

Załącznik nr 2 do zapytania ofertowego – Wymagania

| WYMAGANIA | |
|--|----------|
| PARAMETR | |
| 1. Manipulator spawalniczy do zbiorników | 1 szt. |
| - nośność min. 4000 kg | wymagana |
| - możliwość obrotu zbiornika o min. 360 stopni w osi poziomej | wymagana |
| - możliwość poziomego podnoszenia/opuszczania zbiorników | wymagana |
| - możliwość ustawienia żądanej odległości między manipulatorami | wymagana |
| 2. Robot spawalniczy do spawania zbiorników | 1 szt. |
| - możliwość programowania ścieżek i parametrów spawania | wymagana |
| - możliwość kontroli parametrów spawania i ich zmiany w czasie rzeczywistym | wymagana |
| - źródło spawalnicze – inwerterowe, sterowane synergicznie, o natężeniu prądu spawalniczego min 500A; spawanie prądem ciągłym i pulsującym, z możliwością instalacji procesów specjalnych, np. do głębokiego wtopienia | wymagana |
| - zasięg ramienia robota minimum 1,5m | wymagana |
| - dostosowanie stanowiska manipulatora do zbiorników do współpracy z robotem spawalniczym poprzez wykonanie dedykowanego toru jezdny (minimum 8 m) dla robota spawalniczego oraz prace z zakresu ich synchronizacji i automatyzacji | wymagane |
| Czujnik ochrony przed kolizją palnika spawalniczego robota. Przycisk zatrzymania awaryjnego na kasecie programującej, manipulatorach i panel obsługi zgodnie z EN 775. Lampka stanu systemu robota (3 kolory). Wyłączniki zabezpieczające separację stacji roboczych Bariery świetlne dla każdego stanowiska pracy | wymagane |
| Robot zainstalowany w pozycji podwieszonyj na ramieniu wspornikowym o długości min 2,5 m oraz na kolumnie, poruszający się na torze jezdny o długości przesuwu min 8 m. | wymagane |
| Zakresy ruchów poszczególnych osi robota i prędkości (wartości nie mniejsze niż): Oś 1: 540°; 135 °/s Oś 2: 242°; 144 °/s Oś 3: 280°; 191 °/s Oś 4: 370°; 221 °/s Oś 5: 252°; 276 °/s Oś 6: 740°; 353 °/s | wymagane |
| Dokładność pozycjonowania min. +/-0,1 mm Stopień ochrony min. IP 54 | wymagane |
| Programator robota umożliwiający dostęp do wszystkich funkcji, zawierający kolorowy ekran dotykowy min. 8 calowy, z gniazdem USB, wyposażony w joystick do przemieszczania robota. | wymagane |
| Sensoryka: - poszukiwanie początku spoiny dyszą gazową lub drutem - funkcja śledzenia spoiny pachwinowej przy wykorzystaniu parametrów łuku spawalniczego | wymagane |
| - kamera laserowa do śledzenia rowka spawalniczego w trybie online, zakres pracy min. 30-130 mm, z systemem automatycznego poboru i odkładania | wymagane |
| - kamera laserowa, robot spawalniczy oraz manipulator są wyrobami jednego producenta | wymagane |
| - system programowania offline teaching, zawierający komputer PC monitorem TFT min. 24", pakiet oprogramowania offline z licencją bez ograniczeń czasowych, dokumentacja, modelowanie stanowiska zrobotyzowanego, kalibracja stanowiska zrobotyzowanego | wymagane |
| - konfiguracja systemu sterowania instalacji robota z dostępem do serwera Zamawiającego, w jego zakładzie | wymagane |