**Tabulka č. 2 - Stručný popis položek dodávky**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Položka | ks I Stručný popis dodané položky | | | |
| Doplnění řetězových tahů | | | |
| 1. | Řetězový tah 500kg | 4 | Koncové zařízení sloužící ke zdvihu břemene do 500kg. |
| 2. | Řetěz délky 20m | 4 | Zvedací řetěz pro řetězový tah s příslušnou nosností do 500kg. |
| 3. | Samozhášivý vak na řetěz | 4 | Samozhášivý vak typu flip bag pro uložení nosného řetězu pod řetězový tah. |
| 4. | Propojovací kabel včetně konektorů | 4 | Propojovací kabel pro spojení řetězového tahu s osmicestnou řídicí jednotkou. |
| 5. | Pojezd s mechanickou brzdou pro zavěšení řetězového tahu na dráhu | 13 |  |
| 6. | Osmicestná řídicí jednotka řetězových tahů | 1 | Jednotka CLIPS V3SLP 8W - rackové Jednotka pro napájení a řízeni 8 tahů (vnitřní vybavení: I/O komponenty Beckhoff, Jističe ABB z řady S200M, relé s nuceným vedením Weidmuller, stykače ABB z řady AF, frekvenční měniče Control Techniques z řady M700 + SI-SAFETY) |
| 7. | Server, hlavní PC nebo PLC (pokud není součástí předchozí položky) | 1 | Controller CLIPS V3SLP 64DEV- řídící server pro až 64 řízených zařízení (řetězových tahů)  (vnitřní vybavení: server Beckhoff iPC, EL 6910 safety logic - bezpečnostní kontrolér SIL3) |
| 8. | Interface mezi systémy řízení - hardware | 1 | Interface postaven na hardware Beckhoff, EtherCAT bridge |
| 9. | Interface mezi systémy - software | 1 | Programátorské práce související se systémovým zprovozněním EtherCAT bridge z předchozí položky a s implementací komunikací mezi dvěma nezávislými EtherCAT master jednotkami prostřednictvím ADS protokolu. |
| 10. | Úprava vizualizačního software stávajícího systému řízení jevištních zařízení horní sféry včetně doplnění 3D vizualizace řetězových tahů | 1 | Programátorské práce a vizualizace zakázkově upravené pro potřeby zákazníka. |
| 11. | Dodatečný ovládací pult 10" - není předmětem dodávky - cena není zahrnuta do celkového součtu a je pouze informativní. | 1 | Typový 10\* řídicí pult Drivecontrol iTEMS CP10. |
| 12. | Instalace řetězových tahů a jejich systému řízení (dle nabízeného systému a koncepce, včetně požadovaného interface mezi systémy) | 1 | Veškeré práce související s instalací, oživením, zprovozněním, zaškolením a předáním řetězových tahů včetně systému řízení a interface do hlavního systému řízeni. |
| Doplnění transportní zdvihací plošiny | | | |

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 13. | Transportní plošina scény (u této položky je nutné doplnit princip zvedacího mechanizmu včetně zvoleného vedení) | 1 | Princip zvedaní plošiny pomocí zdvihových řetězů Serapid, motor převodovka NORD, koncové spínače vačkové - Stomag, koncové spínače na dráze Telemechanique, Tenzometr Primosensor. Vedení pomoci profilů U a rolen. |
| 14. | Lokální systém řízení zdvihací transportní plošiny | 1 | Jističe ABB z řady S200M, reléová logika pomoci relé s nuceným vedením Weirlmuller, stykače ABB z řady AF, frekvenční měniče Danfoss z řady VLT FC300, bezpečnostní modul ReeR) |
| 15. | Ovládací skříňka plošiny | 2 | Zakázkové vyrocené ovládací skříňka. Hlavní použité komponenty ovladače, tlačítka a kontrolky společnosti IDEC. |
| 16. | Instalace zdvihací plošiny - mechanika | 1 | Veškeré práce související s instalací a zprovozněním mechanické části. |
| 17. | Instalace zdvihací plošiny - hydraulika /elektrika | 1 | Veškeré práce související s instalací, oživením, zprovozněním, zaškolením a předáním transportní plošiny a jejího lokálního systému řízeni. |

V Újezdě u Brna dne 29.8.2018

…………………………………………………………………………………..

razítko účastníka zadávacího řízení (ve vhodném případě) a podpis

osoby oprávněné jednat jménem či za účastníka zadávacího řízení