

Destinatar: IP Universitatea Tehnică a Moldovei

Adresa: MD2004, MOLDOVA, mun.Chișinău, mun.Chișinău, bd. Ștefan cel Mare 168

### Specificații tehnice

Numărul procedurii de achiziție :_ocds-b3wdp1-MD-1642085664351						
Denumirea procedurii de achiziție: Celula robotică educațională						
Denumirea bunurilor	Denumirea modelului bunului (inclusiv codul din catalogul producătorului)	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
<b>LOT 1 Celulă robotică educațională</b>						
<b>Celulă robotică educațională</b>	JAKA ZU 12	China	JAKA	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Robot colaborativ;</li> <li>- Raza de acțiune – cel puțin 1249 mm;</li> <li>- Capacitatea de încărcare – cel puțin 10 kg;</li> <li>- Grade de mobilitate (<i>axe</i>) – cel puțin 6 axe (J1, J2, J3, J4, J5, J6);</li> <li>- Diapazon de mișcare:               <ul style="list-style-type: none"> <li>• J1- cel puțin 380°</li> <li>• J2- cel puțin 360°</li> <li>• J3- cel puțin 570°</li> <li>• J4- cel puțin 380°</li> <li>• J5- cel puțin 360°</li> <li>• J6- cel puțin 380°</li> </ul> </li> <li>- Axa J4 moment de inerție – cel</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Robot colaborativ;</li> <li>- Raza de acțiune – 1327 mm;</li> <li>- Capacitatea de încărcare – 12 kg;</li> <li>- Grade de mobilitate (<i>axe</i>) – 6 axe (J1, J2, J3, J4, J5, J6);</li> <li>- Diapazon de mișcare:               <ul style="list-style-type: none"> <li>• J1- 540°</li> <li>• J2- 350°</li> <li>• J3- 350°</li> <li>• J4- 350°</li> <li>• J5- 540°</li> <li>• J6- 540°</li> </ul> </li> <li>- Axa J4 moment de inerție – 34.8/1.28 Nm/kgm<sup>2</sup></li> <li>- Axa J5 moment de inerție –</li> </ul>	

			<p>puțin 34.8/1.28 Nm/kgm<sup>2</sup></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Axa J5 moment de inerție – cel puțin 26.0/0.90 Nm/kgm<sup>2</sup></li> <li>- Axa J6 moment de inerție – cel puțin 11.0/0.30 Nm/kgm<sup>2</sup></li> <li>- Viteza maximă: cel puțin 1000 mm/s;</li> <li>- Gripper premontat pe robot;</li> <li>- Semnale integrate pe brațul superior: 2 conectori pentru gripper (I/O 2 intrări digitale/2 ieșiri digitale; 2 intrări analogice) și pentru camera video sau senzor de forță;</li> <li>- Precizie (repetabilitatea de poziționare) – cel mult +/- 0,05 mm;</li> <li>- Greutatea mecanică – cel mult 40 kg;</li> <li>- Nivelul acustic de zgomot – cel mult 70 dB;</li> <li>- Alimentare – 230 V AC;</li> </ul> <p><b>Controler:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- cu memoria DRAM – cel puțin 1 GB;</li> <li>- Gigabit Ethernet Support;</li> <li>- USB 3.0 support;</li> <li>- VGA – cel puțin (640x480) -&gt; XGA(1024 x 768);</li> <li>- Suport pentru IIoT;</li> <li>- Suport software Ethernet;</li> <li>- Puterea consumată medie – cel mult 0.3 kW;</li> </ul>	<p>26.0/0.90 Nm/kgm<sup>2</sup></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Axa J6 moment de inerție – 11.0/0.30 Nm/kgm<sup>2</sup></li> <li>- Viteza maximă: 3000 mm/s;</li> <li>- Gripper premontat pe robot;</li> <li>- Semnale integrate pe brațul superior: 2 conectori pentru gripper (I/O 2 intrări digitale/2 ieșiri digitale; 2 intrări analogice) și pentru camera video sau senzor de forță;</li> <li>- Precizie (repetabilitatea de poziționare) – cel mult +/- 0,05 mm;</li> <li>- Greutatea mecanică – 41 kg;</li> <li>- Nivelul acustic de zgomot – cel mult 70 dB;</li> <li>- Alimentare – 230 V AC;</li> </ul> <p><b>Controler:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- cu memoria DRAM – cel puțin 1 GB;</li> <li>- Gigabit Ethernet Support;</li> <li>- USB 3.0 support;</li> <li>- VGA – cel puțin (640x480) -&gt; XGA(1024 x 768);</li> <li>- Suport pentru IIoT;</li> <li>- Suport software Ethernet;</li> <li>- Puterea consumată medie – cel mult 0.3 kW;</li> <li>- Interfața iHMI integrată;</li> <li>- Cărucior cu roți cu posibilitatea de blocare și masă-placă profilată de aluminiu pentru fixarea robotului;</li> </ul>	
--	--	--	--	---	--

				<ul style="list-style-type: none"> <li>- Interfața iHMI integrată;</li> <li>- Cărucior cu roți cu posibilitatea de blocare și masă-placă profilată de aluminiu pentru fixarea robotului;</li> <li>- Carcasa de protecție cu senzor la ușa de acces pentru oprire robot la deschiderea ușii;</li> <li>- Panou de comandă cu buton de urgență;</li> <li>- Program, instalare, instructaj inclus;</li> <li>- Software pentru crearea și aplicarea modelelor de simulare 3D pentru tehnologia de automatizare;</li> <li>- Cablajul electric necesar;</li> <li>- Garanție minim 24 luni;</li> </ul> <p>Livrare</p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Carcasa de protecție cu senzor la ușa de acces pentru oprire robot la deschiderea ușii;</li> <li>- Panou de comandă cu buton de urgență;</li> <li>- Program, instalare, instructaj inclus;</li> <li>- Software pentru crearea și aplicarea modelelor de simulare 3D pentru tehnologia de automatizare;</li> <li>- Cablajul electric necesar;</li> <li>- Garanție minim 24 luni;</li> <li>- Livrare.</li> </ul>	
--	--	--	--	---	---	--

Semnat Numele, prenumele: **Nicolai Iasîbaș** În calitate de: **Director**  
 Ofertantul **Lokmera SRL** Adresa: **str. Mitropolit Gurie Grosu 9, Chișinău, MD-2028, Republica Moldova**