

OPIS PRZEDMIOTU ZAMÓWIENIA

Elementy stale zainstalowane w prototypie robota –platforma nośna jezdna

Przedmiotem zamówienia jest:

1. Usługa polegająca na wykonaniu gąsiennicowej platformy nośnej o udźwigu 2000 kg wyposażonej w zamontowanymi na stałe hydraulicznymi elementami napędowymi i elektrohydraulicznymi elementami sterującymi dla podpór platformy nośnej/jezdnej spełniające następujące wymagania:
 - a) Prędkość jazda w przód/tył 0,56 m/s
 - b) Czas całkowitego rozłożenia podpór 2 min.
 - c) Zasilacz hydrostatyczny – serwo - pompa z bezstopniową regulacją wydatku z układem regulacji zabudowanym na puszcze przyłączeniowej silnika -3 kW, 10 l/min, 140 bar
 - d) Zbiornik hydrauliczny - korpus aluminium, filtr wstępny w korku zalewowym, miarka poziomu cieczy z termometrem, 5 przyłączy 1/2", 10l
 - e) Rozdzielacz sekcyjny - sekcja robocza 4/3, wszystkie drogi zamknięte w położeniu neutralnym, bez LS, sekcja zasilająca z proporcjonalnym regulatorem przepływu sekcja zasilająca z zaworem maks i reduktorem dla elektrohydraulicznych proporcjonalnych pilotów sterujących suwakami sekcji roboczych, wewnętrzne magistrale zasilające piloty (zawory), sekcja robocza z zaworem zwrotnym na drodze P, optymalizowane suwaki wg charakterystyki liniowej, spadek ciśnienia na zasilaniu sekcji nr 10 nie większy niż 12bar, ręczna dźwignia sterująca suwakiem dla każdej sekcji roboczej -210 bar, 80 l/min,10 sekcji rozdz,-,12VDC,sterowanie proporcjonalnie.
 - f) Elektrohydrauliczny układ sterujący do sterownia pracą akumulatorów hydraulicznych
 - g) Akumulator hydrostatyczny - Tłok o średnicy 80mm, 5l, 350 bar, szt. 2
 - h) Zespół filtracji oleju: filtr hydrostatyczny wstępny, filtr hydrostatyczny dokładny
 - i) Siłownik hydrostatyczny dwustronnego działania z jednostronnym tłoczyskiem, tłok fi40mm, tłoczysko fi25mm, skok 200mm, bez hamulca dobiegu tłoka, przyłącza 1/2"-210 bar, szt. 4
 - j) Siłownik hydrostatyczny dwustronnego działania z jednostronnym tłoczyskiem, tłok fi40mm, tłoczysko fi25mm, skok 500mm, bez hamulca dobiegu tłoka, przyłącza 1/2", 210 bar, szt. 4
 - k) Napęd gąsiennicowy (dwie gąsienice jezdne od długości L= 1935 mm) z silnikiem hydrostatycznym napędu jazdy z konstrukcją - silnik hydrostatyczny z przekładnią planetarną o przełożeniu i=6.09, 175 bar, 40 l/min, szt. 2
 - l) Radiowy urządzenie sterujące do przemieszczania i pozycjonowania platformą zawierający: Nadajnik z manipulatorem krzyżowym bezstopniowy dla jazdy, 4 manipulatorami liniowymi bezstopniowymi dla sterowania podporami (podnoszenie/opuszczanie), 2 przełącznikami 3 – pozycyjnymi powrotnymi (wysuwanie/wsuwanie podpór), przełącznikiem 2-pozycyjnym powrotnym (auto-poziomowanie), 2 przyciskami jednostopniowymi (załączenie/wyłączenie silnika), przyciskiem „Start/dzwonek”, przyciskiem blokowanym „Stop”, wyłącznikiem kluczykowym, wyświetlaczem LCD dla transmisji zwrotnej, gniazdem dla podłączenia kablowego. Programowalny odbiornik z wyjściami cyfrowymi tyrystorowymi, 8 wyjściami analogowymi, wejściami analogowymi dla sygnałów 4-2-mA, dwoma interfejsami CAN,

wyjściem przez gniazdo 70-biegunowe, wyjściem przewodem połączeniowym o długości L=2m, gniazdem do połączenia kablowego.

- m) Przewody i złącza hydrauliczne do połączeń.
- n) Dostarczenie przedmiotu zamówienia do siedziby zamawiającego.

Uwagi:

Usługa polega na doposażeniu konstrukcji spawanej, którą zamawiający dostarczy wykonawcy. Doposażenie dotyczy gąsiennicowej platformy nośnej o udźwigu 2000 kg wyposażonej w zamontowane na stałe hydrauliczne elementy napędowe i elektrohydrauliczne elementy sterujące dla podpór platformy nośnej/jezdnej.

TERMIN REALIZACJI ZAMÓWIENIA:

Termin realizacji zamówienia 90 dni potwierdzony protokołem odbioru

KIEROWNIK
projektu badawczego
nr POIR.04.01.02-00-0045/18

prof. dr hab. inż. Ryszard Dindorf

Usługa wykonania zespołu przenośników taśmowych podawczo-odbiorczych przeznaczonych do transportu pustaków i cegieł budowlanych.

Specyfikacja urządzenia:

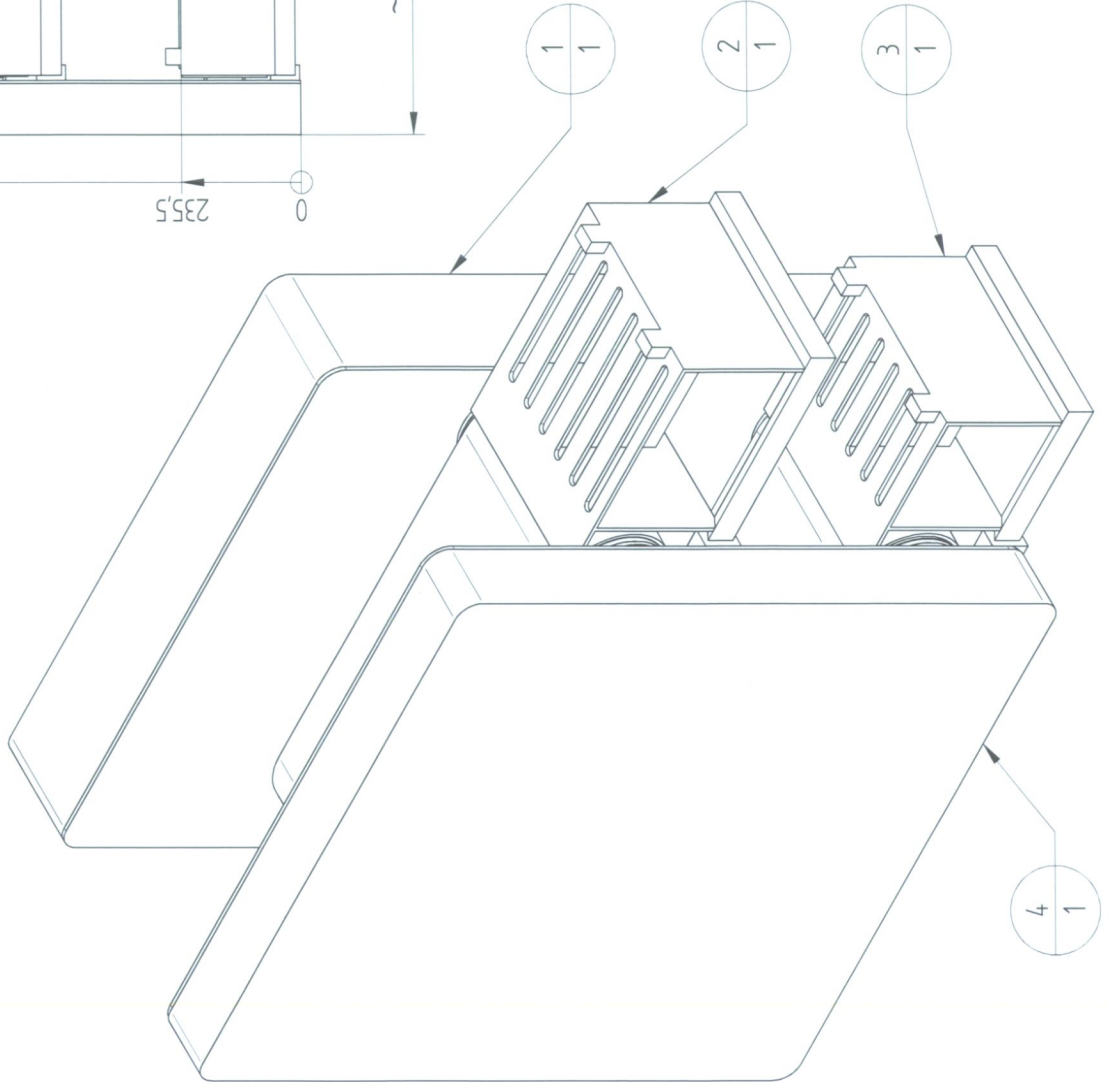
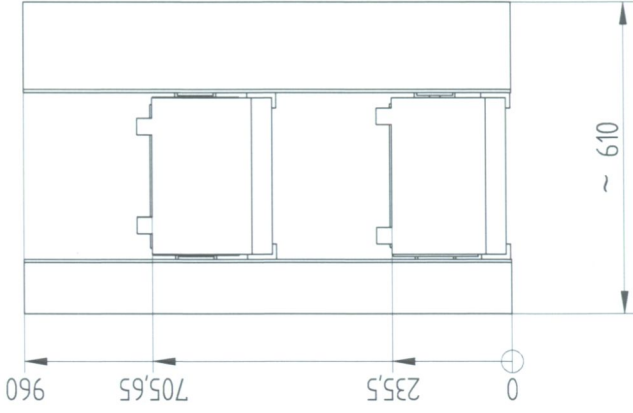
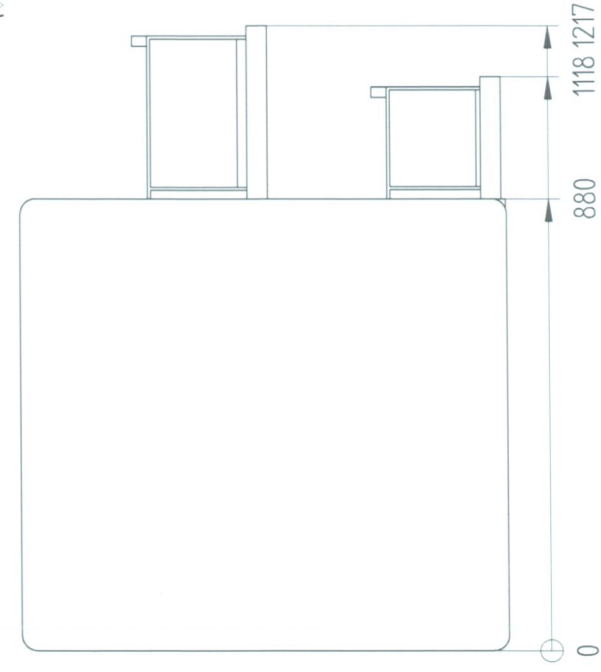
Zespół dwóch zintegrowanych konstrukcją stalową przenośników taśmowych podawczo-odbiorczych o napędzie elektrycznym przeznaczonych do podawania cegieł i pustaków o długości 600 mm i szerokości roboczej 400 mm. Prędkość przesuwu taśm (pasów) 8 m/min. Możliwość regulacji prędkości przesuwu pasów w zakresie 40-120%. Minimalne obciążenie taśm 20kg/m. Całość zespołu umieszczona w ramie nośnej z zamontowanymi stołami podawczymi i odbiorczymi. Parametry silników dostosowane do przenośników.

Załączniki:

- Załącznik nr 1a stanowi projekt zespołu przenośników taśmowych podawczo-odbiorczych przeznaczonych do transportu pustaków i cegieł budowlanych

KIEROWNIK
projektu badawczego
nr POIR.04.01.02-00-0045/18
prof. dr hab. inż. Ryszard Dindorf

(M)



Nr części	Nr rysunku	Detal	Producent	Nr katalogowy	Ilość
1	-	Model napędowy	-	-	1
2	-	Pałka krótka	-	-	1
3	-	Pałka długa	-	-	1
4	-	Model podtrzymujący	-	-	1

Tolerancje ogólne wymiarów linowych i katowych wg ISO 2768-1
Tolerancje ogólne kształtu i położenia wg ISO 2768-2

Właściwości		Właściwości		Właściwości	
Właściwość	Wartość	Właściwość	Wartość	Właściwość	Wartość
Konstrukcja	Patent	Właściwości	Patent	Właściwości	Patent
Właściwości	Patent	Właściwości	Patent	Właściwości	Patent
Właściwości	Patent	Właściwości	Patent	Właściwości	Patent
Właściwości	Patent	Właściwości	Patent	Właściwości	Patent
Właściwości	Patent	Właściwości	Patent	Właściwości	Patent
Właściwości	Patent	Właściwości	Patent	Właściwości	Patent
Właściwości	Patent	Właściwości	Patent	Właściwości	Patent
Właściwości	Patent	Właściwości	Patent	Właściwości	Patent
Właściwości	Patent	Właściwości	Patent	Właściwości	Patent

KIEROWNIK
projektu badawczego
nr POIR.04.01.02-00-0045/18
prof. dr hab. inż. Ryszard Dindorf

Usługa wykonania chwytaka hydraulicznego wraz z wymiennymi zespołami szczęk chwytających.

Specyfikacja urządzenia:

Chwytnak hydrauliczny dwu-szczękowy z możliwością montażu na końcowym ramieniu robota przemysłowego o 6-ciu stopniach swobody. Chwytnak z wymiennymi pięcioma zespołami szczęk chwytających umożliwiający chwytanie i przenoszenie kształtek budowlanych (cegły, pustaki) o szerokościach w/g specyfikacji wymiarowych: 80mm, 120mm, 188mm, 240mm, 250mm.

Chwytnak wraz wymiennymi szczękami powinien zapewniać przenoszenie kształtek budowlanych o ciężarze do 40 kg

Załączniki:

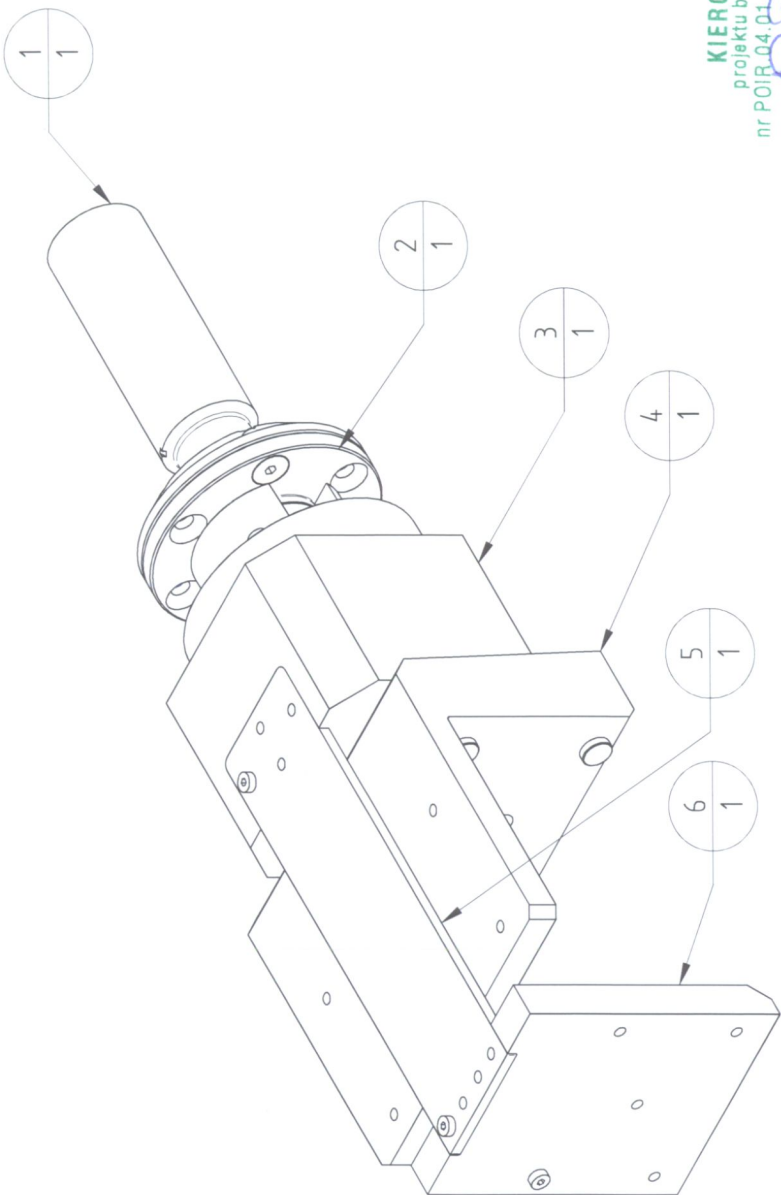
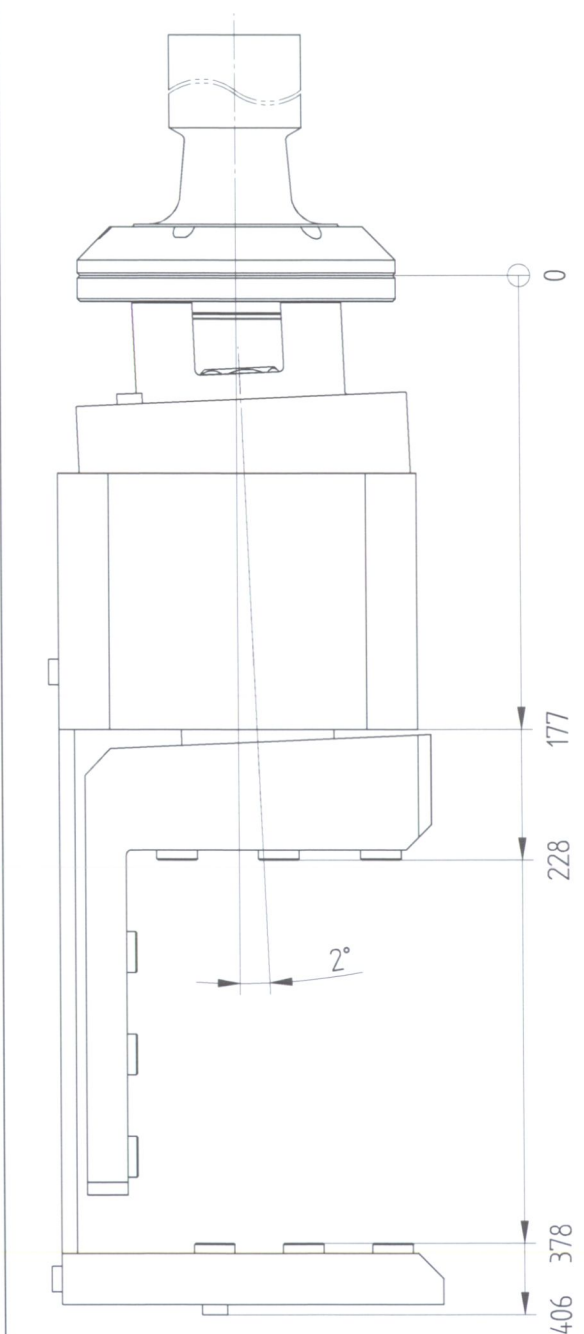
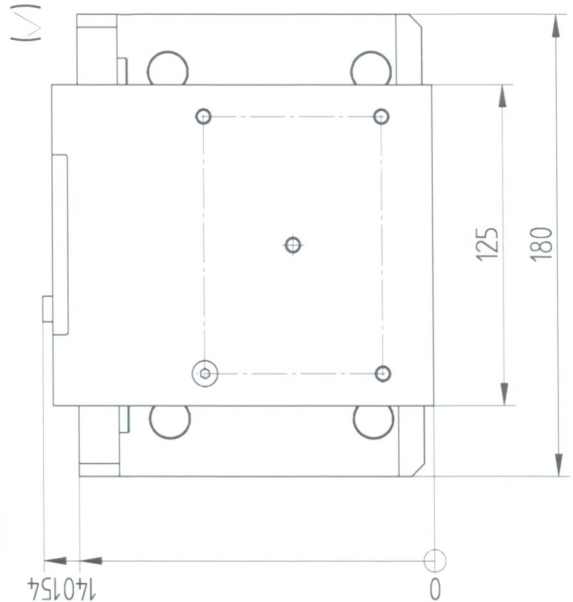
- Załącznik nr 1a stanowi projekt chwytaka hydraulicznego wraz z wymiennymi zespołami szczęk chwytających.

Termin realizacji zamówienia:

Termin realizacji zamówienia 90 dni potwierdzony protokołem odbioru.

KIEROWNIK
projektu badawczego
nr POIR.04.01.02-00-0045/18

prof. dr hab. inż. Ryszard Dindorf



Nr części	Nr rysunku	Detal	Producent	Nr katalogowy	Ilość
1	-	Walek kosi robota ABB I400	ABB	-	1
2	-	Adapter	-	-	1
3	-	Moduł napędowy szkieletu ruchomej	-	-	1
4	-	Szczeka ruchoma	-	-	1
5	-	Belka reakcyjna	-	-	1
6	-	Szczeka stała	-	-	1

Tolerancje ogólne wymiarów liniowych i kulowych wg ISO 2768-1
 Tolerancje ogólne kształtu i położenia wg ISO 2768-2

Materiał		Stal
Kolor		Szary
Waga		1
Kod kolumny		K
Kod rzędu		010501
Data wydania		12.01.2011
Wersja		1
Data wydania		12.01.2011
Numer dokumentu		010501
Nazwa dokumentu		010501
Data wydania		12.01.2011
Wersja		1
Data wydania		12.01.2011
Numer dokumentu		010501
Nazwa dokumentu		010501
Data wydania		12.01.2011
Wersja		1
Data wydania		12.01.2011
Numer dokumentu		010501
Nazwa dokumentu		010501
Data wydania		12.01.2011
Wersja		1
Data wydania		12.01.2011

KIEROWNIK
 projektu badawczego
 nr POIR.04.01.02-00-0045/18
 prof. dr hab. inż. Ryszard Dindorf