



Załącznik nr 2 – Szczegółowy opis przedmiotu zamówienia

1. Zakup oraz dostawa środka trwałego: Robot spawalniczy

Lp	Nazwa elementu	Parametry	Specyfikacja o głównych wymaganych minimalnych parametrach funkcjonalnych i technicznych
1	Robot spawalniczy	Liczba osi robota	6
		Zasięg	Min. 3 m
		Obciążenie	Min. 6 kg
		Powtarzalność	±0,15 mm
		Mocowanie	Postument
		Robot zamontowany na torze jezdny	TAK
		Hamulce	Wszystkie osie z hamulcem
		Ponadto	Możliwość spawania detali o wysokości min. 1,2 m oraz szerokości 3,0 m
2	Panel sterowania	Wyświetlacz graficzny kolorowy z panelem dotykowym	TAK
		Port USB	TAK
		Slot na kartę SD (SD, SDHC)	TAK
		Wyłącznik awaryjny	TAK
3	Sterownik	Klasa ochrony	IP32
		Rodzaje ruchu	PTP, LP (linie), CP (krzywe)
		Liczba sterowalnych osi	6 osi
		Pamięć zewnętrzna	Karta SD, min. 2 porty USB 2.0
		Liczba cyfrowych I/O	Min.40
		Ponadto	ETHERNET ułatwiające połączenie sieciowe
4	Źródło prądu	Napięcie zasilania	400V AC, 28 kVA, 3 fazowe
		Metoda spawania	MAG/MIG, ewentualnie MAG/MIG z pulsem
		Zakres prądu spawania	40-500 A
5	Oprogramowanie	Oprogramowanie do spawania grubych blach ze spoinami wielowarstwowymi/ lub równoważne	TAK
6	Opcje dodatkowe	Złącze antykolizyjne	TAK

			Oprogramowanie umożliwiające wykrywanie kolizji robota z przeszkodą
		System rzeczywistego położenia elementu spawanego i adaptacji do niego programu spawania	TAK System ma umożliwić zlokalizowanie złącza spawanego poprzez dotknięcie materiału spawanego dyszą gazową lub drutem spawalniczym przed procesem spawania. Po wykryciu odchyłki linia spawana winna być automatycznie skorygowana w programie.
		Możliwość odtworzenia ścieżki przy błędzie	TAK. W przypadku wystąpienia określonego błędu w trakcie spawania robot wycofuje się do bezpiecznej pozycji. Po usunięciu usterki, robot ma wrócić do miejsca wystąpienia błędu.
7	Układ czyszczenia palnika	Urządzenie podłączone do systemu umożliwiające wykonanie czyszczenia po dowolnej ilości spawania. Możliwość ustawienia cykli przez operatora stanowiska	TAK Stacja czyszcząca kompletna z funkcją nanoszenia preparatu anty-odpryskowego i obcinania drutu
8	Prowadnik drutu	Mocowany na ramieniu robota	TAK
9	Tor jezdny	- o długości suwu roboczego min. 18 m - konstrukcja nośna - dodatkowy wózek	TAK
10	Ponadto	System bezpieczeństwa	TAK. Spełniający wymagania CE
		Obudowa stanowiska	TAK
		Mocowanie przewodów	TAK
		Kaseta szpuli drutów	TAK

Dębica, dn. 24.08.2017r.

.....
(data i miejsce)

PREZES ZARZĄDU

.....
(pieczęć i podpis Zamawiającego)

TABOR DĘBICA Sp. z o.o.
39-200 Dębica, ul. Sandomierska 39
NIP 8722408430, REGON 181050256
tel. 14 680 37 00, fax 14 680 37 01