**Załącznik nr 6 do SWZ**

**FORMULARZ OFEROWANEGO SPRZĘTU**

**Stacja zrobotyzowana symulacji procesu zgrzewania ………………………………………………………………………. – 1 szt.**

**(producent/model)**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **L.p.** | **Komponent** | **Warunki techniczne sprzętu** |
| **1.** | **Robot przemysłowy wraz z kontrolerem i niezbędnym okablowaniem – 1 szt.** | |
| **1.1.** | **Ramię robota** | |
| **1.1.1.** | Ilość stopni swobody |  |
| **1.1.2.** | Powtarzalność |  |
| **1.1.3.** | Minimalny zasięg robota [mm] |  |
| **1.1.4.** | Udźwig robota [kg] |  |
| **1.1.5.** | Waga robota [kg] |  |
| **1.1.6.** | Obrót nadgarstka robota |  |
| **1.1.7.** | Programowanie |  |
| **1.1.8.** | Zasilanie |  |
| **1.1.9.** | Prędkość liniowa robota |  |
| **1.1.10.** | Dedykowany do zgrzewania |  |
| **1.2.** | **Kontroler robota** | |
| **1.2.1.** | Ilość wejść/wyjść cyfrowych |  |
| **1.2.2.** | Porty |  |
| **1.2.3.** | Karta bezpieczeństwa |  |
| **1.3.** | **Ręczny programator** | |
| **1.3.1.** | Ekran |  |
| **1.3.2.** | Funkcje |  |
| **1.4.** | **Elementy dodatkowe** |  |
| **2.** | **Postument pod robota – 1 szt.** |  |
| **3.** | **Zgrzewadło – 1 szt.** |  |
| **4.** | **Wygrodzenie siatkowe – 1 kpl.** |  |
| **5.** | **System bezpieczeństwa stanowiska – 1 kpl.** |  |
| **6.** | **System bezpieczeństwa robota – 1 kpl.** |  |
| **7.** | **Szafa sterująca – 1 kpl.** | |
| **7.1.** | Kontroler |  |
| **7.2.** | Panel HMI |  |
| **8.** | **Detal – elementy karoserii auta – 1 kpl.** |  |

**Opatrzyć kwalifikowanym podpisem elektronicznym**