

Specificații tehnice

Numărul procedurii de achiziție: ocds-b3wdp1-MD-1642085664351 (conform SIA RSAP MTender) din 3 februarie 2021 (conform SIA RSAP MTender)

Obiectul achiziției: **Celulă robotică educațională**

Denumirea bunurilor	Denumirea modelului bunului	Țara de origine	Producătorul	Specificarea tehnică deplină solicitată de către autoritatea contractantă	Specificarea tehnică deplină propusă de către ofertant	Standarde de referință
1	2	3	4	5	6	7
LOT 1 Celulă robotică educațională						
1.1 Celulă robotică educațională	JAKA Zu 12	China	JAKA	<ul style="list-style-type: none"> - Robot colaborativ; - Raza de acțiune – cel puțin 1249 mm; - Capacitatea de încărcare – cel puțin 10 kg; - Grade de mobilitate (axe) – cel puțin 6 axe (J1, J2, J3, J4, J5, J6); - Diapazon de mișcare: <ul style="list-style-type: none"> • J1- cel puțin 380° • J2- cel puțin 360° • J3- cel puțin 570° • J4- cel puțin 380° • J5- cel puțin 360° • J6- cel puțin 380° - Axa J4 moment de inerție – cel puțin 34.8/1.28 Nm/kgm² - Axa J5 moment de inerție – cel puțin 26.0/0.90 Nm/kgm² - Axa J6 moment de inerție – cel puțin 11.0/0.30 Nm/kgm² - Viteza maximă: cel puțin 1000 mm/s; - Gripper premontat pe robot; - Semnale integrate pe brațul superior: 2 conectori pentru gripper (I/O 2 intrări digitale/2 ieșiri 	<ul style="list-style-type: none"> - Robot colaborativ; - Raza de acțiune 1327 mm; - Capacitatea de încărcare – cel puțin 12 kg; - Grade de mobilitate (axe) – 6 axe (J1, J2, J3, J4, J5, J6); - Diapazon de mișcare: <ul style="list-style-type: none"> • J1- ±360° • J2- -85° + 265° • J3- ±175° • J4- -85° + 265° • J5- ±360° • J6- ±360° <p>Maximum accuracy of collision detection- 10N Maximum accuracy of constant force tracking 1N</p> <p>s version of JAKA Zu cobots are equipped with advanced industrial force sensor, and integrated with force control</p>	

			<p>digitale; 2 intrări analogice) și pentru camera video sau senzor de forță;</p> <ul style="list-style-type: none"> - Precizie (repetabilitatea de poziționare) – cel mult +/- 0,05 mm; - Greutatea mecanică – cel mult 40 kg; - Nivelul acustic de zgomot – cel mult 70 dB; - Alimentare – 230 V AC; <p>Controler:</p> <ul style="list-style-type: none"> - cu memoria DRAM – cel puțin 1 GB; - Gigabit Ethernet Support; - USB 3.0 support; - VGA – cel puțin (640x480) -> XGA(1024 x 768); - Suport pentru IIoT; - Suport software Ethernet; - Puterea consumată medie – cel mult 0.3 kW; - Interfața iHMI integrată; - Cărucior cu roți cu posibilitatea de blocare și masă-placă profilată de aluminiu pentru fixarea robotului; - Carcasa de protecție cu senzor la ușa de acces pentru oprire robot la deschiderea ușii; - Panou de comandă cu buton de urgență; - Program, instalare, instructaj inclus; - Software pentru crearea și aplicarea modelelor de simulare 3D pentru tehnologia de automatizare; - Cablajul electric necesar; - Garanție minim 24 luni; <p>Livrare.</p>	<p>algorithm of independent intellectual property rights, for improving the perception of cobots and provide better man-machine interaction experience and security guarantee for customers. They provide a variety of force control solutions such as constant force, normal tracking and speed mode to realize full-arm collision detection.</p> <p>Gripper premontat pe robot; Specificatiile gripperului Onrobot RG2 gasiti mai jos: Sarcina utila: 2 kg Forta de prindere (ajustabila): 3-40N Cursa: 110mm Viteza de prindere: 127 mm/s Timpul max de prindere (inclusiv la franare): 0.21s Dimensiuni: 213 x 149 x 36 mm Greutate: 0.78 Kg</p> <ul style="list-style-type: none"> - Precizie (repetabilitatea de poziționare) – cel mult +/- 0,05 mm; <p>Carucior suport conform specificatiilor licitatiei Software RoboDK pentru creare si aplicare modele 3D</p> <ul style="list-style-type: none"> - Garanție minim 24 luni; <p>Livrare.</p>	
--	--	--	---	--	--

Semnat:  Numele, Prenumele: Alexandru Paladii În calitate de: Administrator

Ofertantul: ASCENDA IT SRL

Adresa: str kiev 6/1 Chisinau Republica Moldova

