

OPIS PRZEDMIOTU ZAMÓWIENIA

I. Informacje wstępne

Pomorska Specjalna Strefa Ekonomiczna (PSSE) to część Polskiej Strefy Inwestycji, jeden z 14 podmiotów regionalnych, odpowiedzialnych za kompleksową obsługę inwestorów. Działa na terenie województwa kujawsko-pomorskiego i we wschodniej części województwa pomorskiego (łącznie 226 gmin). Jej zadaniem jest wsparcie przedsiębiorczości, poprzez tworzenie atrakcyjnych do rozwoju małych, średnich i dużych firm m.in. poprzez zwolnienie z podatku dochodowego (CIT i PIT) oraz możliwość rozwoju przedsiębiorstwa bez konieczności zmiany lokalizacji. Centrum Programowania Robotów Przemysłowych (CPRP) jest autorskim projektem Pomorskiej Specjalnej Strefy Ekonomicznej, który powstał w odpowiedzi na potrzeby rynku Przemysłu 4.0. Centrum mieści się w Gdańskim Parku Naukowo-Technologicznym i jest jednym z pierwszych takich ośrodków w Polsce, który umożliwi podnoszenie kompetencji pracowników, a także pomaga uczniom szkół branżowych w obraniu ścieżki kariery związanej z automatyką oraz robotyką.

W ramach projektu „VKR 37578 - Industrial Robots Programming Centre - education for Industry 4.0”, który będzie realizowany ze środków Fundacji Villum PSSE otrzymała środki na zakup wyposażenia pracowni robotyki, druku 3D oraz pracowni spawalniczej, w których świadczone będą bezpłatne szkolenia dla uczniów i nauczycieli.

Przedmiotem przetargu nieograniczonego jest doposażenie stanowiska robotycznego wraz z napisaniem programu prezentującego możliwości funkcjonalne zgodnie z opisem ujętym w pkt II. Robot stanowi wyposażenie nowoutworzonej pracowni robotycznej mającej służyć uczniom i nauczycielom szkół technicznych regionu pomorskiego i kujawsko-pomorskiego (lecz nie tylko), którzy będą podnosić swoje kwalifikacje i umiejętności uczestnicząc w kursach realizowanych w ramach projektu „VKR 37578 – Industrial Robots Programming Centre - education for Industry 4.0”.

II. Doposażenie robota Fanuc M-20iA

Zestaw doposażenia powinien składać się z:

1. Gripera wraz z 2 planszami formatu A4 z wycięciami na 15 elementów kompatybilnych z griperem do symulacji ruchu pick and place;
2. Uchwytu na marker w celu symulacji czynności klejenia/cięcia laserem itp. oraz uchwytu na kartkę formatu A4 na stole;
3. Zestawu chwytaków podciśnieniowych z generatorem próżni wraz z dostosowanymi akcesoriami do przenoszenia:
 - a. Pojedynczy chwytak podciśnieniowy z generatorem próżni, średnica 30-50 mm, siła podnoszenia ok. 1 kg wraz z obiektami do podnoszenia,
 - b. Poczwórnny chwytak podciśnieniowy z generatorem próżni, średnica 30-50 mm, siła podnoszenia ok. 4 kg wraz z arkuszami z tworzywa z zaokrąglonymi rantami, format A3 – 4 szt.,
 - c. Sprężarki membranowej lub innego typu cichej bądź ultrasilence;
4. Zestawu akcesoriów do wyznaczania TCP i wyznaczania układu współrzędnych: plansza ze współrzędnymi, griper zakończony punktoem do treningu wyznaczania narzędzia itp.
5. Stacja dokująca do chwytaków;
6. Stół z regulowanymi nogami wymiar A1 (59,4 x 84,1 cm) stanowiący zarazem stojak do arkuszy z tworzywa wyposażony w system kontroli;
7. Stół montażowy pod robota do zastosowania zainstalowanych efektorów z akcesoriami, wym: 70cmx100cmx75cm

Dodatkowo, wraz z zestawem należy dostarczyć program napisany na robota Fanuc M-20iA pozwalający na prezentację możliwości wykorzystania modułu ssącego do przenoszenia arkuszy blachy oraz papieru.