

WYKONAWCY

postępowania ZP/5/005/D/23 „Dostawa zrobotyzowanych stanowisk dydaktycznych, w dwóch częściach (stanowisko z robotem współpracującym oraz stanowisko z robotem przemysłowym 6-cio osiowym i czujnikiem siły), dla Wydziału Inżynierii Mechanicznej i Okrętownictwa Politechniki Gdańskiej”

ODPOWIEŹ NA ZAPYTANIA

Wykonawcy zwrócili się do Zamawiającego z wnioskiem o wyjaśnienie treści specyfikacji warunków zamówienia postępowania w trybie podstawowym, zgodnie z art. 275 pkt 1 ustawy Prawo zamówień publicznych (tj. Dz.U. z 2022 r. poz. 1710 z późn. zm.)

Pytania Wykonawcy:

1/ W Opisie Przedmiotu Zamówienia Części 1 punkty 1.23 oraz 1.24 są prawie identyczne. Prosimy o wyjaśnienie, czy to omyłka pisarska, czy Zamawiający rzeczywiście wymaga, aby robot posiadał 2 panele sterowania.

2/ Prosimy też o potwierdzenie, czy Zamawiający zaakceptuje w Części 1, w punkcie 1.16, ramię robota współpracującego, w którym istnieje możliwość zdefiniowania maksymalnego momentu siły w następujące sposoby (łącznie):

- definiowanie maksymalnego momentu siły generowanego przez TCP
- definiowanie maksymalnej mocy robota (definiowanej jako suma iloczynów momentu siły i prędkości kątowej dla każdego przegubu)
- automatyczna, wewnętrzna funkcja robota nadzorująca nieprzekraczanie maksymalnych fabrycznych momentów siły na każdym przegubie.

Odpowiedzi Zamawiającego:

Odp 1 :

Pkt. 1.24 jest omyłką pisarską. Oczekujemy jednego panelu sterującego w formie teaching pendant

Odp 2:

Zaproponowane rozwiązanie zostanie uznane za spełniające wymogi pkt 1.16.

Pytanie Wykonawcy:

Chciałbym upewnić, czy w postępowaniu jest mowa o robocie "współpracującym" czy mają Państwo na myśli robota "Kolaborującego" czyli Cobota ?

Odpowiedź Zamawiającego:

Chodzi o robota w angielskojęzycznej terminologii określanego jako "collaborative robot" czyli "cobot".

Z poważaniem

Dziekan

prof. dr hab. inż. Andrzej Seweryn

WYDZIAŁ INŻYNIERII MECHANICZNEJ I OKRĘTOWNICTWA

Otrzymują:

1. strona internetowa;
2. a/a