



Oznaczenie sprawy: ZP/471/051/D/14

Gdańsk, dnia 13.01.2015

## ZMIANA TREŚCI SPECYFIKACJI ISTOTNYCH WARUNKÓW ZAMÓWIENIA

**Dot.:** Postępowania o udzielenie zamówienia publicznego prowadzonego w trybie przetargu nieograniczonego pn. Dostawa robota przemysłowego dla Wydziału Oceanotechniki i Okrętownictwa w ramach Projektu „Stworzenie nowoczesnej infrastruktury technicznej dla realizacji programu kształcenia Inżynierów Przyszłości w Politechnice Gdańskiej”

Zamawiający - Politechnika Gdańska działając na podstawie art. 38 ust. 4 ustawy z dnia 29 stycznia 2004 r. Prawo zamówień publicznych (tekst jednolity: Dz. U. z 2013 r. poz. 907 z późn. zm.), informuje, że dokonał zmiany treści specyfikacji istotnych warunków zamówienia w następującym zakresie:

### **Przed zmianą:**

Załącznik nr 3 do SIWZ. Szczegółowy opis zamówienia.

Pkt. I

- 1) Ramię robota posadowione na stałe lub na torze jezdnym, w pozycji sufitowej, zapewniające wielkość przestrzeni roboczej zgodnie z pkt.2)

### **Po zmianie:**

- 1) Ramię robota posadowione na stałe lub na torze jezdnym, w pozycji sufitowej lub na posadzce (jedynie w przypadku montażu na stałe), zapewniające wielkość przestrzeni roboczej zgodnie z pkt.2

Zamawiający w załączeniu przekazuje zmodyfikowany załącznik nr 2 do SIWZ – OPIS OFEROWANEGO SPRZĘTU.

Powyższe zmiany stanowią integralną część SIWZ.

Dokonane przez Zamawiającego zmiany SIWZ nie powodują przedłużenia terminu składania ofert.

Kanclerz  
Politechniki Gdańskiej

mgr inż. Marek Tłok

(podpis Kierownika Zamawiającego lub osoby upoważnionej)



Oznaczenie sprawy: ZP/471/051/D/14

Załącznik nr 2 do SIWZ

## OPIS OFEROWANEGO SPRZĘTU

### OFERUJEMY

.....  
(Producent, model)

o następujących parametrach

**NALEŻY WYPEŁNIĆ MIEJSCA WYKROPKOWANE,  
W MIEJSCACH OZNACZONYCH TAK/NIE- ZAZNACZYĆ WŁAŚCIWE**

<b>I. Minimalne wymagania techniczne urządzenia nie gorsze niż:</b>	
1) Ramię robota posadowione na stałe <b>lub</b> na torze jezdnym, w pozycji sufitowej <b>lub</b> na posadzce (jedynie w przypadku montażu na stałe), zapewniające wielkość przestrzeni roboczej zgodnie z pkt.2);	..... (wpisać właściwe)
2) Przestrzeń robocza wyznaczona dla kiści ramienia robota: owal o wymiarach nominalnych (LxBxH) nie mniejszych niż: 6000x2800x1400 mm. Wymagane wymiary przestrzeni roboczej mogą być uzyskane przez różne konfiguracje zasięgu ramienia oraz długości toru jezdny, a wyznaczone są z zależności: a) Nominalna długość przestrzeni roboczej: $L = 2R + L_T$ b) Nominalna szerokość przestrzeni roboczej: $B = 2R$ c) Nominalna wysokość przestrzeni roboczej: $H = R$  gdzie użyte symbole oznaczają: a) R – katalogowy zasięg ramienia robota b) $L_T$ – długość ruchu ramienia po torze jezdnym (odległość od osi do osi ramienia w skrajnych pozycjach na torze (dla posadowienia stałego, bez toru jezdny $L_T=0$ )  <b>Wartości oferowane (uzupełnić pozycje poniżej):</b> R – katalogowy zasięg ramienia robota..... $L_T$ – długość ruchu ramienia po torze jezdnym.....  Nominalna długość przestrzeni roboczej L= ..... Nominalna szerokość przestrzeni roboczej: B= ..... Nominalna wysokość przestrzeni roboczej: H=.....	
3) Liczba stopni swobody ramienia robota (liczba sterowanych osi robota): ..... (minimum 6)	
4) Udźwig: ..... (minimum 10 kg)	



**Oznaczenie sprawy: ZP/471/051/D/14**

5) <b>Powtarzalność:</b> ..... ( +/- 0.2 mm lub lepiej (mniej znaczy lepiej), przy czym parametr ten definiuje się dla całego systemu, czyli ramienia z oprogramowaniem oraz ewentualnie występującym w zestawie torem jezdnym. (UWAGA: parametr podlega ocenie punktowej)	
6) <b>Oprogramowanie</b> (do celów edukacyjnych) do tworzenia programów sterujących w trybie off-line oraz on-line: co najmniej 3 licencje sieciowe + 2 licencje indywidualne dla prowadzących, ważnych bezterminowo, z dostępem do bezpłatnych aktualizacji w okresie przynajmniej 2 lat . Uwaga: możliwa inna forma licencji przy zachowaniu proporcji 3 + 2. <b>lub</b> 100 licencji sieciowych ważnych przez 12 miesięcy i z możliwością corocznego bezpłatnego odnawiania na okres kolejnych 12 miesięcy. Oprogramowanie musi umożliwiać realizację funkcji CAM: obróbki skrawaniem, spawalniczych, cięcia laserowego i plazmowego oraz manipulacyjnych. Oprogramowanie musi umożliwiać realizację funkcji CAM: obróbki skrawaniem, spawalniczych, cięcia laserowego i plazmowego oraz manipulacyjnych.	..... (wpisać właściwe)
7) Zasilanie: 230/400 V.	<b>TAK/NIE</b>
8) Angielski (preferowany) lub polski język interfejsu panelu operatorskiego wraz z przekazaniem polskiej wersji językowej podręcznika użytkownika oraz systemu pomocy oprogramowania.	..... (wpisać właściwe)
<b>II. Minimalne wyposażenie robota:</b>	
1) Głowica frezująca szybkoobrotowa (elektryczna lub pneumatyczna) do frezowania w materiałach miękkich (pianki, drewno).	..... (wpisać właściwe)
2) Podstawowy zestaw narzędzi skrawających: a) Frez kulowy R4 – 2 szt b) Frez palcowy R4 – 2 szt	<b>TAK/NIE</b>
3) Wyposażenie związane z bezpieczeństwem pracy: a) Zabezpieczenie dwóch wejść do pomieszczenia wyłącznikami bezpieczeństwa.	<b>TAK/NIE</b>
4) Możliwość rozbudowy o dodatkowe elementy: a) elektryczną głowicę frezującą do frezowania w materiałach metalowych, b) zestaw do zrobotyzowanego cięcia plazmowego, c) zestaw spawalniczy, d) zestaw do cięcia i spawania laserowego, e) zestaw do skanowania 3D, f) zestaw do wielkoformatowych wydruków 3D, g) dołączenie kolejnego ramienia robota.	<b>TAK/NIE</b>

.....  
(podpis własnoręczny osoby(osób)  
uprawnionej(ych) do reprezentowania wykonawcy)