

Specificații tehnice

[Acest tabel va fi completat de către ofertant în coloanele 2, 3, 4, 6, 7, iar de către autoritatea contractantă – în coloanele 1, 5,]

Numărul procedurii de achiziție ocds-b3wdp1-MD-1748590917546_din_30.05.2025

Obiectul achiziției: Echipamentelor necesare în cadrul proiectului „Enhancing Mechanical Engineering Education in Moldova for Industry 4.0 (NEEDEDU4.0)”

Denumirea bunurilor/serviciilor	Denumirea modelului bunului/serviciului	Țara de origine	Producătorul	Specificarea tehnică deplină solicitată de către autoritatea contractantă	Specificarea tehnică deplină propusă de către ofertant	Standard e de referință
1	2	3	4	5	6	7
Bunuri/servicii						
Lotul 5						
Pachetul Educațional de Robotică Industrială (Achiziționarea unui set educațional pentru laboratorul de automatizare și robotică colaborativă. Setul trebuie să conțină componente pentru manipulare, procesare de imagini și transport automatizat, fără includerea unui braț robotic colaborativ.)	Ned2 Discovery bundle	Franța	Niryo	1. Specificații tehnice generale Fiecare unitate achiziționată trebuie să includă: - Accesorii pentru manipulare (gripper adaptiv, gripper de mari dimensiuni, pompă de vid, electromagnet) - Un conveyor motorizat, cu senzori de detecție a obiectelor - Un set de viziune computerizată, pentru detecție de obiecte și procesare de imagini - Un vinil educațional pentru simulări - Kit modular de conectare pentru interfațare cu alte echipamente din	Robot colaborativ, Ned2 Discovery bundle, Niryo 1. Specificații tehnice generale Fiecare unitate oferită include: - Accesorii pentru manipulare (gripper adaptiv, gripper de mari dimensiuni, pompă de vid, electromagnet) - Un conveyor motorizat, cu senzori de detecție a obiectelor - Un set de viziune computerizată, pentru detecție de obiecte și procesare de imagini	

				laborator - Software de control și programare, compatibil cu multiple limbaje de programare 2. Cerințe tehnice minime pentru componentele incluse 2.1. Accesorii pentru manipulare - Electromagnet – 1 unitate pentru manipularea obiectelor metalice - Gripper adaptiv – 1 unitate pentru manipularea obiectelor de forme variabile - Gripper de mari dimensiuni – 1 unitate pentru obiecte voluminoase - Pompă de vid – 1 unitate pentru manipulare prin aspirație 2.2. Conveior motorizat - Lungime totală: 600 mm - Lățime bandă transportoare: 200 mm - Înălțime: aproximativ 210 mm - Greutate: aproximativ 3 kg - Viteză reglabilă: de la 3 cm/s la 12 cm/s - Sistem de detecție: - Senzor optic de prezență pentru detectarea obiectelor - Marcaj de referință pe bandă pentru calibrare și poziționare precisă - Motoare și alimentare: Motor DC 24V, Control PWM pentru reglarea vitezei - Compatibilitate: - Interfațare cu brațele robotice incluse în pachet - Control prin software grafic - Integrare în sisteme ROS 2.3. Set de viziune computerizată - Cameră AI cu recunoaștere de obiecte și procesare de imagini	- Un vinil educațional pentru simulări - Kit modular de conectare pentru interfațare cu alte echipamente din laborator - Software de control și programare, compatibil cu multiple limbaje de programare 2. Cerințe tehnice minime pentru componentele incluse 2.1 Accesorii pentru manipulare - Electromagnet – 1 unitate pentru manipularea obiectelor metalice - Gripper adaptiv – 1 unitate pentru manipularea obiectelor de forme variabile - Gripper de mari dimensiuni – 1 unitate pentru obiecte voluminoase - Pompă de vid – 1 unitate pentru manipulare prin aspirație 2.2. Conveior motorizat - Lungime totală: 600 mm - Lățime bandă transportoare: 200 mm - Înălțime: aproximativ 210 mm - Greutate: aproximativ 3 kg - Viteză reglabilă: de la 3 cm/s la 12 cm/s - Sistem de detecție: - Senzor optic de prezență pentru detectarea obiectelor - Marcaj de referință pe bandă pentru calibrare și poziționare precisă - Motoare și alimentare: Motor DC 24V, Control PWM pentru reglarea vitezei - Compatibilitate: - Interfațare cu brațele robotice incluse în pachet - Control prin software grafic - Integrare	
--	--	--	--	--	---	--

				- Algoritmi de detectare a culorilor, formelor și poziției obiectelor 2.4. Kit modular de conectare - Minim 2 unități pentru integrarea componentelor cu echipamente existente 2.5. Vinil educațional pentru simulări - Suprafață imprimată pentru testarea și calibrarea sistemelor robotice - Material rezistent la uzură și potrivit pentru medii educaționale 2.6. Cerințe pentru software-ul de control și programare - Platformă dedicată pentru controlul și programarea brațelor robotice - Suport pentru programare vizuală (Blockly, Scratch) și avansată (Python, C++) - Compatibil cu Windows, Linux și macOS - Interfață de control intuitivă Condiții de livrare și garanție - Garanție minimă: 2 ani - Kitul trebuie să fie livrat cu toate accesoriile necesare pentru utilizare imediată - Documentație tehnică completă - Manuale de utilizare și ghiduri educaționale	în sisteme ROS 2.3. Set de viziune computerizată - Cameră AI cu recunoaștere de obiecte și procesare de imagini - Algoritmi de detectare a culorilor, formelor și poziției obiectelor 2.4. Kit modular de conectare - Minim 2 unități pentru integrarea componentelor cu echipamente existente 2.5. Vinil educațional pentru simulări - Suprafață imprimată pentru testarea și calibrarea sistemelor robotice - Material rezistent la uzură și potrivit pentru medii educaționale 2.6. Cerințe pentru software-ul de control și programare - Platformă dedicată pentru controlul și programarea brațelor robotice - Suport pentru programare vizuală (Blockly, Scratch) și avansată (Python, C++) - Compatibil cu Windows, Linux și macOS - Interfață de control intuitivă Condiții de livrare și garanție - Garanție: 2 ani - Kitul este livrat cu toate accesoriile necesare pentru utilizare imediată - Documentație tehnică completă - Manuale de utilizare și ghiduri educaționale	
--	--	--	--	--	---	--

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