEJNÉ ZAKÁZKY MALÉHO ROZSAHU

Výuková technika průmyslové automatizace

2 IDENTIFIKAČNÍ ÚDAJE ZADAVATELE

Zadavatel: **Střední průmyslová škola, Praha 10, Na Třebešíně 2299**
Sídlo: Na Třebešíně 2299, 108 00 Praha 10
IČ: **61385417**
Zastoupený: Mgr. Luboš Bauer, ředitel školy
Kontaktní osoba VZ: ██████████
Telefon: ██████████
E-mail: ██████████

3 VYMEZENÍ TECHNICKÉ SPECIFIKACE A UPŘESNĚNÍ DODÁVKY

Položka	počet
Výukové robotické pracoviště Specifikace <ul style="list-style-type: none">6-osý kloubový robot se sériovou kinematikouMožnost instalace "Na podlahu", "Pod úhlem", "Na strop"Digitální AC servo pohonyAbsolutní snímání polohy (není nutná HW kalibrace)Všechny osy brzděnyNosnost na 6. ose min 4 kg, (v každé poloze osy)Dosah horizontálně min 500 mm; max. 600 mmOpakovatelná přesnost dle ISO 9283 alespoň +/-0,015 mmVeškerá kabeláž jako interní uvnitř robotaTřída krytí – celé rameno IP 67Třída krytí rozvaděče robota min. IP 54Rozměry rozvaděče robota max. 500 x 350 x 450 mm (Š x H x V)Hmotnost rozvaděče robota max. 45 kgProgramovací ovladač-pendant musí být vybaven barevným dotykovým displejemMožnost rozdělit obrazovku ovladače do více oken pro paralelní zobrazování jednotlivých podsložek programovacího menuKrytí programovacího ovladače min. IP 54Komunikační rozhraní DI/DO min. 20/20 (24V logika)Délka kabelu mezi robotem a řídicím systémem min. 5 mDélka kabelu mezi ovladačem robota a řídicím systémem min. 10m.Integrovaný kamerový systém pro navádění robota na pozici, který je možné konfigurovat přímo v systému robota a na ovladači robota (pendantu); od stejného výrobceSW funkce pro poddajnost robotu ve všech osách, definovatelná kartézskySimulační PC software pro off-line programování, min 20x licence časově neomezenáHmotnost ramene do 25 kgIntegrovaný 2x 5/2 ventil. terminálEl. výstup na rameni, min 2x DI a 2x DOVedení vzduchu vnitřkem ramene (z podstavky na horní rameno), min. 1xCertifikace sestavy splňující normu CESestava robota musí být určena pro průmyslové použitíLehká Alu konstrukce rámu buňky, uzavřená s bezpečnostními zámky	2

- Elektrické chapadlo se 2 prsty a zpětnou vazbou
- Bezpečnostní SW funkce robota umožňující na bezpečnostní úrovni kontrolovat pozici a rychlost robota

Doprava

- Doprava a montáž až do učebny.
- Uvedení do provozu, předvedení.
- Funkční testování a předání pověřené osobě – zaměstnanci školy.

Záruka

- Min. 2 roky od data na předávacím protokolu.

Ostatní

- Součástí bude odborné zaškolení min. 2 pracovníků – učitelů školy.