**SPECIFIKACE PŘEDMĚTU PLNĚNÍ**

k výběrovému řízení na zakázku s názvem:

**„*Pořízení technologií pro vybudování vývojových kapacit do společnosti RESIM, s.r.o. - Část 1 – Sestava obráběcího robota se silovým senzorem pro vyšší síly*“**

|  |
| --- |
| **sestava obráběcího robota se silových senzorem pro vyšší síly** |
| **Obchodní název nabízeného plnění:** | ……………. (*doplní účastník*) |
| **Požadovaný parametr** | Požadovaná hodnota | **Hodnota dle nabídky účastníka** |
| Počet ovládaných os | 6 |  |
| Dosah | 1800 – 2000 mm |  |
| Přesnost | Min. ± 0,02 mm |  |
| Nosnost | Min. 24 kg |  |
| Třída ochrany | Min. IP67 |  |
| Včetně řídící jednotky a obslužného SW | Ano |  |
| Robot plně osazen min. 2 x integrovanými ventily | Ano |  |
| Interní kabely robotu včetně signálů pro připojení nástroje s výstupem na horním rameni (včetně protikusů konektorů) | Ano |  |
| Podpora ethernet IP a devicenet safety | Ano |  |
| Podpora integrovaného tenzometrického snímače k nástroji robotu bez externího vyhodnocovacího zařízení nebo převodníku. S možností nastavení přímo z ovladače robotu | Ano |  |
| Rozvaděč splňuje bezpečnost min. PL e, možnost využít systém robotu jako PLC a bezpečnostní PLC | Ano |  |
| Robot musí umožňovat spolupráci s dodanými kamerami 2D a 3D i ovládání koordinace s druhým robotem z jednoho ovladače | Ano |  |
| **SESTAVA OBRÁBĚCÍHO ROBOTA SE SILOVÝCH SENZOREM PRO Malé SÍLY** |
| **Obchodní název nabízeného plnění:** | ……………. (*doplní účastník*) |
| **Požadovaný parametr** | Požadovaná hodnota | **Hodnota dle nabídky účastníka** |
| Počet ovládaných os | 6 |  |
| Dosah | 1400 - 1600 mm |  |
| Přesnost | Min. ± 0,02 mm |  |
| Nosnost | Min. 12 kg |  |
| Včetně řídící jednotky a obslužného SW | Ano |  |
| Robot musí umožňovat spolupráci s dodanými kamerami 2D a 3D i ovládání koordinace s druhým robotem z jednoho ovladače | Ano |  |
| Interní kabely robotu včetně signálů a vedení stlačeného vzduchu pro připojení nástroje s výstupem na horním rameni (včetně protikusů konektorů) | Ano |  |
| Podpora ethernet IP a devicenet safety | Ano |  |
| Podpora integrovaného tenzometrického snímače k nástroji robotu bez externího vyhodnovacího zařízení nebo převodníku. S možností nastavení přímo z ovladače robotu | Ano |  |
| Rozvaděč splňuje bezpečnost min. PL e, možnost využít systém robotu jako PLC a bezpečnostní PLC | Ano |  |
|  |  |  |
| **2D zaměřovací kamera** |
| **Obchodní název nabízeného plnění:** | ……………. (*doplní účastník*) |
| **Požadovaný parametr** | Požadovaná hodnota | **Hodnota dle nabídky účastníka** |
| Třída ochrany | Min. IP67 |  |
| Flexibilní kabel pro montáž na robota | Ano |  |
| Rozlišení kamery | 1280 x 1024 pixelů |  |
| Umožňuje integraci do robotického hardwaru a softwaru | Ano |  |
| Včetně dokumentace pro kompletní nastavení s popisem veškerých funkcí kamery a nastavení | Ano |  |
| **3d zaměřovací kamera** |
| **Obchodní název nabízeného plnění:** | ……………. (*doplní účastník*) |
| **Požadovaný parametr** | Požadovaná hodnota | **Hodnota dle nabídky účastníka** |
| Třída ochrany | Min. IP67 |  |
| Flexibilní kabel | Ano |  |
| Umožňuje integraci do robotického hardwaru a softwaru | Ano |  |
| Rozlišení kamery | 1280 x 1024 pixelů |  |
| Včetně dokumentace pro kompletní nastavení s popisem veškerých funkcí kamery a nastavení | Ano |  |